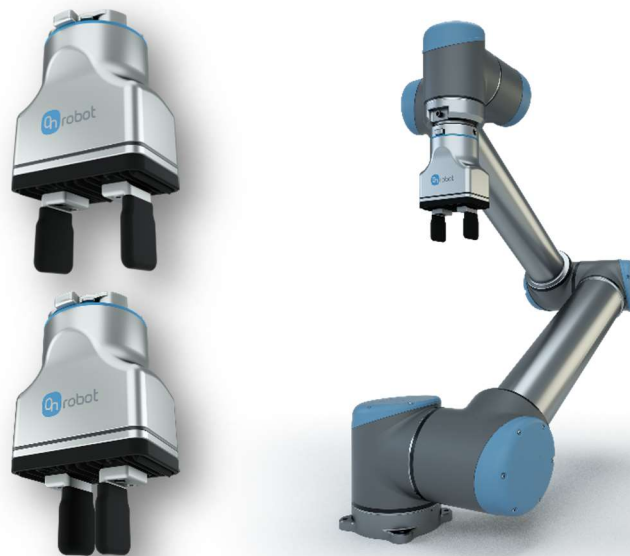


## 2FG7

### Préhenseur électrique à course parallèle



Le préhenseur OnRobot 2FG7 est léger, compact, avec une charge utile élevée et une vitesse accrue. Conçu pour les applications à environnement étroit et à accessibilité complexe, il peut être utilisé pour des missions variées.

Son installation sur le robot est facilitée grâce au Quick Changer. Simple à programmer, il dispose d'une interface logicielle intuitive permettant de paramétrer le contrôle de la course, la vitesse et la précision de la force.

Intelligente et précise, la pince 2FG7 est capable de détecter la préhension, la perte de prise et d'autocenter ses deux doigts.

Personnalisable, ce préhenseur s'adapte à de multiples tâches grâce aux différentes positions de montage des doigts et à la possibilité d'intégrer des embouts sur mesure, dédiés à vos applications spécifiques.

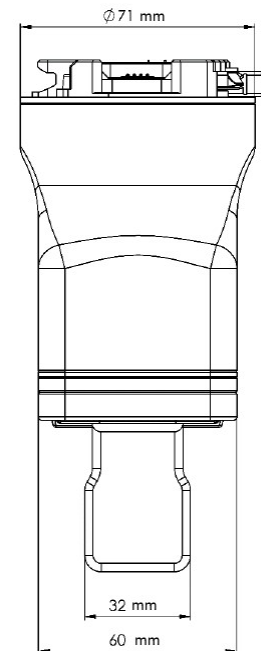
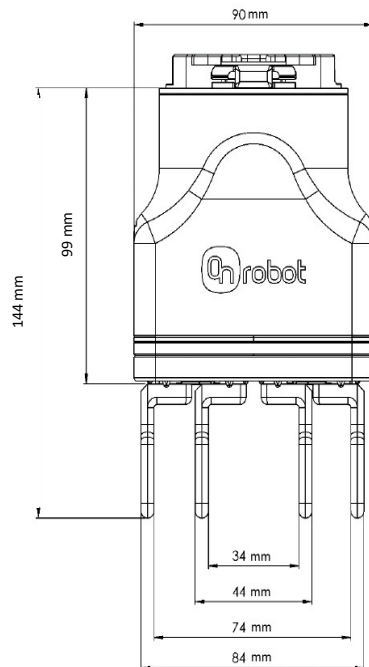
Plage de préhension externe



Plage de préhension interne



## DONNÉES TECHNIQUES :



	Minimum	Standard	Maximum	Unités
Ajustement de la force à la charge utile	-	-	7	kg
Ajustement de la forme à la charge utile	-	-	11	kg
Course totale		38		mm
Plage de préhension extérieure avec doigts montés vers l'intérieur	1		39	mm
Plage de préhension extérieure avec doigts montés vers l'extérieur	35		73	mm
Plage de préhension intérieure avec doigts montés vers l'intérieur	11		49	mm
Plage de préhension intérieure avec doigts montés vers l'extérieur	45		83	mm
Répétabilité	-	0,1	0,2	mm
Force de préhension (avec une tolérance de +/- 5 N)	20	-	240	N
Vitesse de préhension	16	-	450	mm/s
Temps de préhension (y compris l'activation du frein)	-	200	-	ms
Dimensions L x l x d		144 x 90 x 71		mm
Poids		1,1		kg
Classification IP		IP67		
Classification salle blanche		ISO Class 5		