



# **DATENBLATT**

2FG7



# 1. Datenblatt

# 1.1. 2FG7

Allgemeine Eigenschaften			Minimum	Typisch	Maximum	Einheit
Nutzlast (kraftschlüssig)			-	-	7 15,5	[kg] [lb]
Nutzlast (formschlüssig)			-	-	11 24,3	[kg] [lb]
Gesamthub		-	38 1,49	-	[mm] [ZoII]	
Griffbreitenbereich*	Extern	Finger nach innen	1 0,039	-	39 1,53	[mm] [ZoII]
		Finger nach außen	35 1,37	-	73 2,87	[mm] [ZoII]
	Innen	Finger nach innen	11 0,43	-	49 1,92	[mm] [ZoII]
		Finger nach außen	45 1,77	-	83 3,26	[mm] [ZoII]
Griff-Wiederholbarkeit		-	+/- 0,1 +/- 0,004	-	[mm] [ZoII]	
Greifkraft **		20	-	140	[N]	
Greifkrafttoleranz			-	-	+/-5	[N]
Greifgeschwindigkeit ***		16	-	450	[mm/s]	
Greifzeit (einschließlich Bremsaktivierung) ****			-	200	-	[ms]
Hält das Werkstück bei Stromausfall?		Ja				
Lagertemperatur			0 32	-	60 140	[°C] [°F]
Motor		Integrierter, elektrischer BLDC-Motor				
IP-Klassifizierung			IP67			
Reinraum			ISO-Klasse 5			
Abmessungen [L x B x T]			<b>I</b>	144 x 90 x 71 [mm 5,67 x 3,54 x 2,79 [Zol		



Allgemeine Eigenschaften	Minimum	Typisch	Maximum	Einheit
Gewicht	1,1 2,4			[kg] [lb]

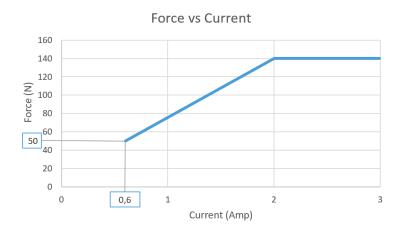
<sup>\*</sup> Bei Silikon-Fingerspitzen ist in jede Richtung 1 mm hinzuzufügen.

<sup>\*\*\*\*</sup> Bei 4 mm Hub und 80 N. Der typische Wert beträgt 300 ms bei 38 mm und 80 N.

Betriebsbedingungen	Minimum	Typisch	Maximum	Einheit
Stromversorgung	20	24	25	[V]
Stromverbrauch	-	-	2000 *	[mA]
Betriebstemperatur	5 41	-	50 122	[°C] [°F]
Relative Luftfeuchtigkeit (nicht kondensierend)	0	-	95	[%]
Berechnete Lebensdauer	30.000	-	-	[Stunden]

<sup>\*</sup> Automatische Anpassung an die Stromstärke-Anforderungen bei Verwendung des Werkzeugadapters UR CB3 (600 mA).

### Diagramm Kraft vs. Stromstärke



#### Kraftsensor

Der Greifer hat einen Kraftsensor im Finger auf der Anschlussseite, so wie in untenstehender Abbildung gezeigt.

<sup>\*\*</sup> Es ist eine Stromstärke von 2.000 mA erforderlich. Eine geringere Stromstärke vermindert die Greifkraft. Siehe Force vs Current Graph.

<sup>\*\*\*</sup> Relativ zum zu greifenden Objekt (beide Arme).





Berücksichtigen Sie den Kraftsensor, wenn das Werkstück anhand der Finger des Greifers ausgerichtet oder wenn das Werkstück seitwärts gegriffen wird, denn die Schwerkraft kann sich auf die Kraftmessung auswirken.

Richten Sie den Greifer im letzteren Fall so aus, dass sich der Finger mit dem Sensor oben befindet. Stellen Sie sicher, dass zuerst der untere Finger das Werkstück leicht berührt, ehe auch der obere Finger in Kontakt tritt. Siehe dazu folgende Abbildung.



#### **Finger**

Die mitgelieferten Finger können in zwei verschiedenen Positionen angebracht werden, um verschiedene Griffreichweiten zu erreichen.



	Nach innen	Nach außen
Reichweite des externen Griffs [mm]	1–39	35–73
Reichweite des internen Griffs [mm]	11–49	45–83

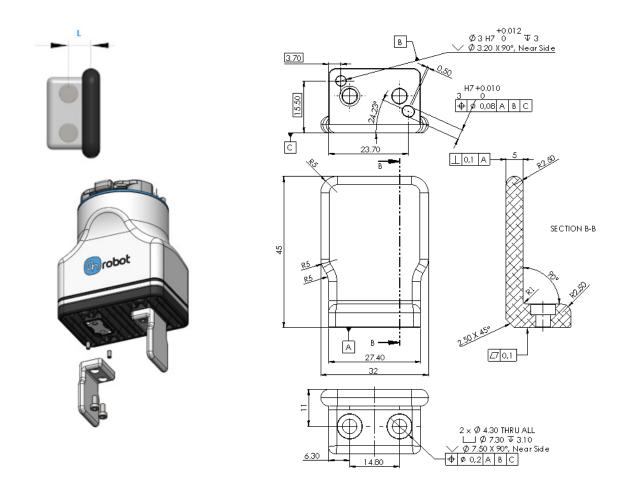
Der gelieferte Finger ist 8,5 mm lang (L in der nachfolgenden Zeichnung). Wenn kundenspezifische Fingerspitzen benötigt werden, können diese gemäß den nachfolgend angegebenen Abmessungen (mm)[Zoll] entsprechend an den Greifer angepasst werden. Verwenden Sie M4x8-mm-Schrauben zum Befestigen der Finger.



#### **HINWEIS:**

Wenn kundenspezifische Finger angefertigt werden, dürfen diese nicht den Balg berühren.





## Maximal zulässiges Anzugsdrehmoment

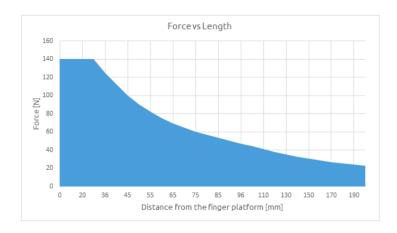
Das maximal zulässige Anzugsdrehmoment, das auf die Finger-Plattformen des Greifers angewendet werden kann, beträgt 4,5 Nm. Das Bild unten zeigt das Koordinatensystem, von dem ausgehend das maximal zulässige Anzugsdrehmoment berechnet wird.

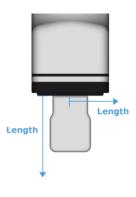




# Kraft im Vergleich zur Fingerlänge

Untenstehende Kurve zeigt, wie die maximal erreichbare Kraft mit zunehmender Fingerlänge abnimmt, wenn kundenspezifische Fingerspitzen verwendet werden. Die Kurve gilt für alle Typen angepasster Längen gemäß dem untenstehenden Bild des Greifers.

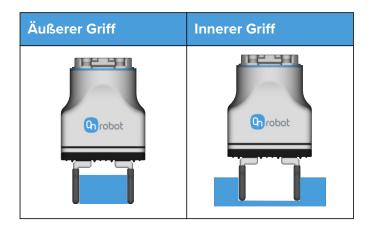




#### Greifarten

In diesem Dokument verwenden wir die Begriffe interner und externer Griff. Sie geben an, wie das Werkzeug das Werkstück greift.





### Kompatibilität verschiedener Schmiermittel, Öle und Additive mit Silikonen

Bei der Verwendung von Kühl- oder Schmiermitteln in einer Maschine können bestimmte Materialien zu einem Anschwellen des Silikongummis des Dehngefäßes führen. Die Tabelle unten enthält die empfohlenen und nicht empfohlenen Fluide und Additive.

Empfohlen	Nicht empfohlen	
Polyalkylenglykol (PAG)	Mineralöl	
Polyethylenglykol (Polyglycol)	Silikonöl	
Polyalphaolefin (PAO)	Glykolesther	
Glykolether	Ethylenglykol (> 20 %)	
	Butanol	
	Äther	
	Amine	



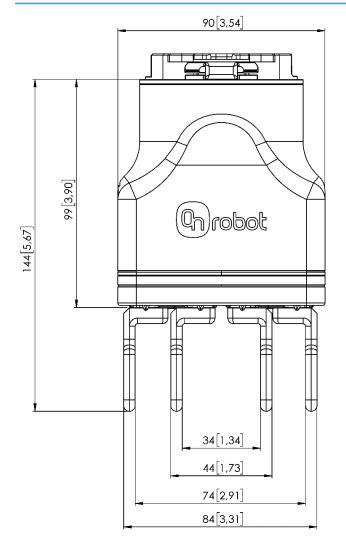
#### **HINWEIS:**

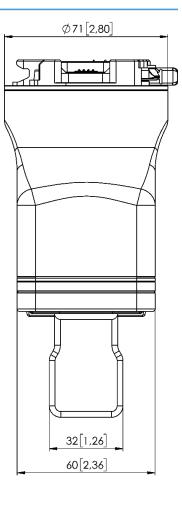
Die Liste der Fluide und Additive in der Tabelle oben ist nicht vollständig, da es nicht möglich ist, alle Kombinationen zu testen.

Mischen Sie Kühlmittel und Wasser immer entsprechend den Herstellerspezifikationen und tauschen Sie sie regelmäßig aus.



# 1.2. 2FG7





Alle Maßangaben sind in mm und [inches].