



ARKUSZ DANYCH

RG2-FT

V1.0

1 ARKUSZ DANYCH

Parametry podstawowe	Min.	Typowe	Maks.	Jednostki
Udźwig przy pionowym chwycie 	- -	- -	2 4,4	[kg] [lb]
Udźwig przy chwycie poziomym 	- -	- -	4 8,8	[kg] [lb]
Skok całkowity (regulowany)	0 0	- -	100 3,93	[mm] [cale]
Rozdzielczość pozycjonowania palca	- -	0,1 0,004	- -	[mm] [cale]
Dokładność powtarzania	- -	0,1 0,004	0,2 0,007	[mm] [cale]
Luz przy powrocie	0,2 0,007	0,4 0,015	0,6 0,023	[mm] [cale]
Siła pochwylenia (regulowana)	3	-	40	[N]
Prędkość chwytania*	55	110	184	[mm/s]
Czas chwytania**	0,04	0,07	0,11	[s]
Regulowana dokładność pochylenia wspornika	-	< 1	-	°
Temperatura otoczenia podczas eksploatacji	5	-	50	[°C]
Temperatura przechowywania	0	-	60	[°C]
Silnik	Zintegrowany, elektryczny BLDC			
Klasyfikacja IP	IP54			
Wymiary	219 x 149 x 49 8,6 x 5,9 x 1,9			[mm] [cale]
Waga produktu	0,98 2,16			[kg] [lb]

* Patrz tabela Prędkość4

** W oparciu o całkowity ruch roboczy pomiędzy palcami wynoszący 8 mm. Prędkość jest wprost proporcjonalna do siły. Więcej informacji podano w tabeli Prędkość na stronie 4.

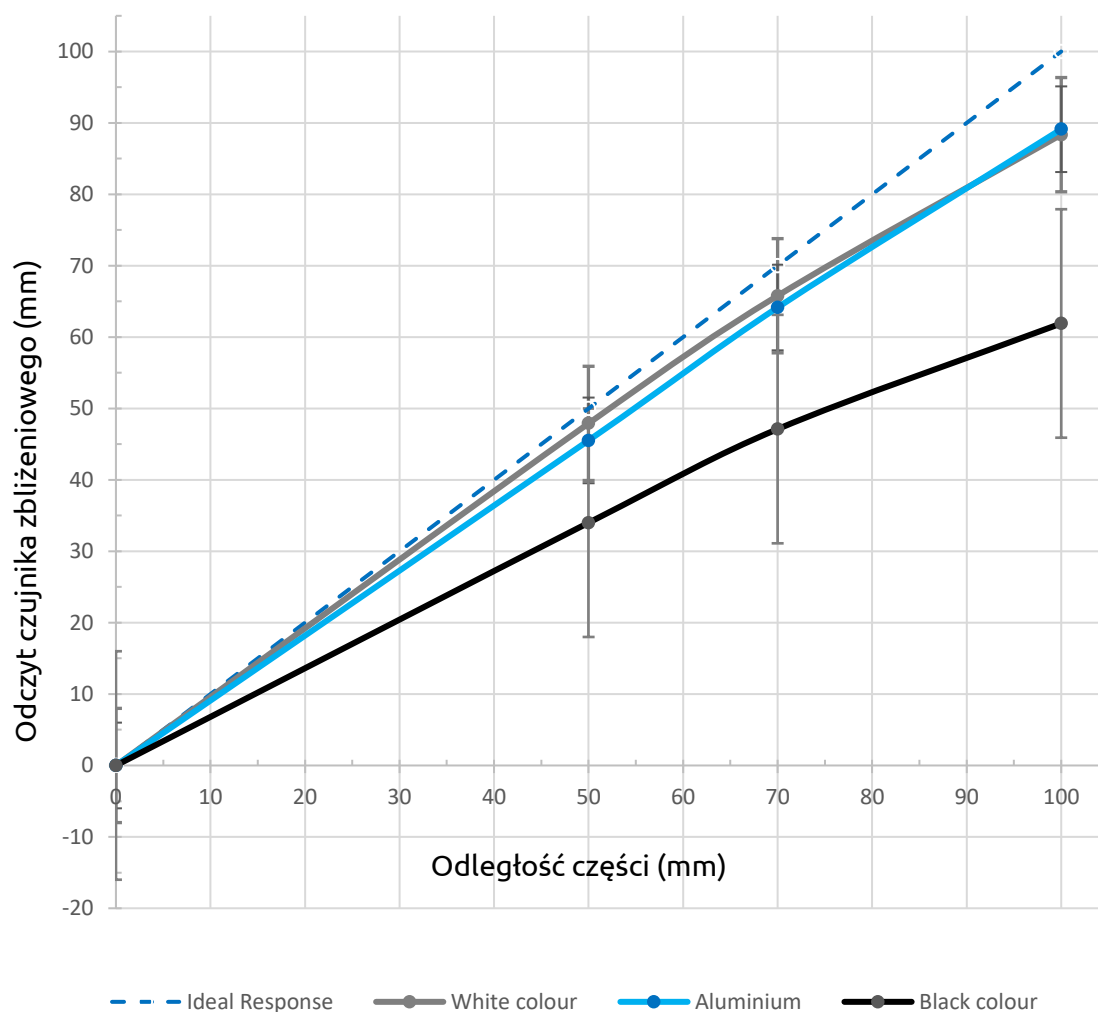
Parametry czujnika siły	Fxy	Fz	Txy	Tz	Jednostki
Wydajność nominalna (N.C.)	20	40	0,7	0,5	[N] [Nm]
Przebieżenie pojedynczej osi	200	200	200	200	[%]
Rozdzielczość bez szumu	0,1	0,4	0,008	0,005	[N] [Nm]
Odkształcenie pojedynczej osi przy N.C.	0,4 0,015	0,1 0,04	2	5	[mm] [°] [cale] [°]
Nieliniowa kompensacja temperatury dla pełnego zakresu	< 2				[%]

Parametry czujnika siły	Min.	Typowe	Maks.	Jednostki
Zakres wykrywania	0	-	100	[mm]
	0	-	3,93	[cale]
Dokładność	-	2	-	[mm]
	-	0,078	-	[cale]
Nieliniowość*	-	12	-	[%]

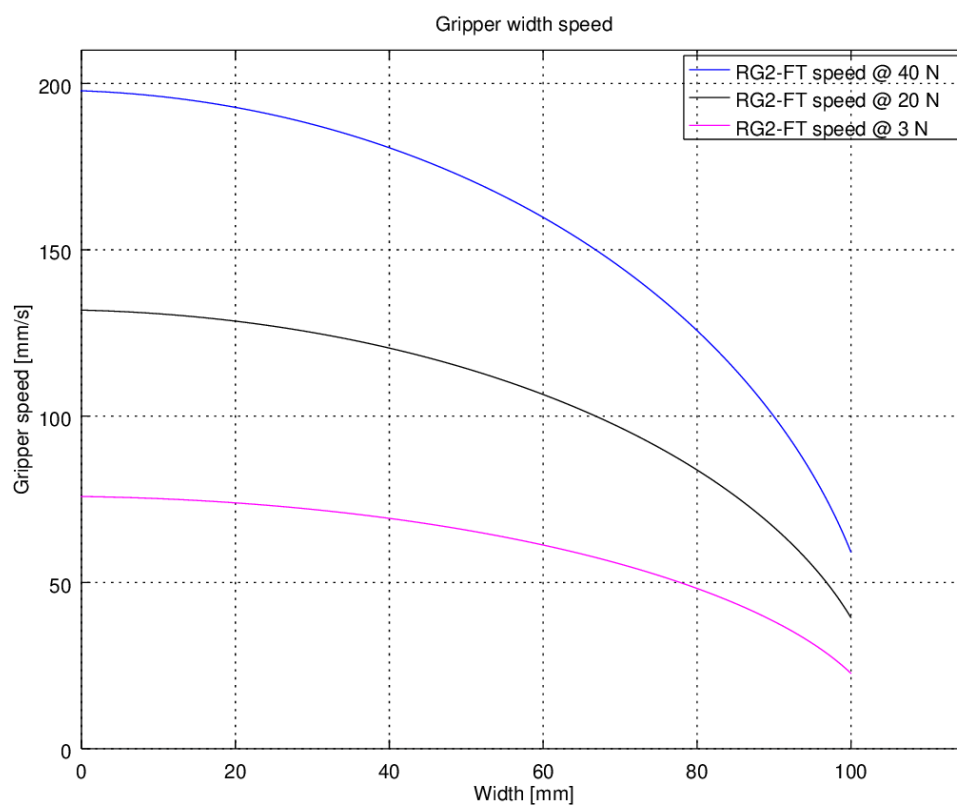
* Nieliniowość odnosi się do wartości maksymalnej i zależy od właściwości przedmiotu (np.: typ i kolor powierzchni)

Warunki eksploatacji	Minimum	Typowe	Maksimum	Jednostka
Wymagane zasilanie (PELV)	24	-	24	[V]
Pobór energii	6,5	-	22	[W]
Temperatura otoczenia podczas eksploatacji	0	-	55	[°C]
	32	-	131	[°F]
Wilgotność względna (bez kondensacji)	0	-	95	[%]
Obliczony średni czas bezawaryjnej pracy, MTBF (w okresie eksploatacji)	30 000	-	-	[godz.]

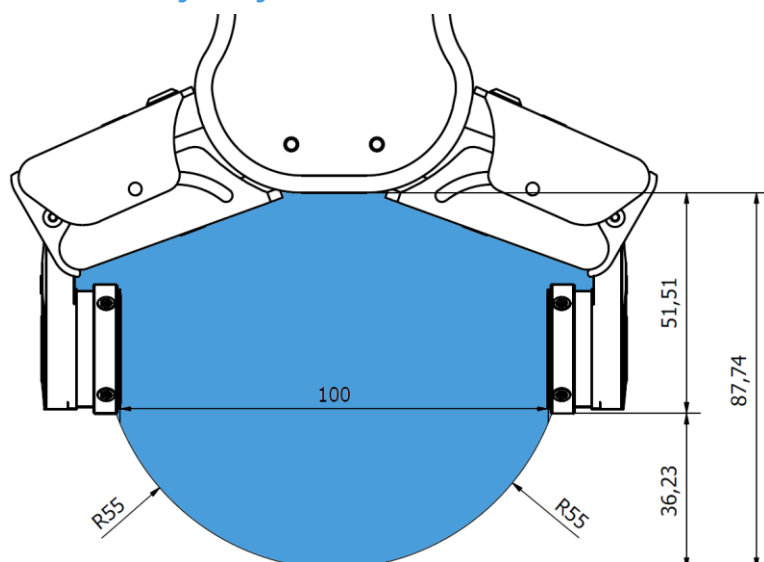
Typowa dokładność czujnika zbliżeniowego



RG2-FT — wykres prędkości chwytania



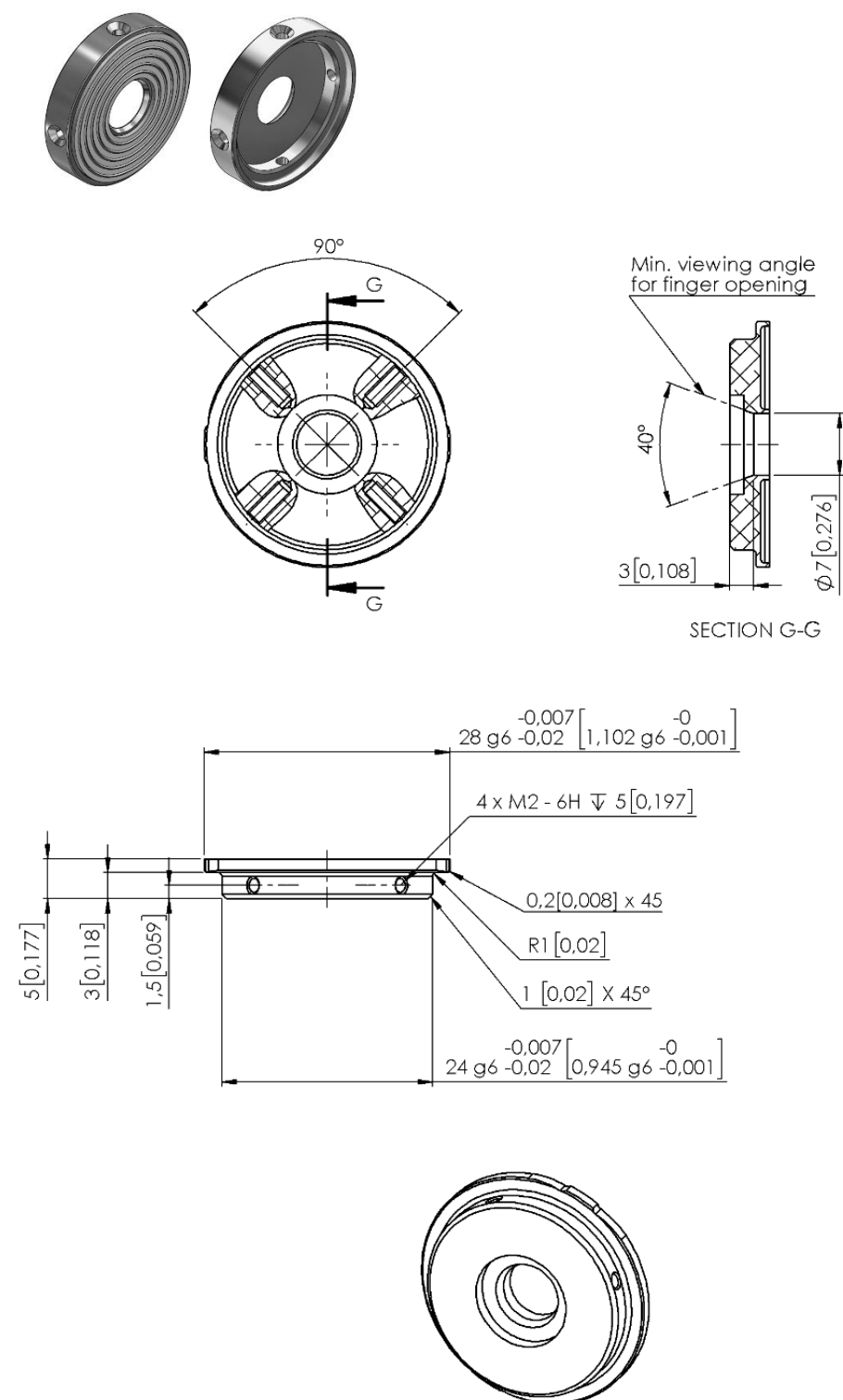
Zakres roboczy chwytaka



Wymiary podane zostały w mm.

Końcówki palców

Standardowe końcówki palców mogą być wykorzystywane do wielu różnych elementów. W przypadku wymogu zastosowania niestandardowych końcówek mogą one zostać zaprojektowane w celu dostosowania do palców chwytaka.



Wymiary palca czujnika podano w milimetrach.

**UWAGA:**

Podczas projektowania końcówki należy uwzględnić poniższe kwestie w celu zachowania optymalnej wydajności:

Niezakłócona ścieżka optyczna dla czujników zbliżeniowych

Ochrona czujników zbliżeniowych przed bezpośrednim nasłonecznieniem lub silnym źródłem światła

Uniknięcie przedostawania się pyłu i cieczy

**OSTRZEŻENIE:**

Czujniki zbliżeniowe stanowią części wrażliwe, dlatego należy je chronić przed:

Bezpośrednim silnym światłem (takim jak kierunkowe źródła lasera)

Bezpośrednim oddziaływaniem wysokiej temperatury

Mechanicznym kontaktem w jakiegokolwiek formie

Wystawianiem na działanie cieczy lub drobnego pyłu przewodzącego

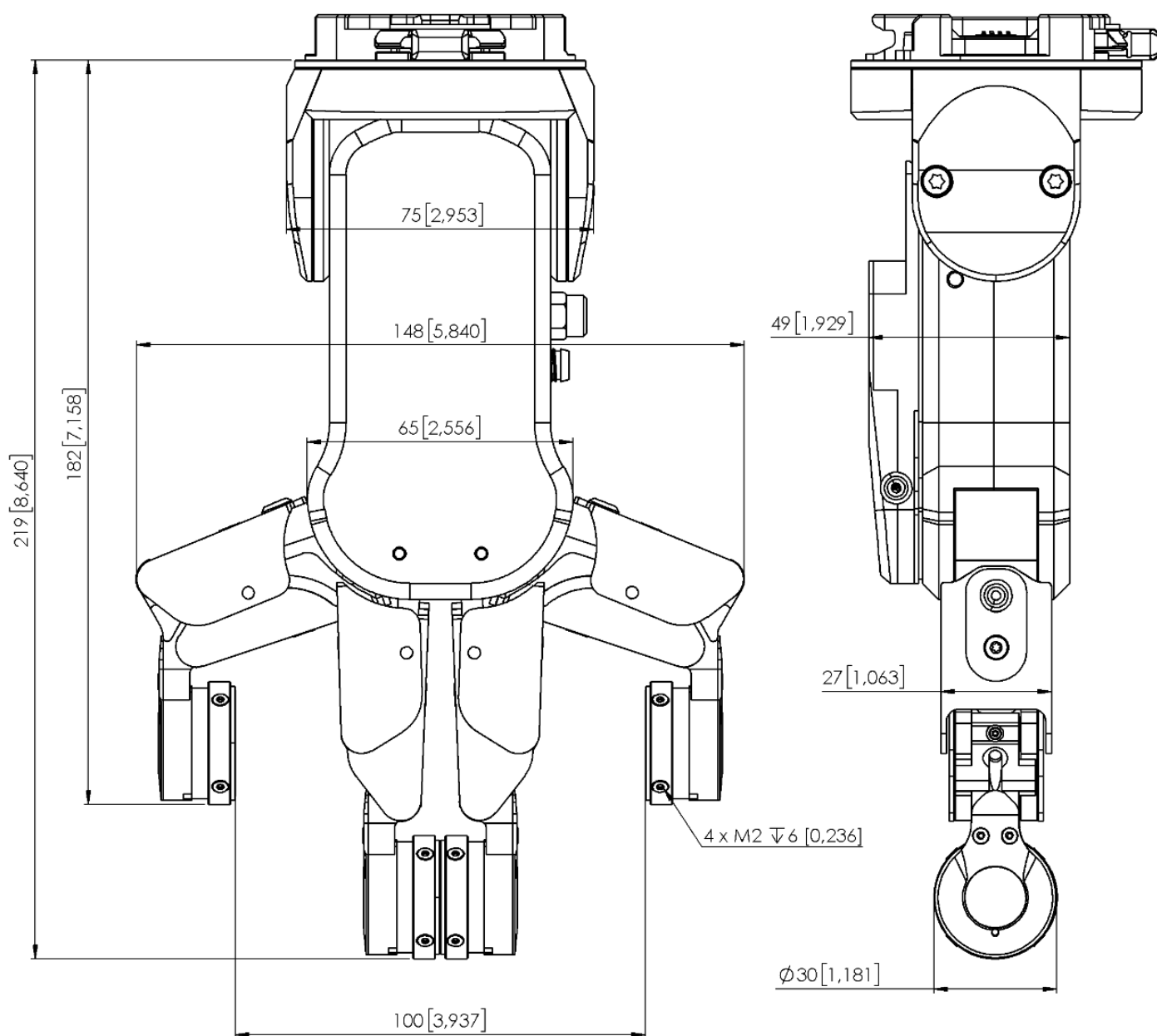
**UWAGA:**

Regularnie czyścić powierzchnię czujnika zbliżeniowego za pomocą sprężonego powietrza pod niskim podciśnieniem (<5 barów) z odległości 5 cm. W przypadku zastosowania czujnika w bardziej zanieczyszczonym środowisku czyścić go za pomocą miękkiej bawełnianej szmatki nasączonej alkoholem izopropylowym.

Grubość palca

Domyślne końcówki można stosować, w przypadku gdy ustawiono stałą grubość palca, której nie można zmienić w oprogramowaniu. W sytuacji stosowania niestandardowych końcówek użytkownik jest zobowiązany do ręcznego kompensowania różnicy w grubości palców.

RG2-FT



Wszystkie wymiary podane są w mm i [calach].