





FICHA DE DADOS

RG2-FT

V1.0

1 Ficha de dados

Propriedades gerais	Mín.	Normal	Máx.	Unidades
Encaixe de força  da carga útil 	- -	- -	2 4,4	[kg] [lb]
Encaixe da forma da carga útil	- -	- -	4 8,8	[kg] [lb]
Curso total (ajustável)	0 0	- -	100 3,93	[mm] [polegadas]
Resolução da posição dos dedos	- -	0,1 0,004	- -	[mm] [polegadas]
Precisão da repetição	- -	0,1 0,004	0,2 0,007	[mm] [polegadas]
Choque da inversão	0,2 0,007	0,4 0,015	0,6 0,023	[mm] [polegadas]
Força de aperto (ajustável)	3	-	40	[N]
Velocidade de aperto*	55	110	184	[mm/s]
Tempo de aperto**	0,04	0,07	0,11	[s]
Precisão da inclinação do suporte ajustável	-	< 1	-	°
Temperatura de funcionamento ambiente	5	-	50	[°C]
Temperatura de armazenamento	0	-	60	[°C]
Motor	BLDC integrado e elétrico			
Classificação IP	IP54			
Dimensões	219 x 149 x 49 8,6 x 5,9 x 1,9			[mm] [polegadas]
Peso do produto	0,98 2,16			[kg] [lb]

* consulte a tabela de velocidades 4

** com base num movimento total de 8 mm entre os dedos. A velocidade é linearmente proporcional à força. Para obter mais informações, consulte a tabela de velocidades na página 4.

Propriedades do sensor de força	Fxy	Fz	Txy	Tz	Unidades
Capacidade nominal (C.N.)	20	40	0,7	0,5	[N] [Nm]
Sobrecarga de um eixo	200	200	200	200	[%]
Resolução sem ruído	0,1	0,4	0,008	0,005	[N] [Nm]
Deformação de um eixo à C.N.	0,4 0,015	0,1 0,04	2	5	[mm] [°] [polegadas] [°]
Não linearidade total Compensação de temperatura	< 2				[%]

Propriedades do sensor de proximidade	Mín.	Normal	Máx.	Unidades
Intervalo de deteção	0 0	- -	100 3,93	[mm] [polegadas]
Precisão	- -	2 0,078	- -	[mm] [polegadas]
Não linearidade*	-	12	-	[%]

* a não linearidade diz respeito ao valor máximo e depende das propriedades do objeto (por exemplo, da cor e do tipo de superfície)

Condições de funcionamento	Mínimo	Normal	Máximo	Unidade
Requisito de alimentação (PELV)	24	-	24	[V]
Consumo de energia	6,5	-	22	[W]
Temperatura de funcionamento	0 32	- -	55 131	[°C] [°F]
Humidade relativa (sem condensação)	0	-	95	[%]
MTBF calculado (vida útil)	30 000	-	-	[Horas]

Precisão normal do sensor de proximidade

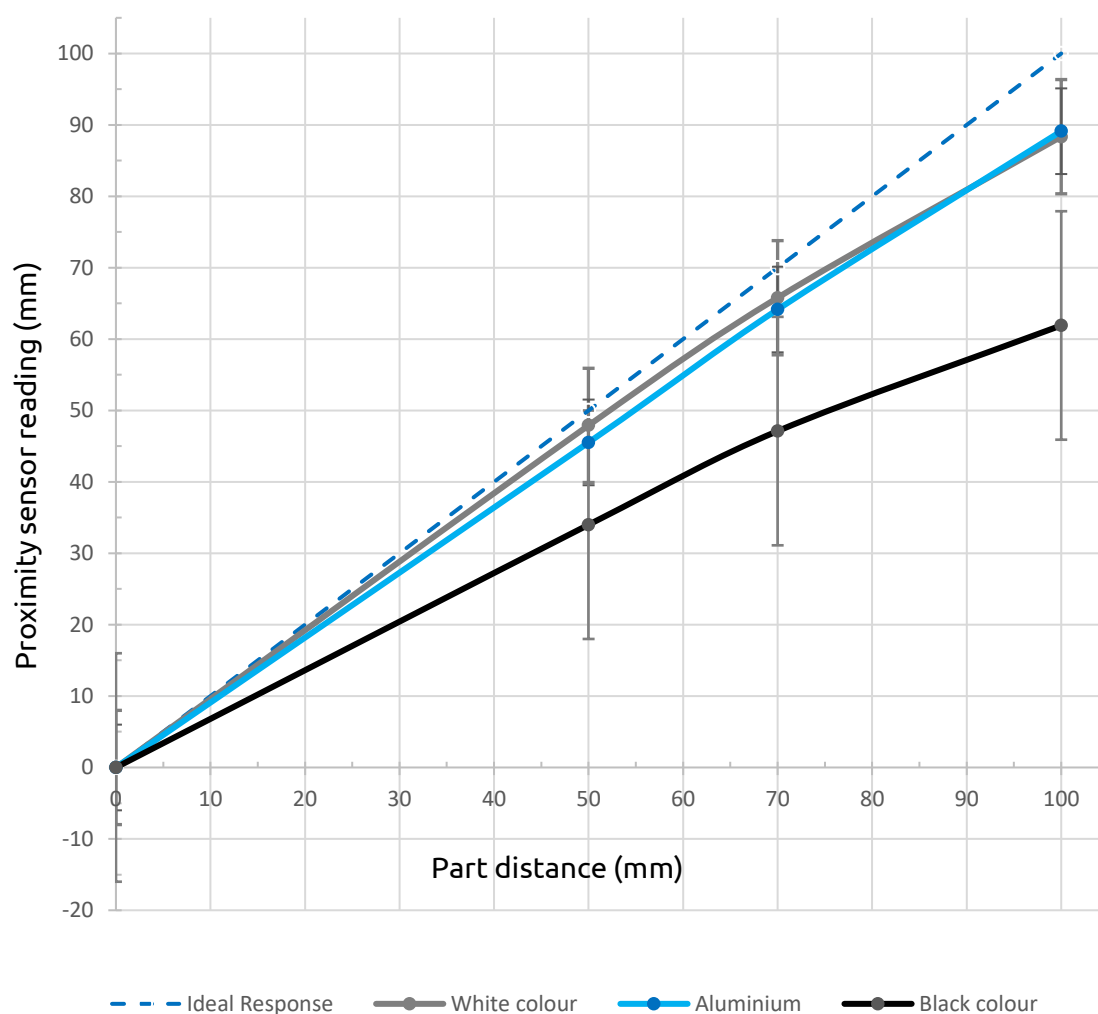
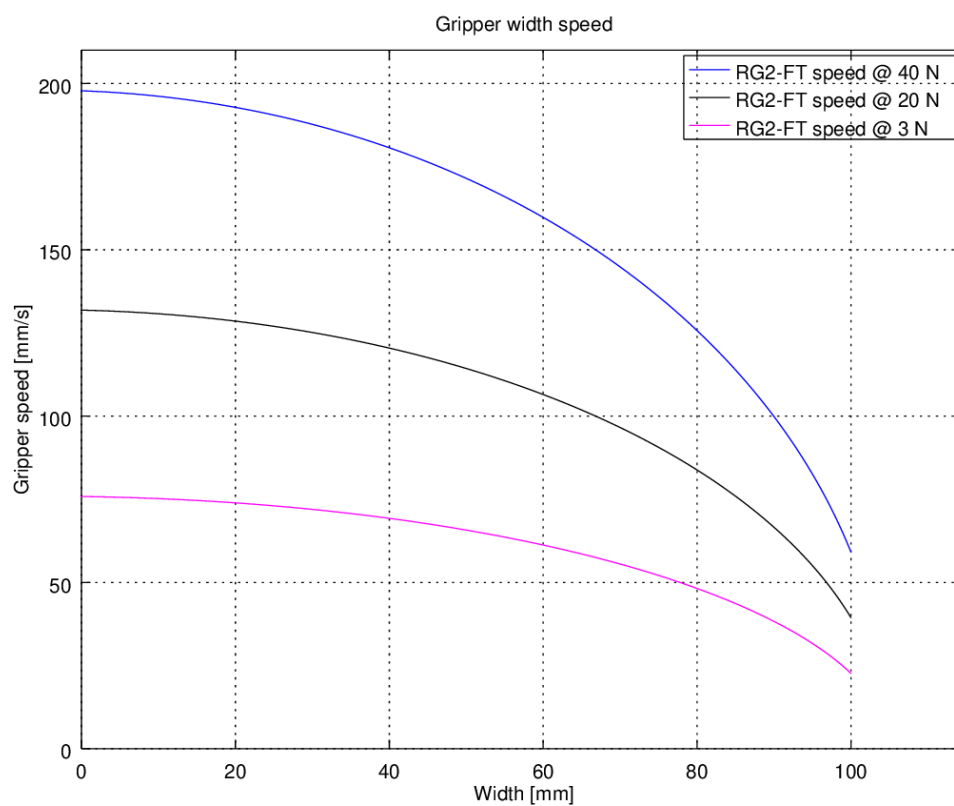
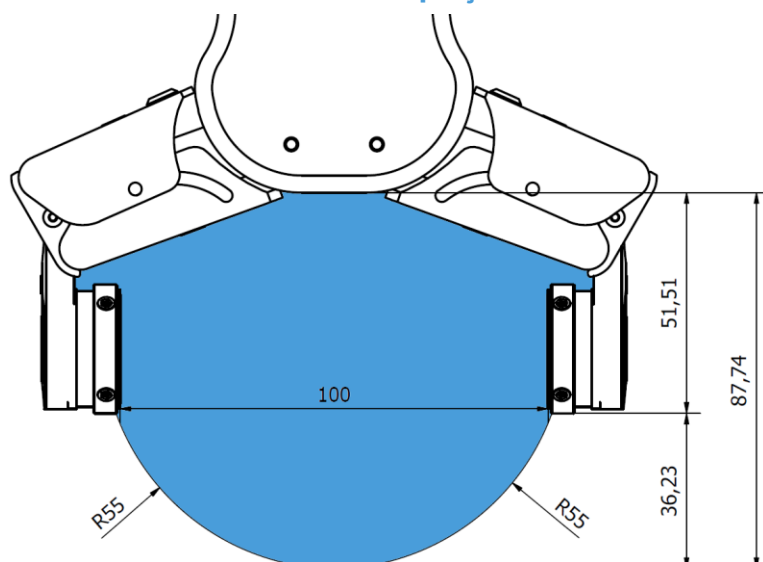


Gráfico da Velocidade de aperto da RG2-FT



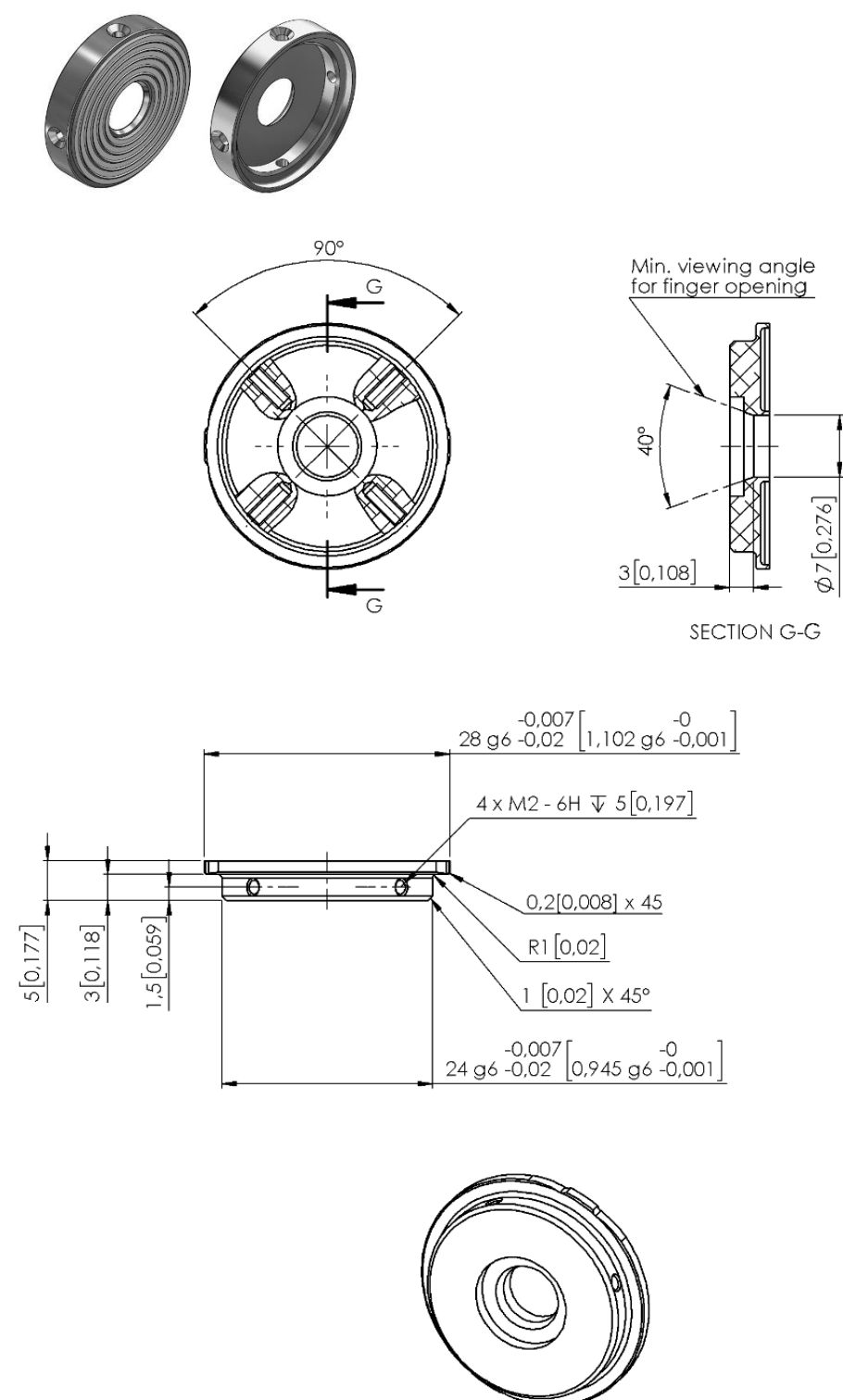
Intervalo de funcionamento da pinça



As dimensões são fornecidas em milímetros.

Pontas dos dedos

As pontas dos dedos padrão podem ser utilizadas com muitas peças de trabalho diferentes. Se for necessário utilizar pontas dos dedos personalizadas, estas podem ser ajustadas aos dedos da pinça.



Dimensões do dedo da pinça, em milímetros.

**OBSERVAÇÃO:**

Durante a concepção das pontas dos dedos, serão considerados os seguintes itens para garantir um desempenho ideal:

Caminho ótico desimpedido dos sensores de proximidade

Proteção dos sensores de proximidade contra a luz direta do sol ou uma fonte de luz intensa

Prevenção contra a penetração de poeiras e líquidos

**AVISO:**

Os sensores de proximidade são peças sensíveis e deverão estar protegidos contra:

Luz intensa direta (como, por exemplo, fontes de laser direcional)

Alta temperatura direta

Contactos mecânicos

Exposição a qualquer líquido ou poeira fina condutiva

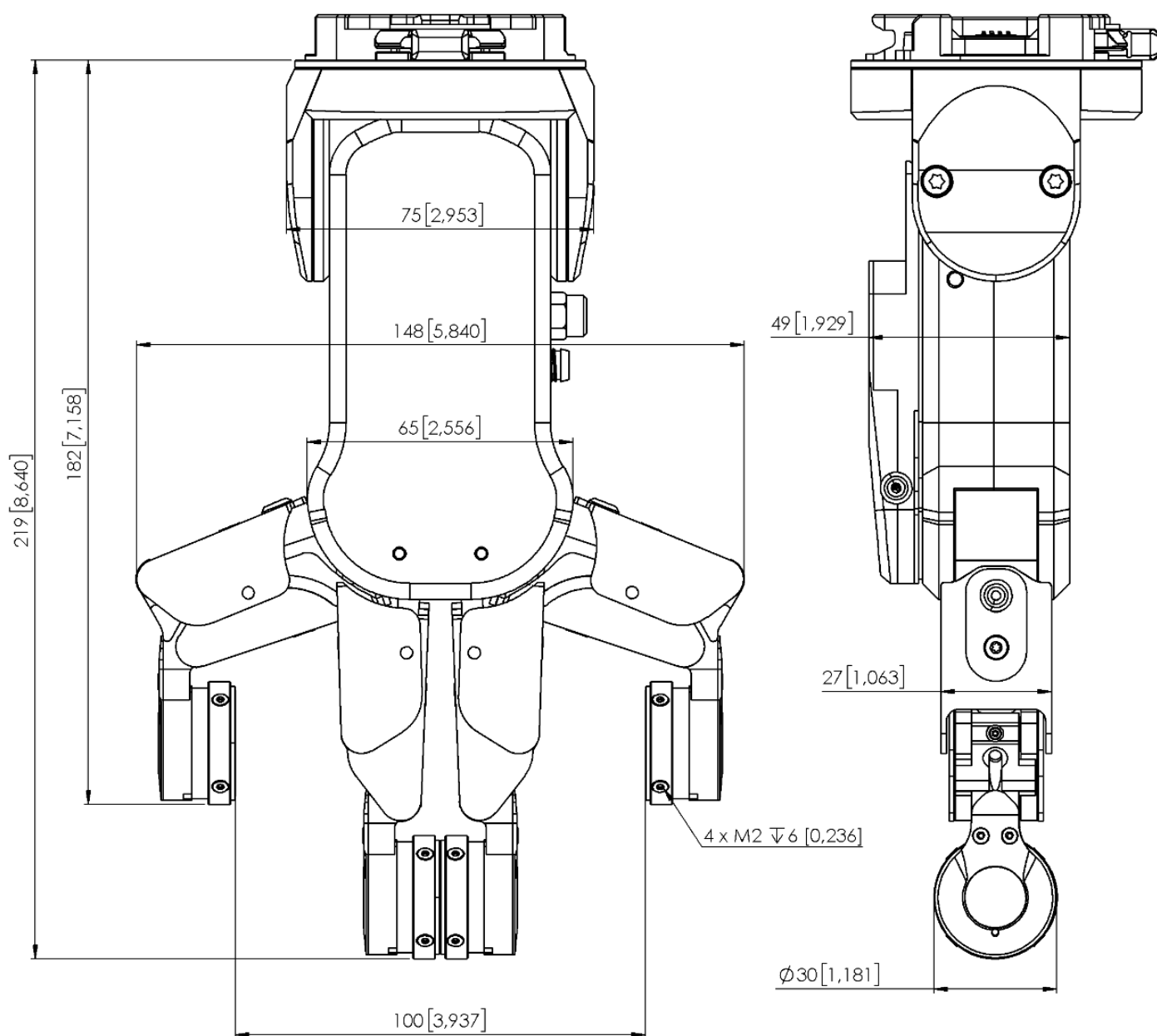
**OBSERVAÇÃO:**

Limpe regularmente a superfície do sensor de proximidade com ar comprimido de baixa pressão (< 5 bar) a uma distância de 5 cm. No caso de uma maior contaminação, utilize álcool isopropílico com uma cotonete suave para manter o sensor limpo.

Espessura dos dedos

A espessura dos dedos foi definida com base nas pontas dos dedos padrão, não sendo possível alterar este parâmetro no software. No caso de serem utilizadas pontas dos dedos personalizadas, o utilizador deverá compensar manualmente a diferença na espessura dos dedos.

RG2-FT



Todas as dimensões estão em mm e [polegadas].