大寰机器人
DH-ROBOTICS

伺服电动夹爪
Servo-Electric Grippers

应用场景

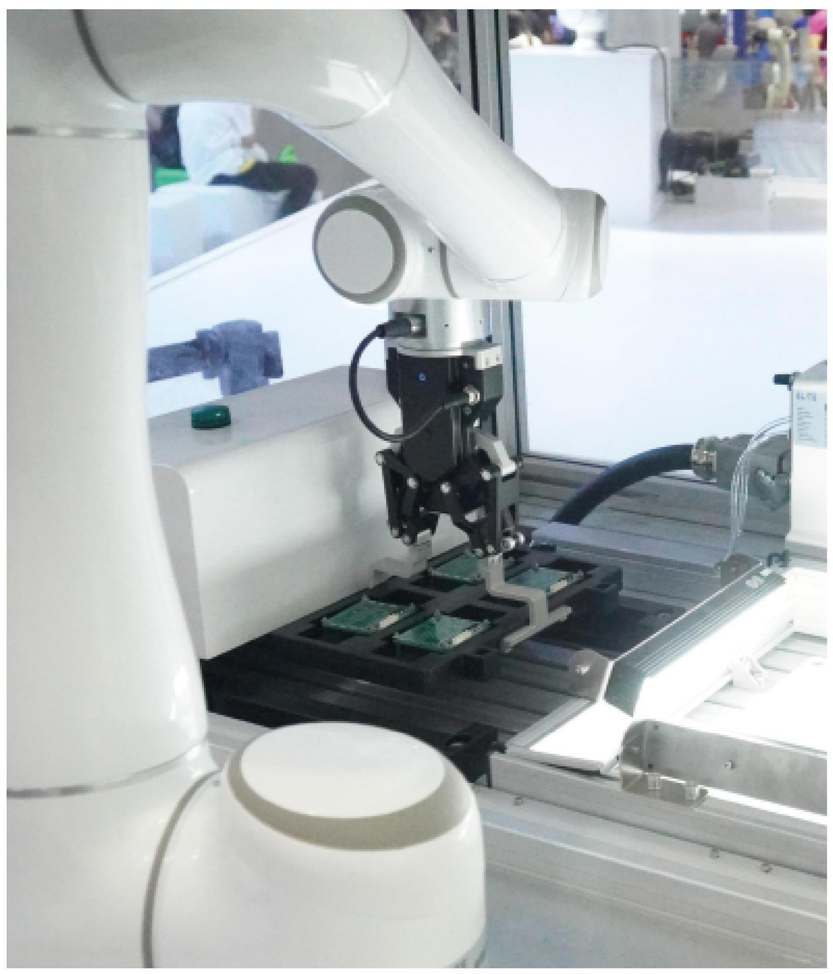
电子零件组装

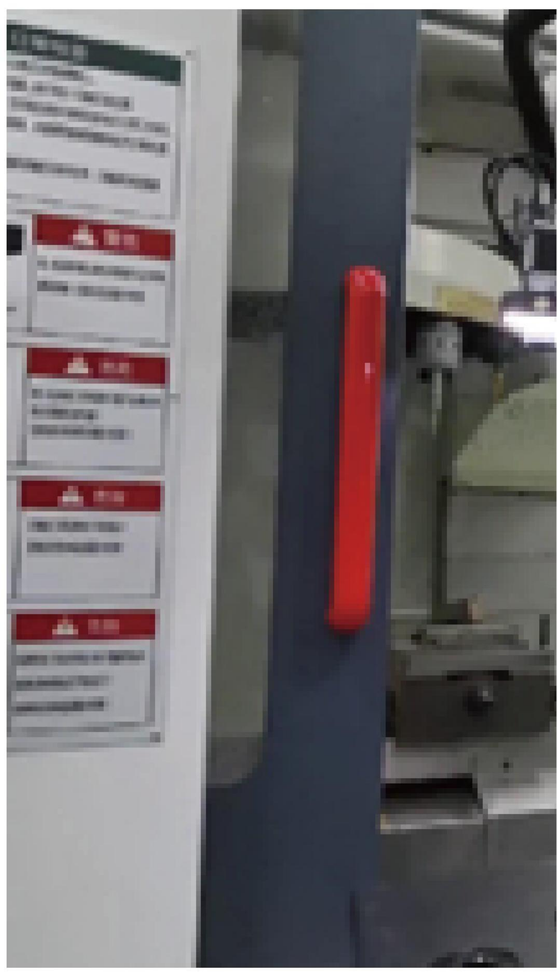
工件抓取与转运

生物检测

广泛应用于工业领域







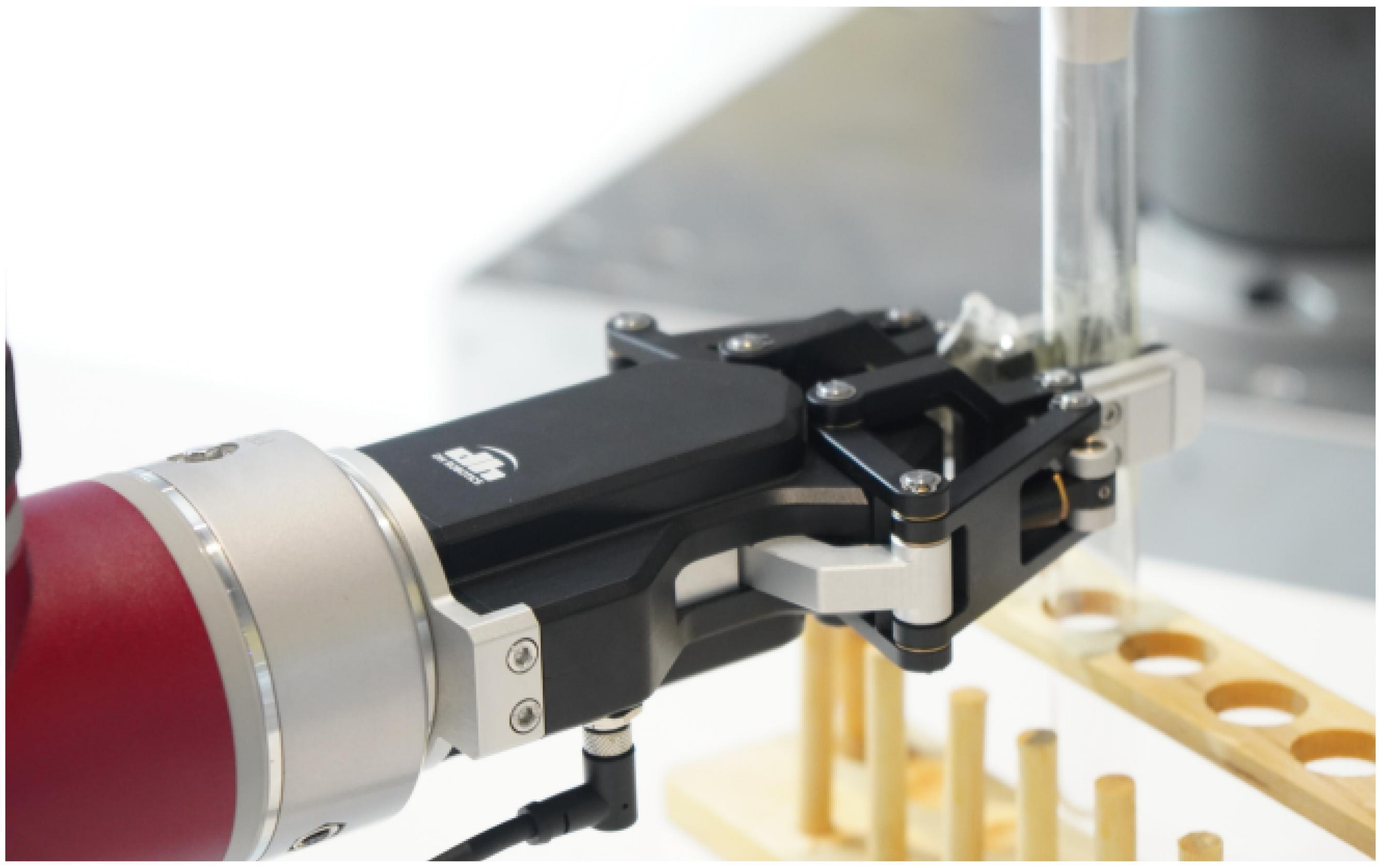
机床上下料

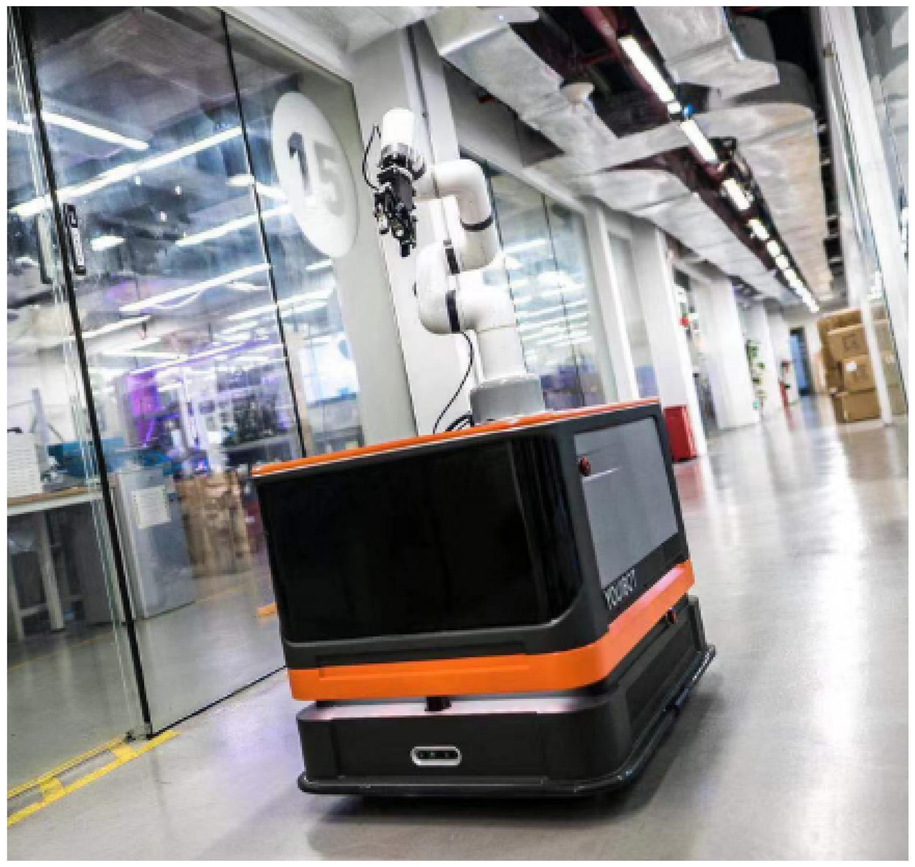
半导体设备

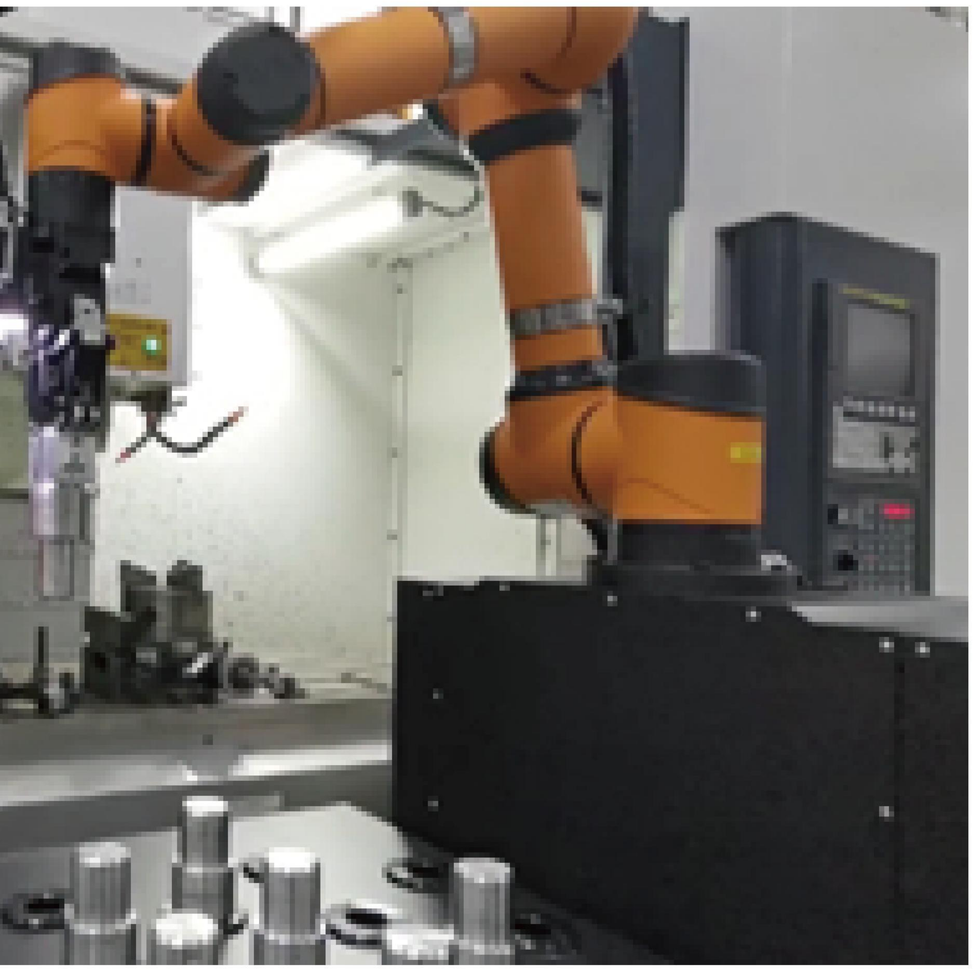
精密加工

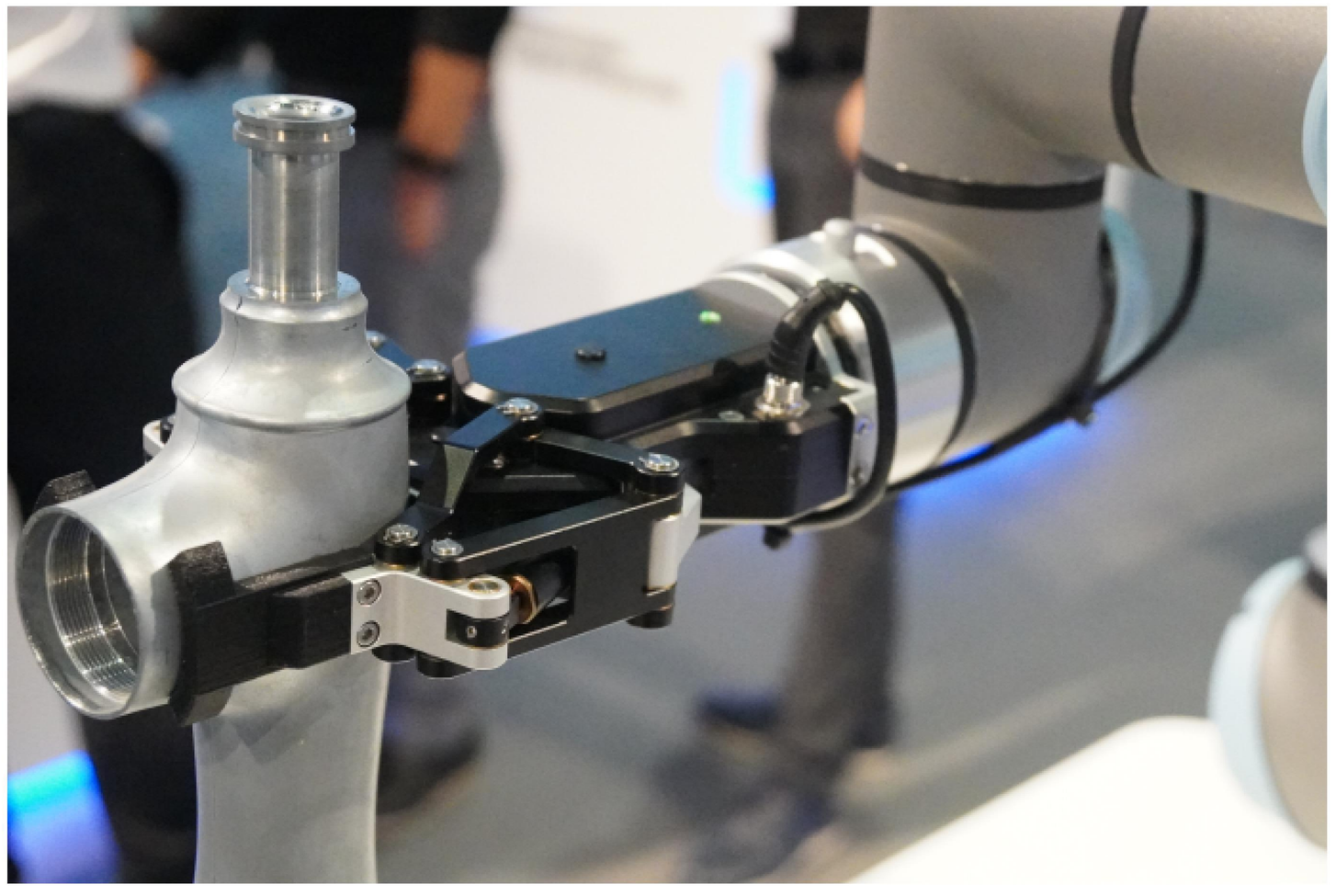
包装抓取

实验室自动化







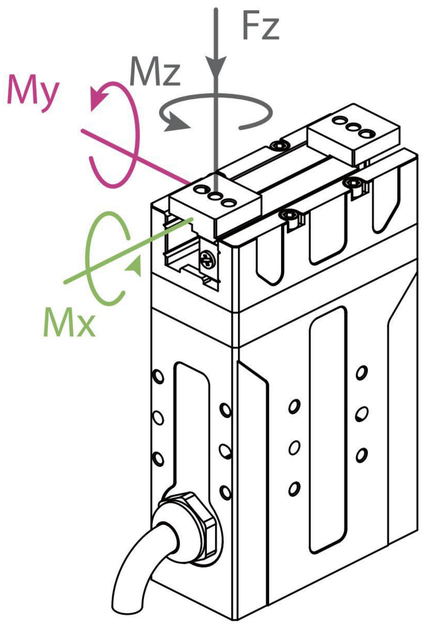


PGE-5

工业薄型平行电爪

DH-ROBOTICS





垂直方向容许静负荷

Fz:	50 N

负载允许力矩

Mx:	0.3 N·m
My:	0.25 N·m
Mz:	0.3 N·m

抓持力(单侧)

0.8~5 N

总行程

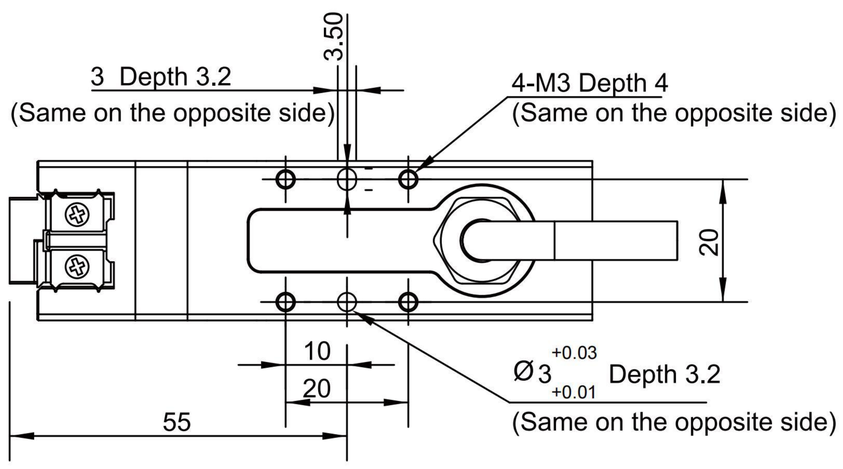
26 mm

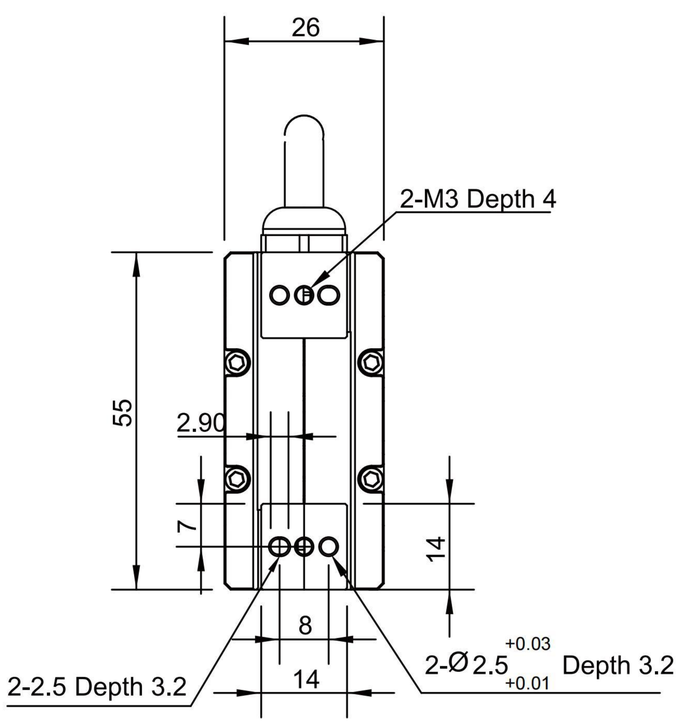
产品参数

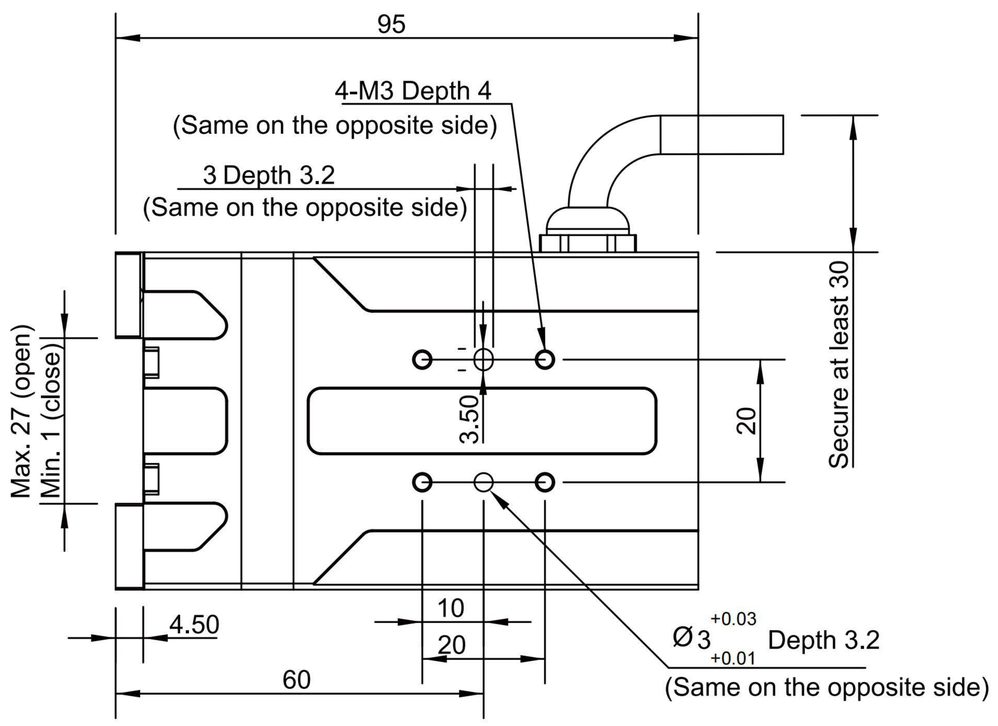
力重复性	± 0.3 N
位置重复精度	± 0.02 mm
背隙	单侧 0.1mm 或更少
打开/闭合时间	0.2 s/0.2 s
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
重量	0.4 kg
运行噪音	< 40 dB

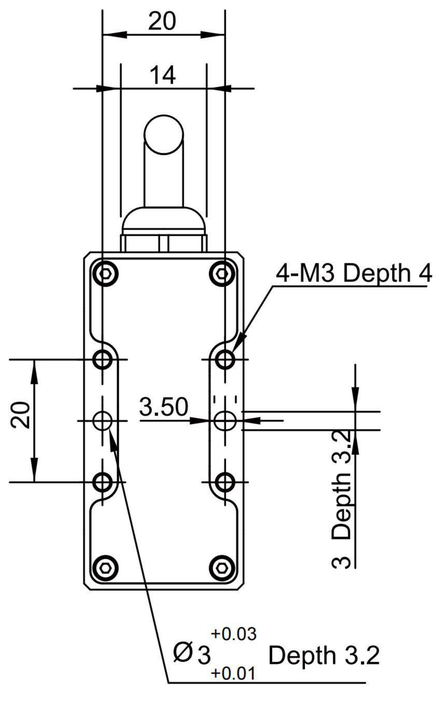
运行环境

通讯协议	Modbus RTU(RS 485) , Digital I/O
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.35 A
峰值电流	0.6 A
防护等级	IP 40
推荐使用环境	0~40°C，85% RH 以下







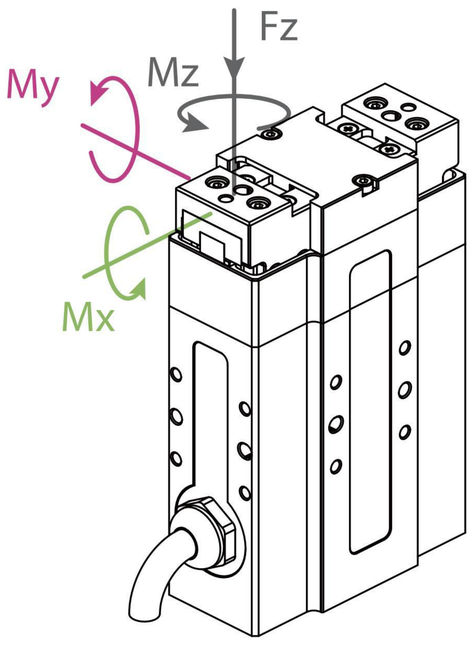


PGE-8

工业薄型平行电爪

DH-ROBOTICS





垂直方向容许静负荷	
Fz:	90 N
负载允许力矩	
Mx:	0.55 N·m
My:	0.45 N·m
Mz:	0.55 N·m

抓持力(单侧)

2~8 N

总行程

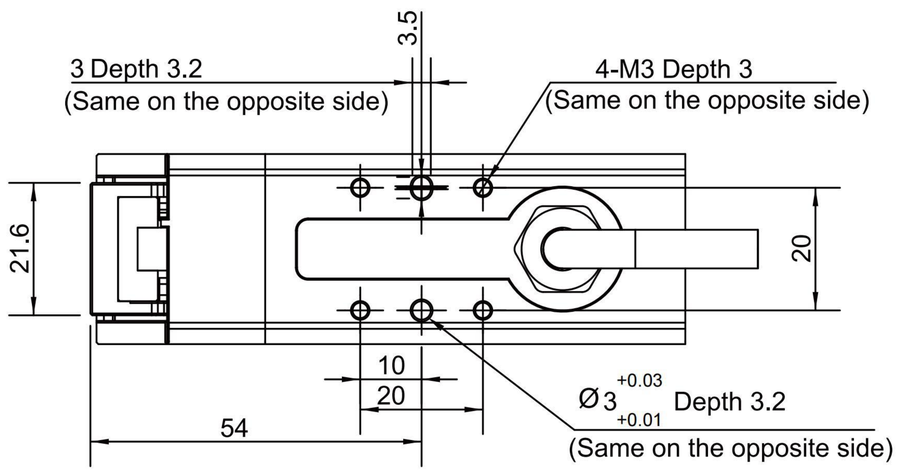
14 mm

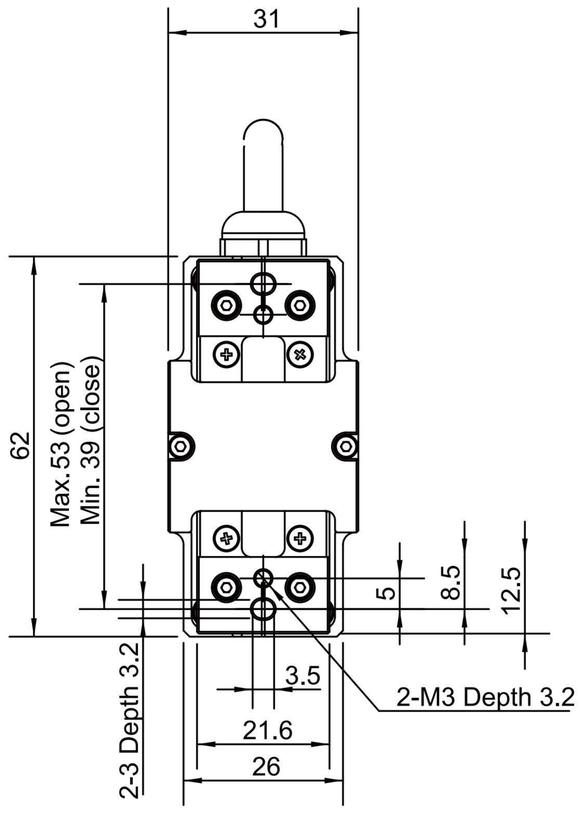
产品参数

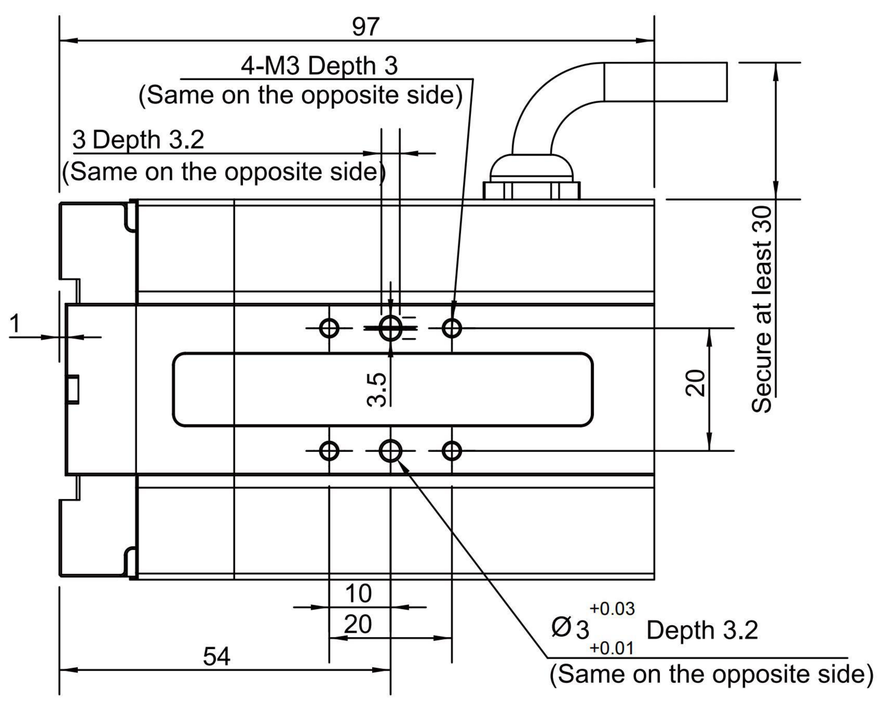
力重复性	± 0.5 N
位置重复精度	± 0.02 mm
背隙	单侧 0.1mm 或更少
打开/闭合时间	0.2 s/0.2 s
传动方式	齿轮齿条+直线导轨
重量	0.4 kg
运行噪音	< 40 dB

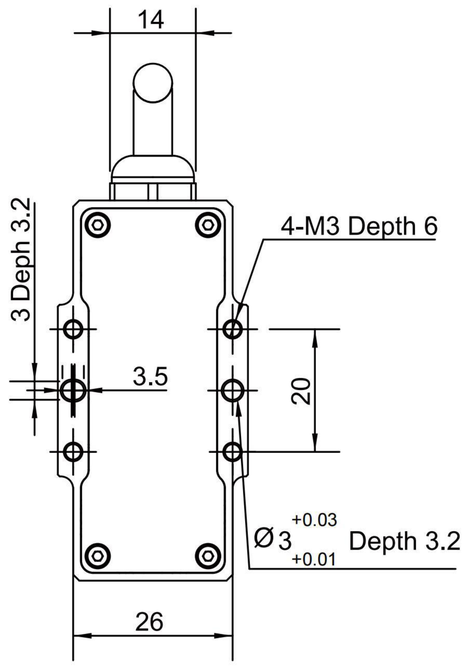
运行环境

通讯协议	Modbus RTU(RS 485) , Digital I/O
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.4 A
峰值电流	0.7 A
防护等级	IP 40
推荐使用环境	0~40°C，85% RH 以下







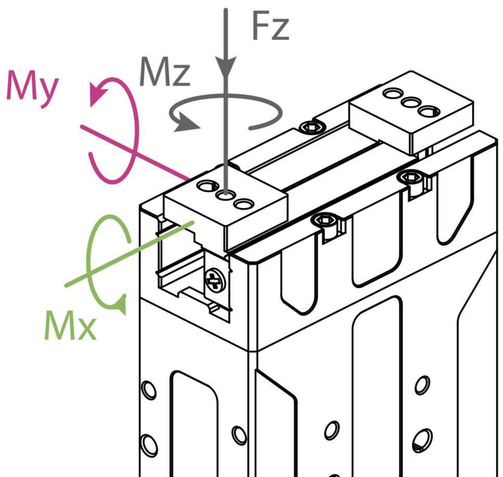


PGE-15

工业薄型平行电爪

DH-ROBOTICS





垂直方向容许静负荷

Fz:	70 N

负载允许力矩

Mx:	0.9 N·m
My:	0.75 N·m
Mz:	0.9 N·m

抓持力(单侧)

6~15 N

总行程

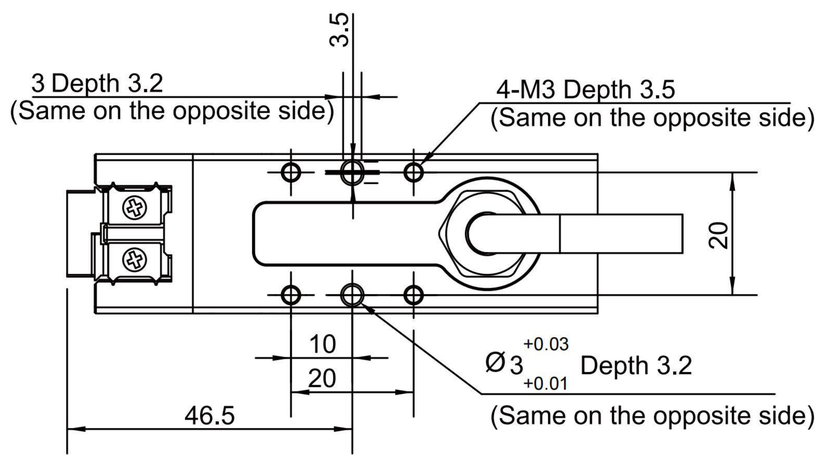
26 mm

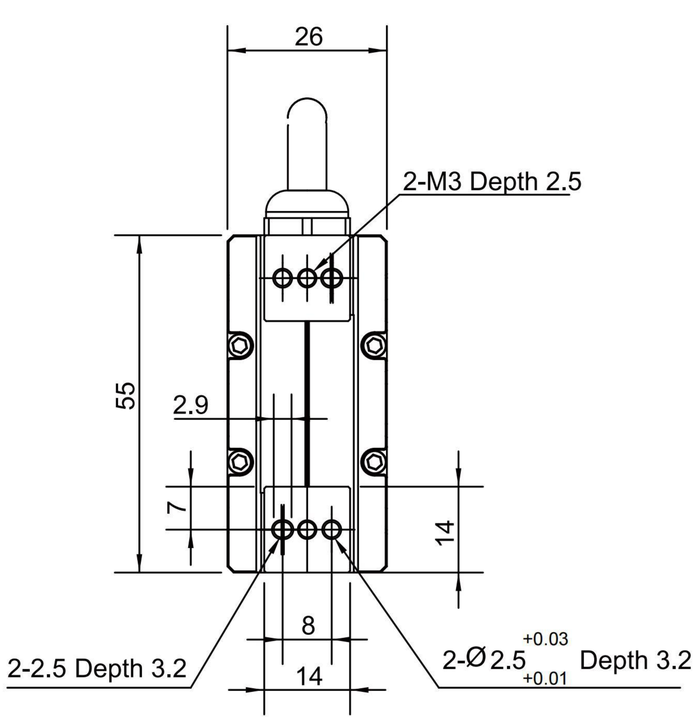
产品参数

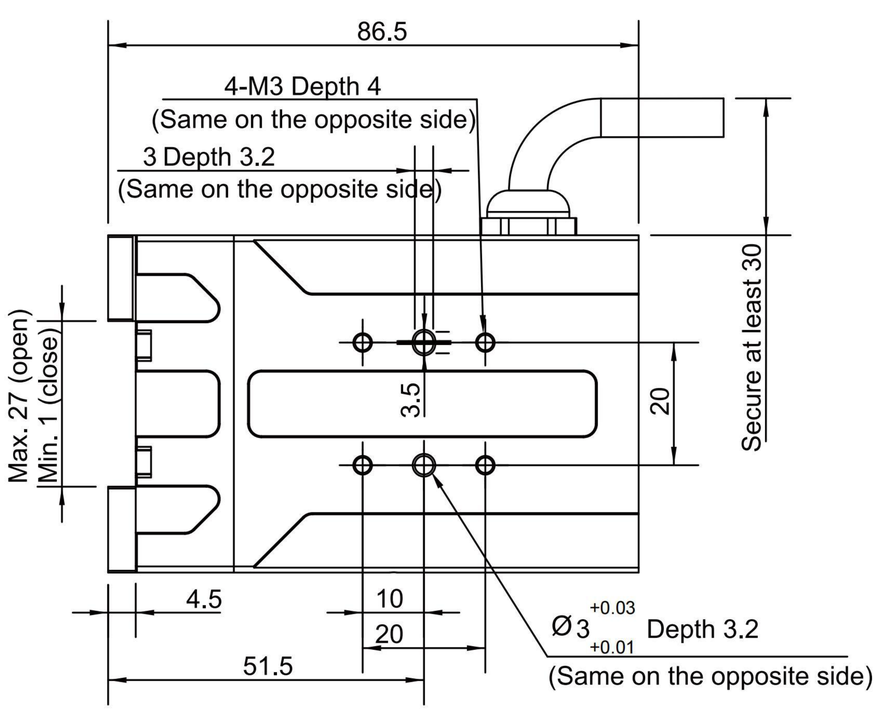
位置重复精度	± 0.02 mm
背隙	单侧 0.1mm 或更少
打开/闭合时间	0.5 s/0.5 s
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
重量	0.4 kg
运行噪音	< 40 dB

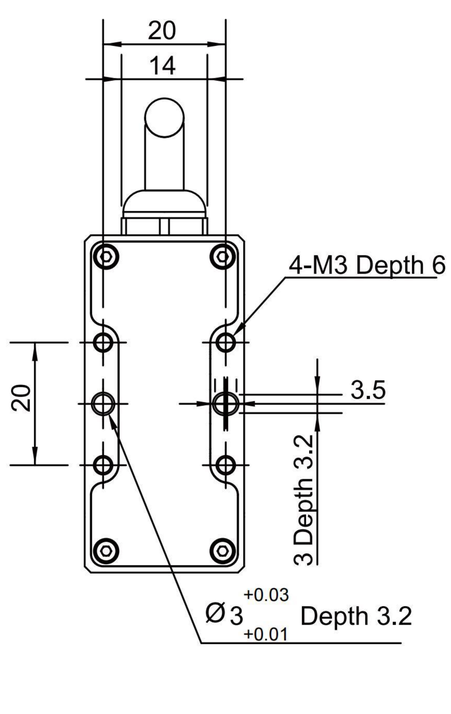
运行环境

通讯协议	Modbus RTU(RS 485) , Digital I/O
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.25 A
峰值电流	0.5 A
防护等级	IP 40
推荐使用环境	0~40°C，85% RH 以下







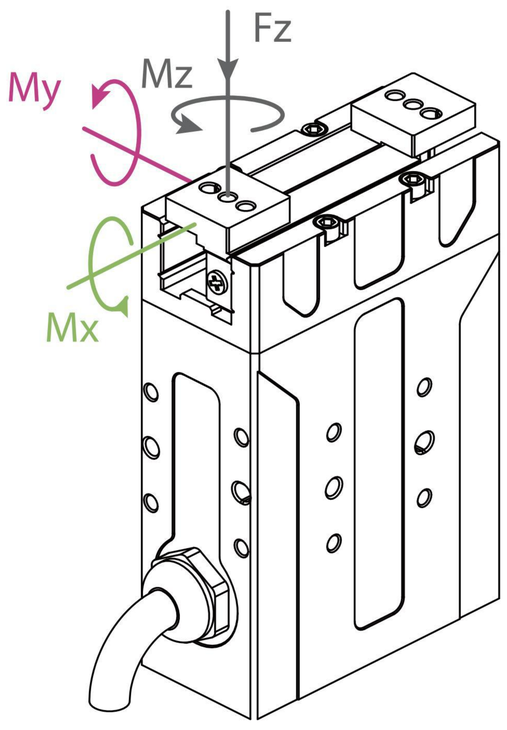


PGE-50

工业薄型平行电爪

DH-ROBOTICS





垂直方向容许静负荷	
Fz:	150 N
负载允许力矩	
Mx:	2.5 N·m
My:	2 N·m
Mz:	3 N·m

抓持力(单侧)

15~50 N

总行程

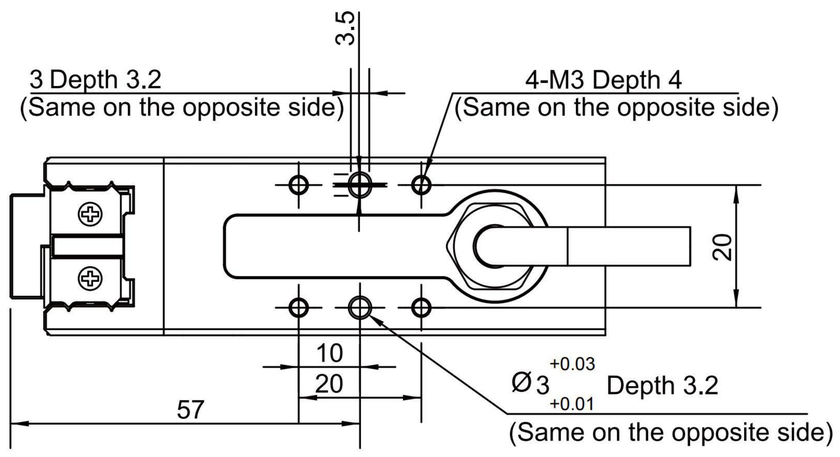
26 mm

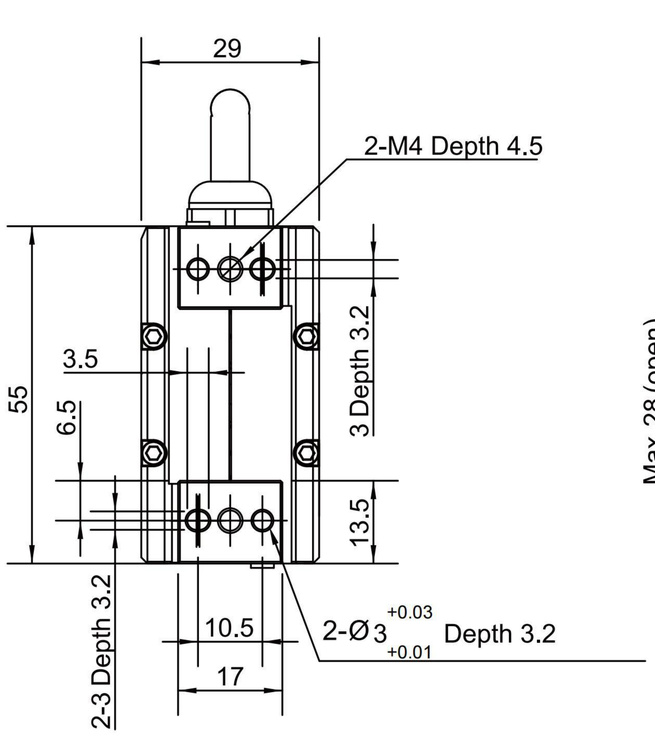
产品参数

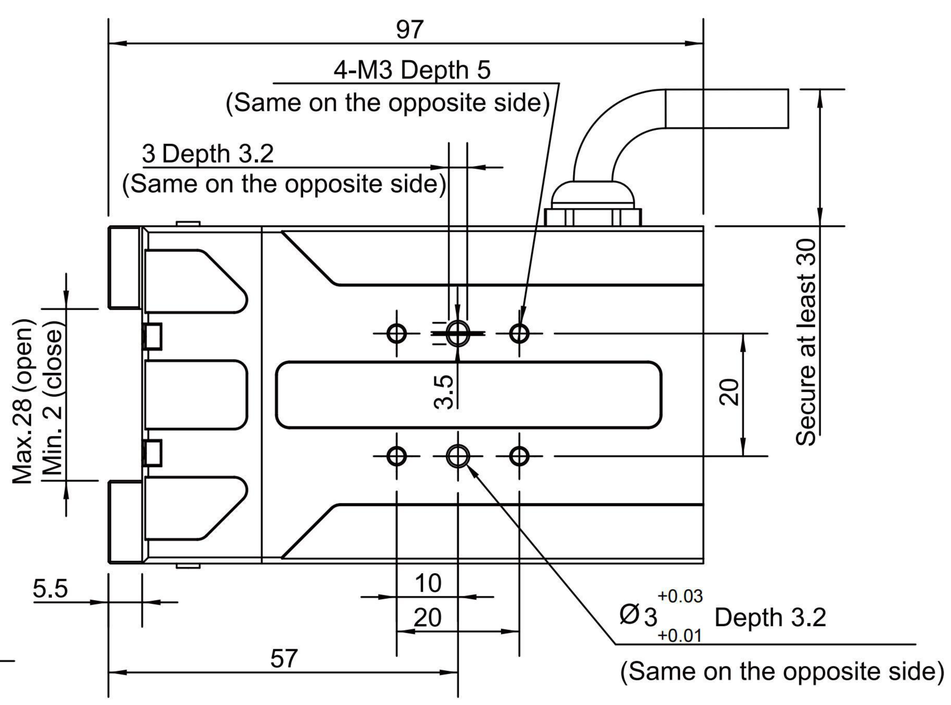
位置重复精度	± 0.02 mm
背隙	单侧 0.1mm 或更少
打开/闭合时间	0.3 s/0.3 s
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
重量	0.4 kg
运行噪音	< 40 dB

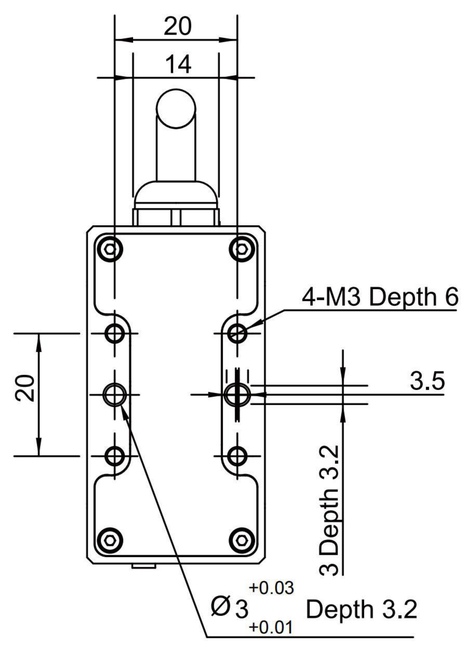
运行环境

通讯协议	Modbus RTU(RS 485) , Digital I/O
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.25 A
峰值电流	0.5 A
防护等级	IP 40
推荐使用环境	0~40°C，85% RH 以下







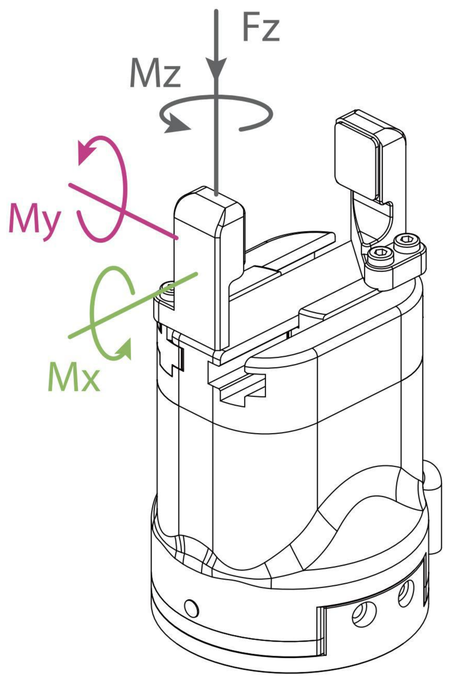


PGC-50

协作型平行电爪

DH-ROBOTICS





垂直方向容许静负荷

Fz:	150 N

负载允许力矩

Mx:	2.5 N·m
My:	2 N·m
Mz:	3 N·m

抓持力(单侧)

15~50 N

总行程

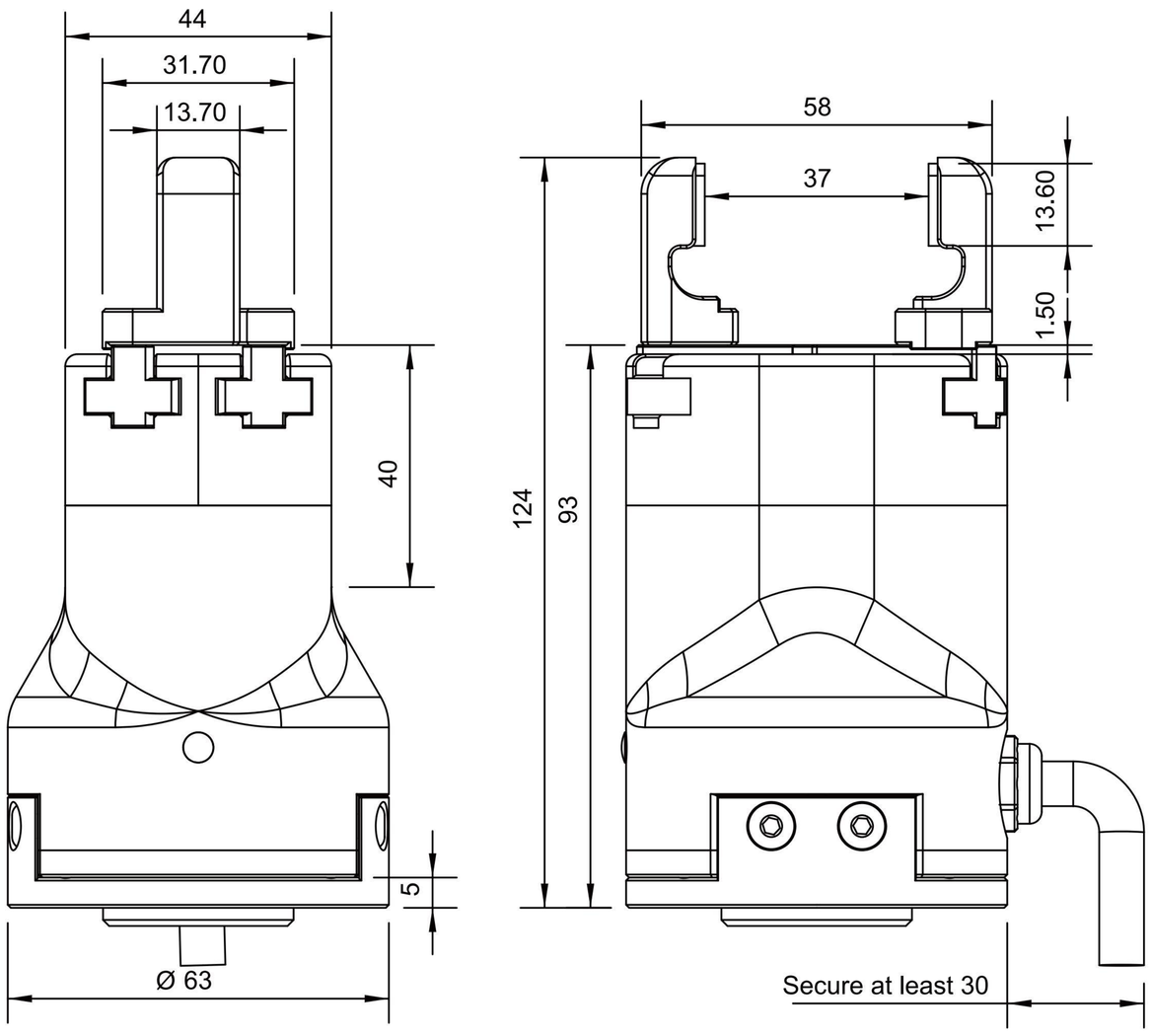
35 mm

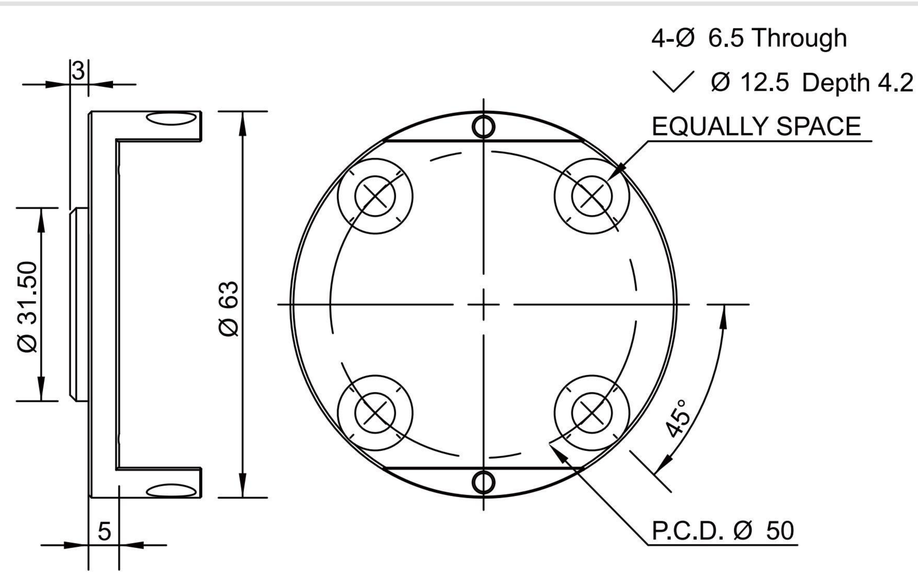
产品参数

位置重复精度	± 0.03 mm
背隙	单侧 0.2mm 或更少
打开/闭合时间	0.7 s/0.7 s
传动方式	齿轮齿条+T型导轨
重量	0.5 kg
运行噪音	< 50 dB

运行环境

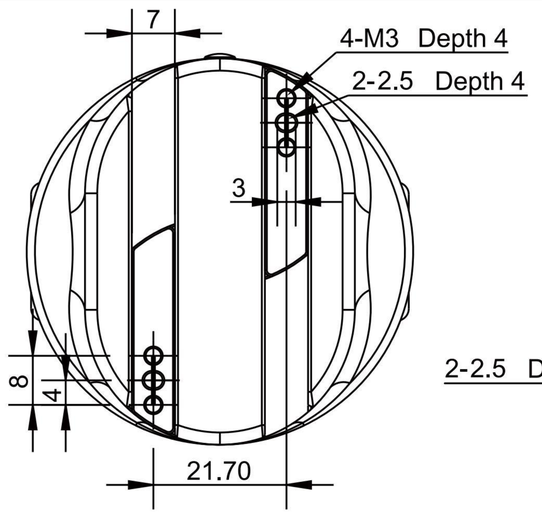
通讯协议	标配：Modbus RTU(RS485)，Digital I/O 选配：TCP/IP, USB2.0, CAN2.0A,PROFINET,EtherCAT
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.25 A
峰值电流	0.5 A
防护等级	IP 54
推荐使用环境	0~40°C，85% RH 以下



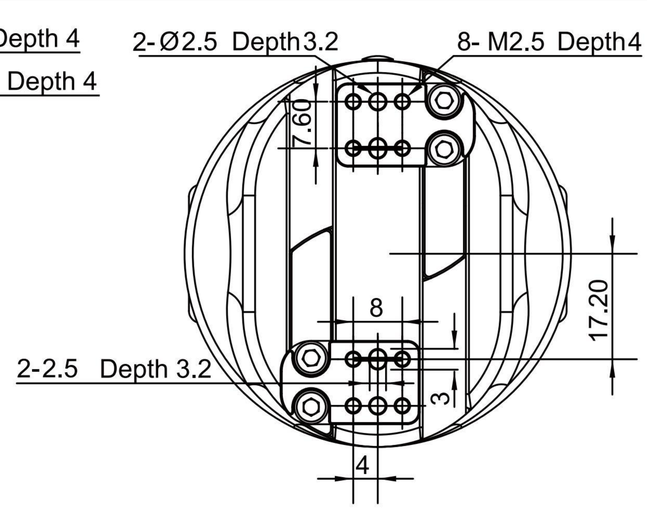


符合ISO 9409-1-50-4-M6的标准法兰

*如需定制法兰，建议根据机器人安装孔位进行设计，或联系我们



导轨安装孔位



定制手指连接板尺寸

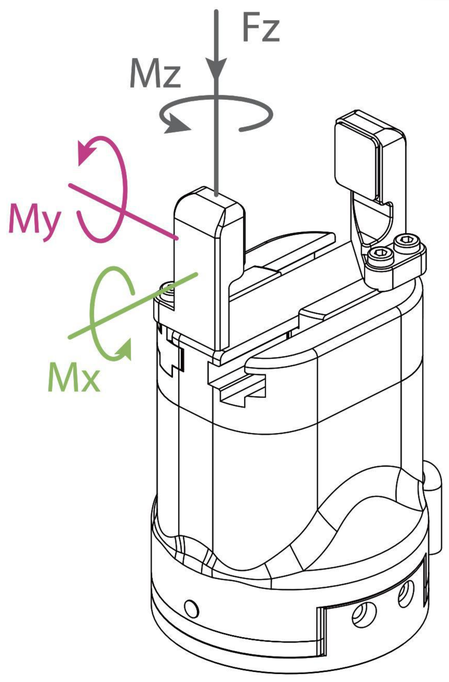
*如需定制手指，建议根据手指安装板尺寸进行设计，或联系我们

PGC-140

协作型平行电爪

DH-ROBOTICS





垂直方向容许静负荷

Fz:	300 N

负载允许力矩

Mx:	7 N·m
My:	7 N·m
Mz:	7 N·m

■ 抓持力(单侧)

40~140 N

■ 总行程

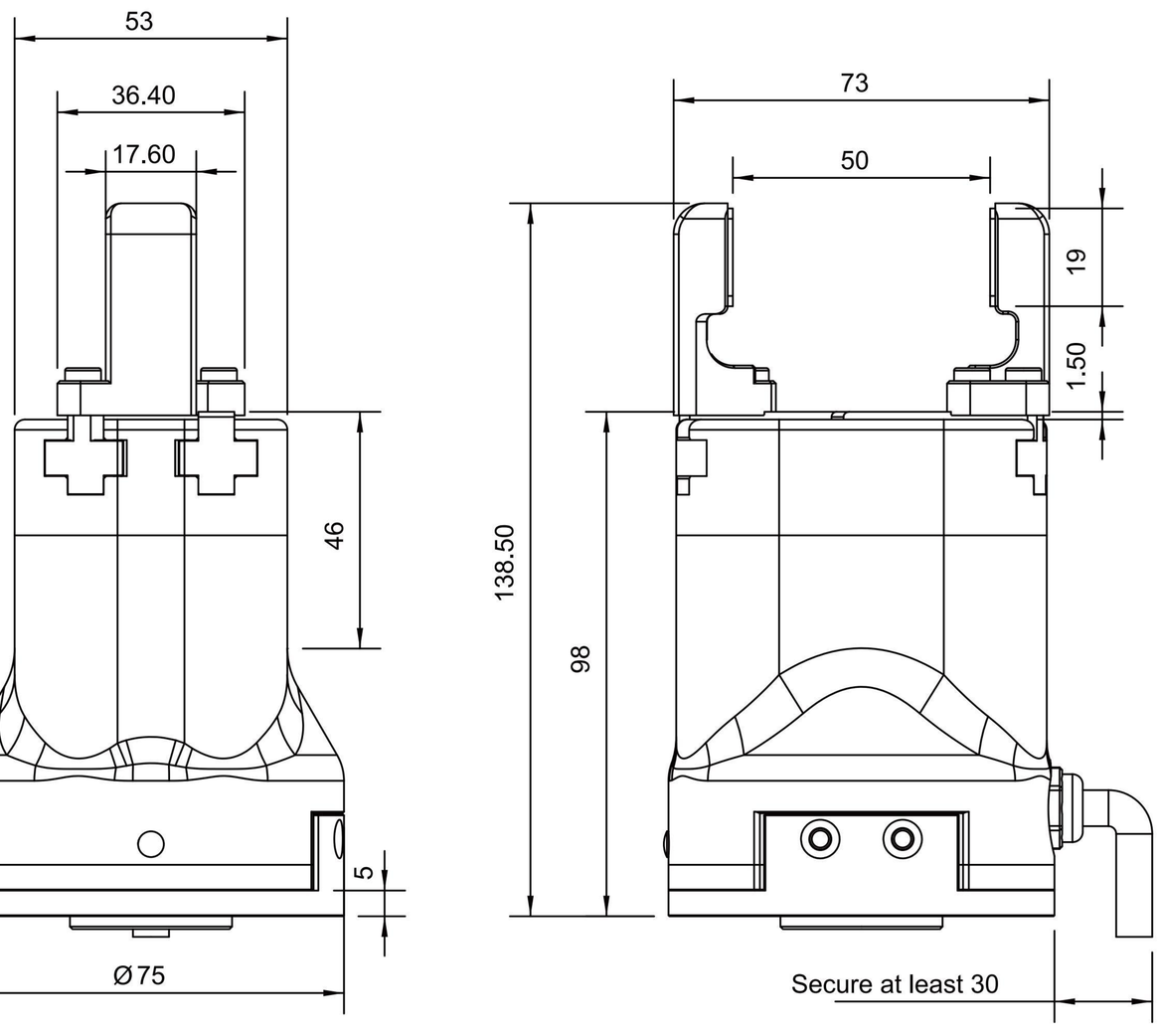
50 mm

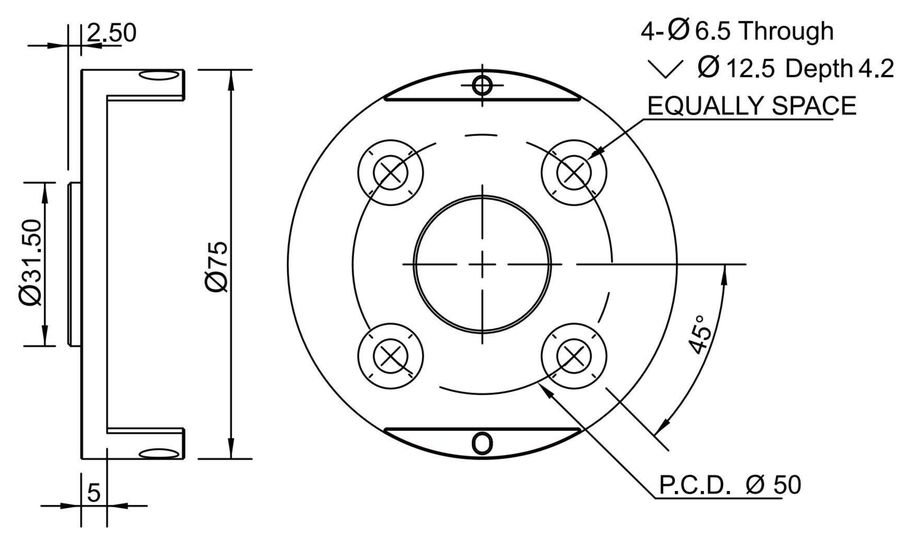
■ 产品参数

位置重复精度	± 0.03 mm
背隙	单侧 0.2mm 或更少
打开/闭合时间	0.6 s/0.6 s
传动方式	齿轮齿条+T型导轨
重量	1 kg
运行噪音	< 50 dB

■ 运行环境

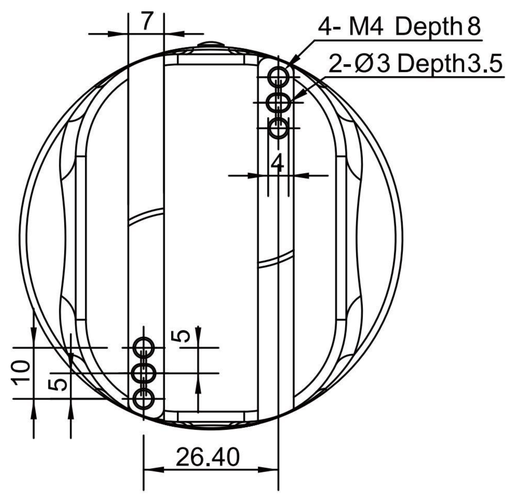
通讯协议	标配：Modbus RTU(RS485)，Digital I/O 选配：TCP/IP, USB2.0, CAN2.0A,PROFINET,EtherCAT
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.4 A
峰值电流	1 A
防护等级	IP 67
推荐使用环境	0~40°C，85% RH 以下



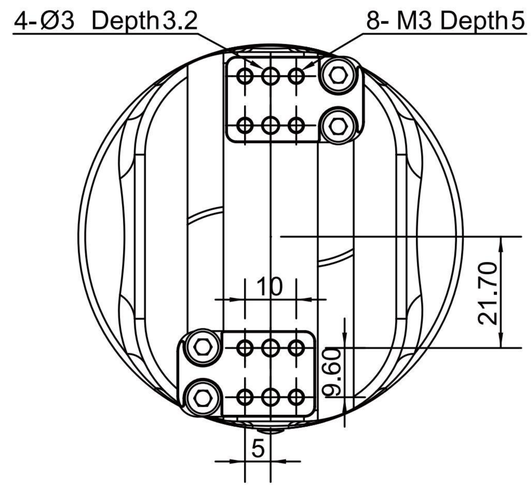


■ 符合ISO 9409-1-50-4-M6的标准法兰

*如需定制法兰，建议根据机器人安装孔位进行设计，或联系我们



■ 默认手指安装尺寸



■ 定制手指安装板尺寸

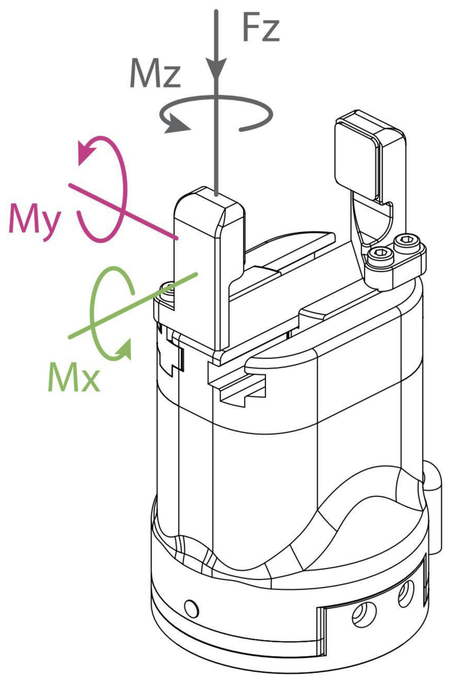
*如需定制手指，建议根据手指安装板尺寸进行设计，或联系我们

PGC-300

协作型平行电爪

DH-ROBOTICS





垂直方向容许静负荷

Fz:	600 N

负载允许力矩

Mx:	15 N·m
My:	15 N·m
Mz:	15 N·m

抓持力(单侧)

40~300 N

总行程

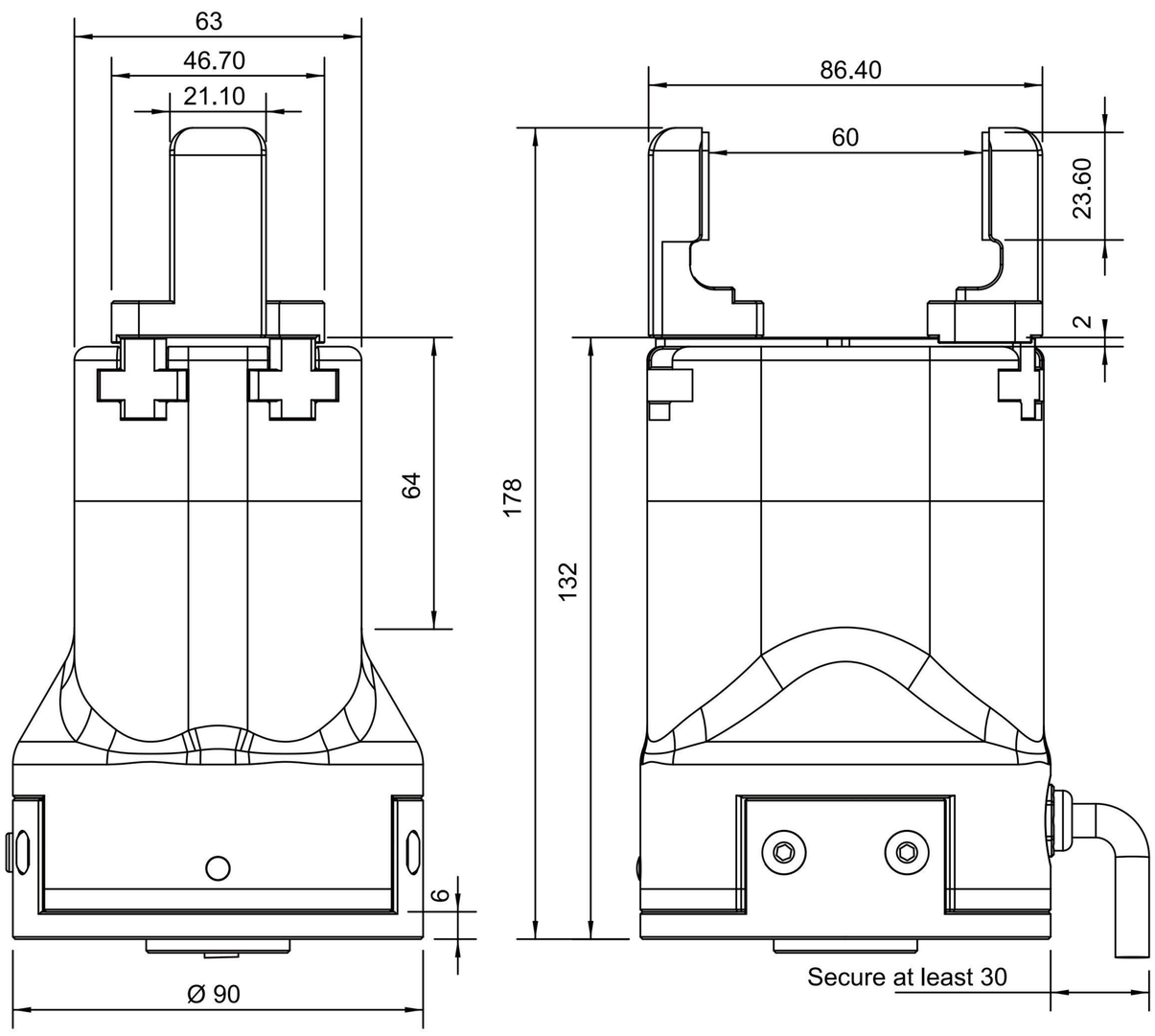
75 mm

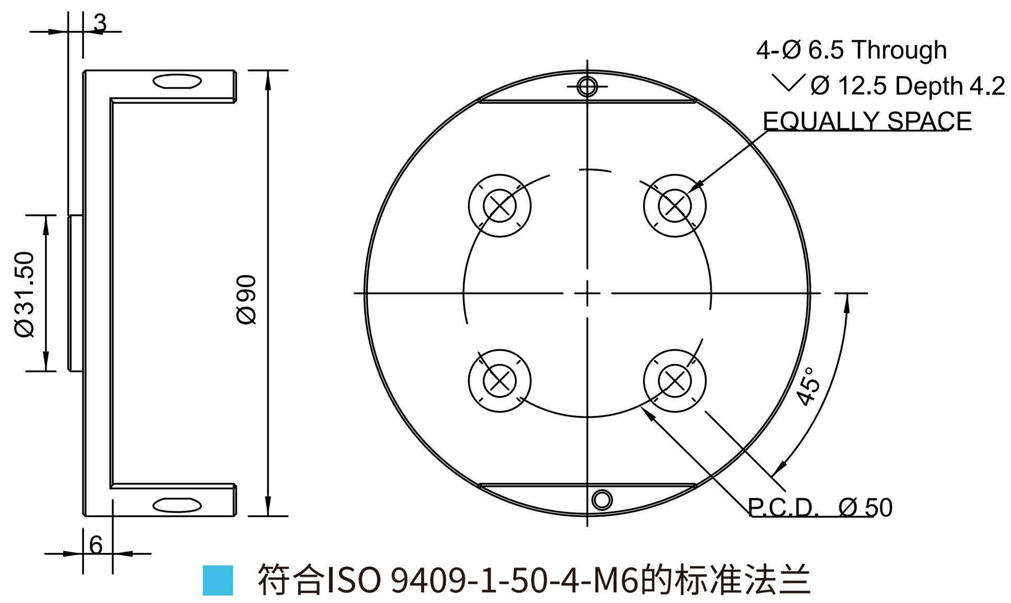
产品参数

位置重复精度	± 0.03 mm
背隙	单侧 0.2mm 或更少
打开/闭合时间	0.8 s/0.8 s
传动方式	齿轮齿条+T型导轨
重量	1.6 kg
运行噪音	< 50 dB

运行环境

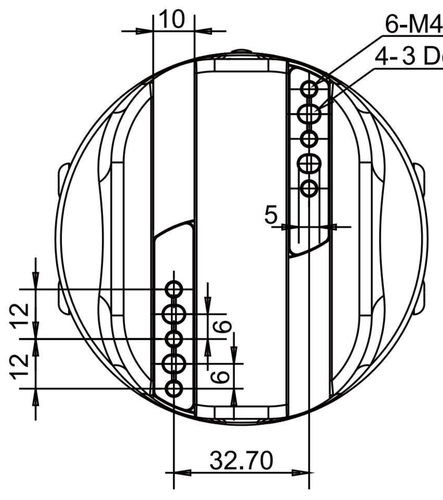
通讯协议	标配：Modbus RTU(RS485)，Digital I/O 选配：TCP/IP, USB2.0, CAN2.0A,PROFINET,EtherCAT
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.4 A
峰值电流	2 A
防护等级	IP 67
推荐使用环境	0~40°C，85% RH 以下



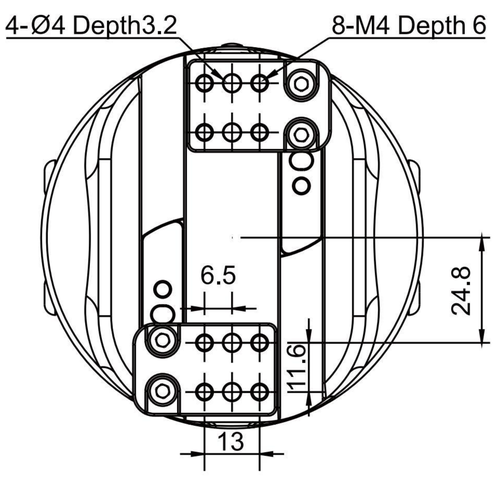


符合ISO 9409-1-50-4-M6的标准法兰

*如需定制法兰，建议根据机器人安装孔位进行设计，或联系我们



导轨安装孔位



定制手指连接板尺寸

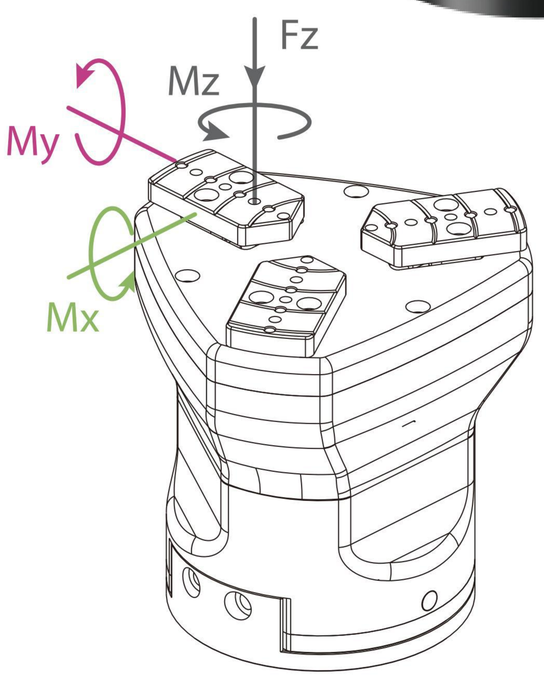
*如需定制手指，建议根据手指安装板尺寸进行设计，或联系我们

CGC-80

协作型平行电爪

DH-ROBOTICS





垂直方向容许静负荷

Fz:	200 N

负载允许力矩

Mx:	2.5 N·m
My:	2 N·m
Mz:	3 N·m

抓持力(单侧)

20~80 N

总行程(对心)

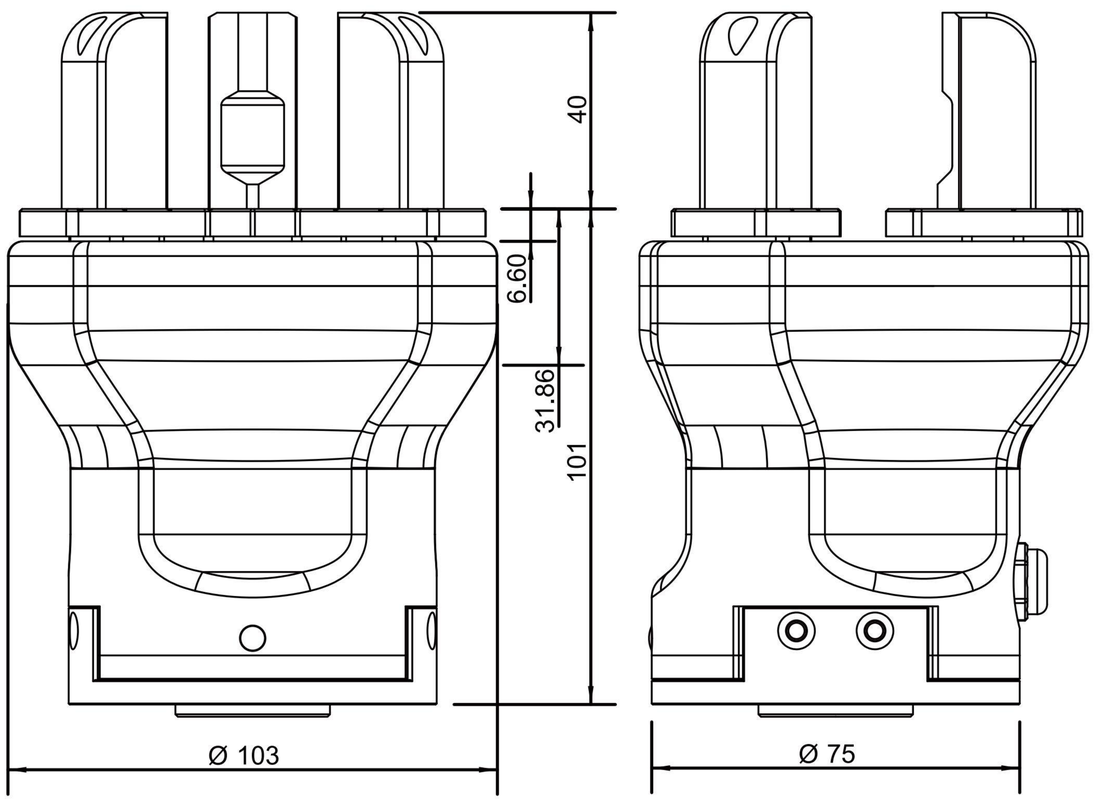
10 mm

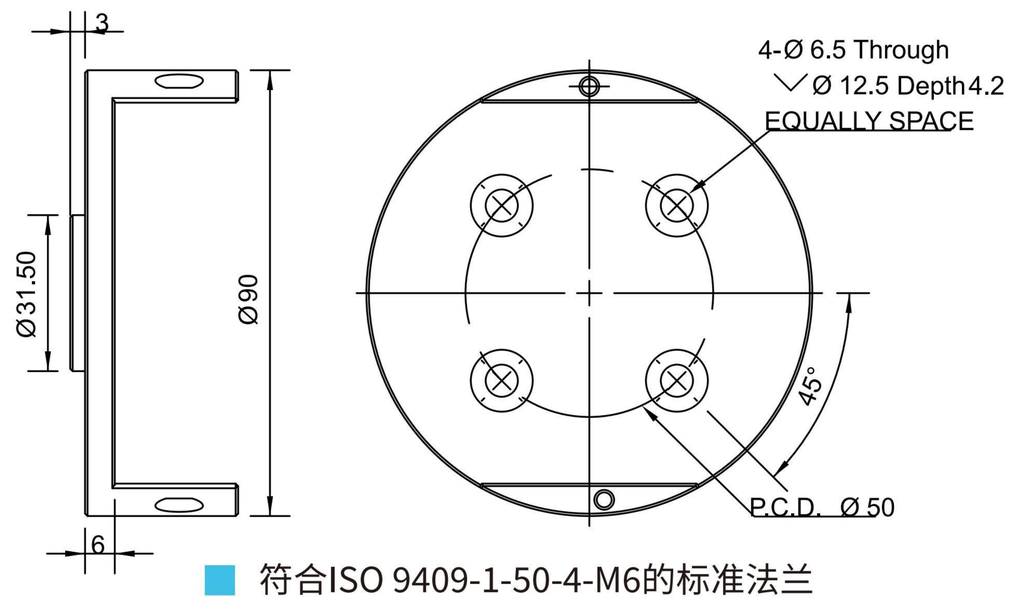
产品参数

位置重复精度	± 0.03 mm
背隙	单侧 0.2mm 或更少
打开/闭合时间	0.2 s/0.2 s
传动方式	齿轮齿条+直线导轨
重量	1.5 kg
运行噪音	< 50 dB

运行环境

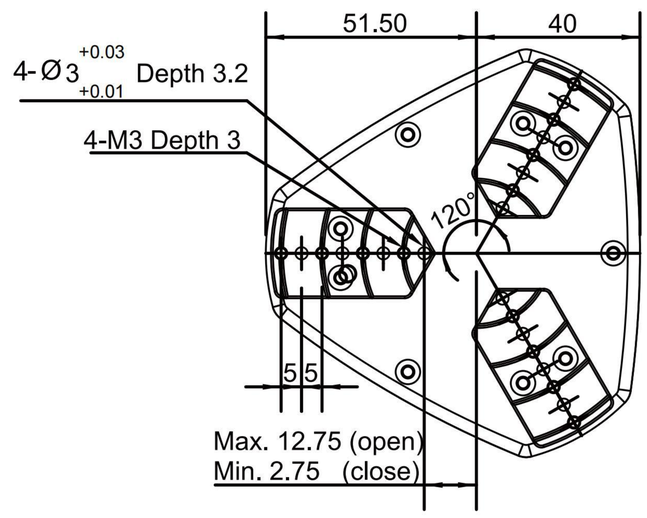
通讯协议	标配：Modbus RTU (RS485)，Digital I/O 选配：TCP/IP, USB2.0, CAN2.0A,PROFINET,EtherCAT
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.3 A
峰值电流	1 A
防护等级	IP 67
推荐使用环境	0~40°C，85% RH 以下





符合ISO 9409-1-50-4-M6的标准法兰

*如需定制法兰，建议根据机器人安装孔位进行设计，或联系我们



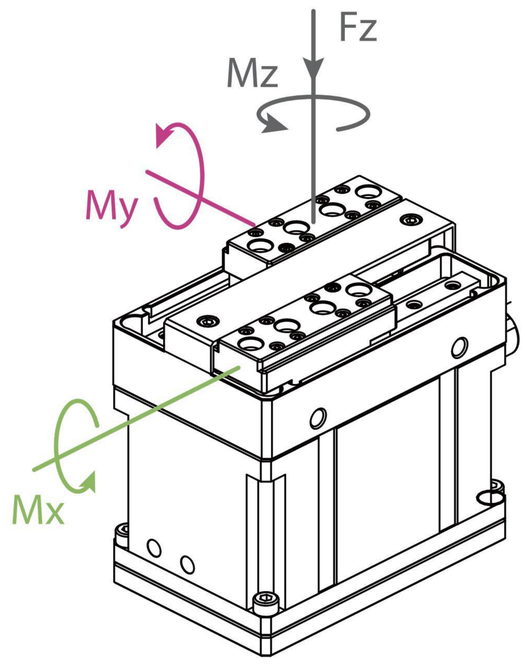
定制手指安装尺寸

PGI-140

工业型平行电爪

DH-ROBOTICS





垂直方向容许静负荷	
Fz:	300 N
负载允许力矩	
Mx:	7 N·m
My:	7 N·m
Mz:	7 N·m

抓持力(单侧)

40~140 N

总行程

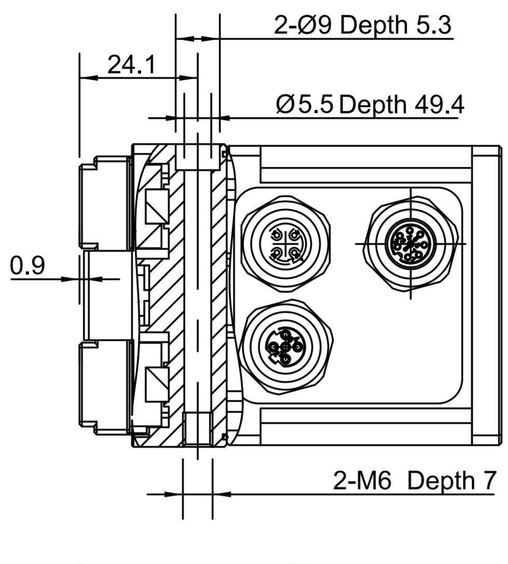
80 mm

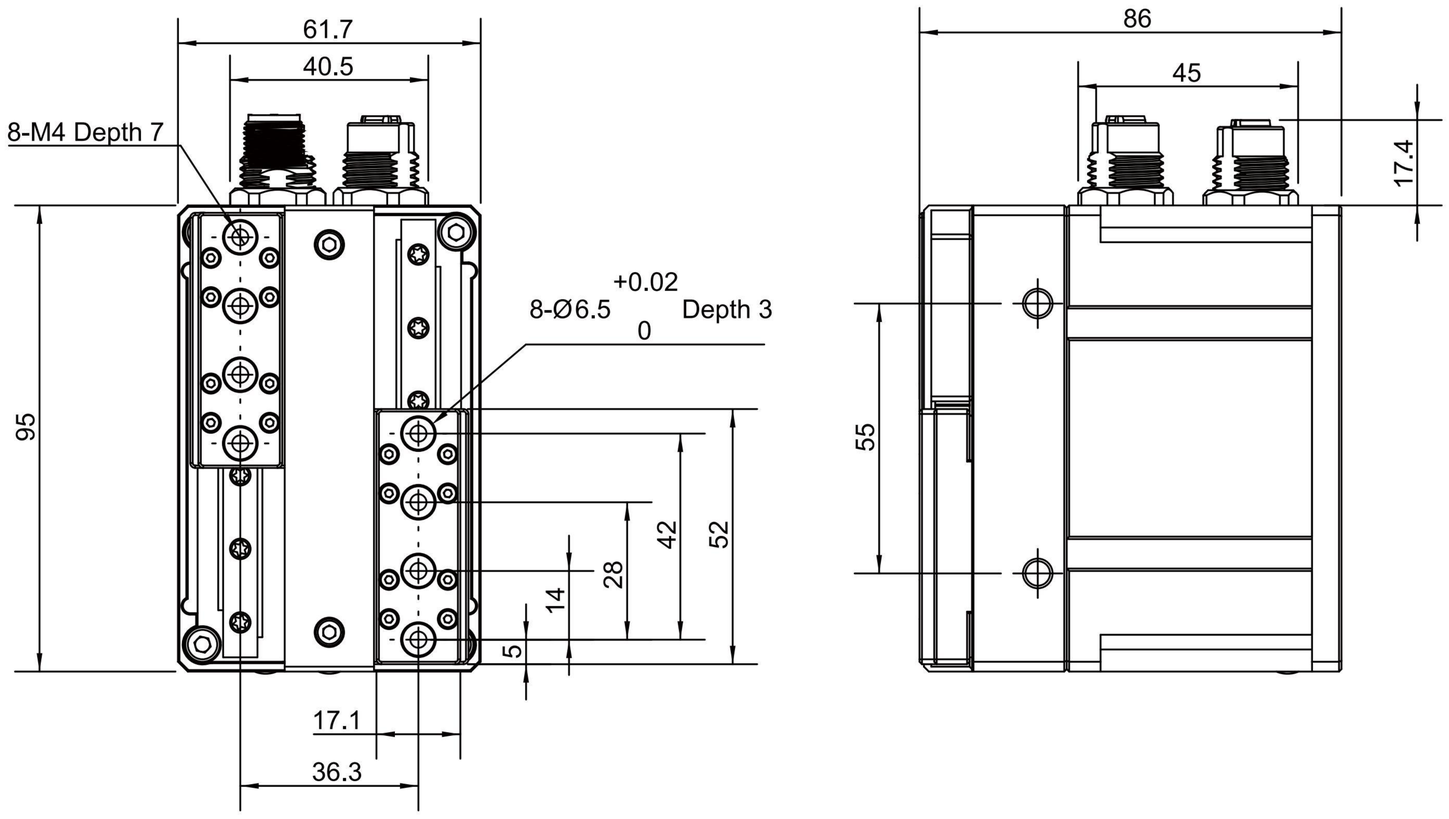
产品参数

位置重复精度	± 0.03 mm
背隙	单侧 0.2mm 或更少
打开/闭合时间	0.7 s/0.7 s
传动方式	齿轮齿条+直线导轨
重量	1 kg(不含手指)
运行噪音	< 50 dB

运行环境

通讯协议	标配：Modbus RTU(RS485)，Digital I/O 选配：TCP/IP, USB2.0, CAN2.0A,PROFINET,EtherCAT
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.5 A
峰值电流	1.2 A
防护等级	IP 54
推荐使用环境	0~40°C，85% RH 以下

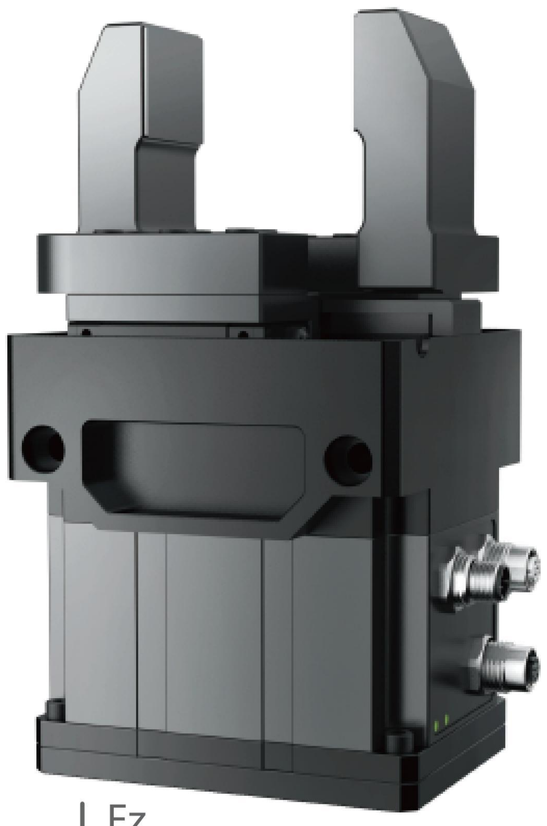


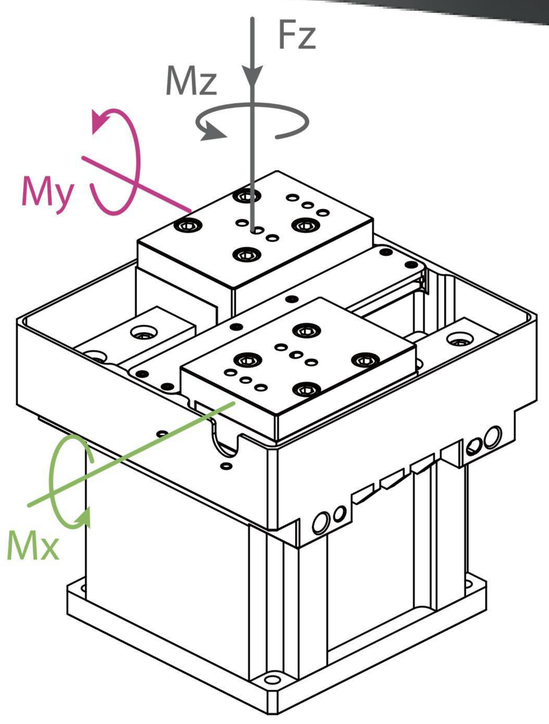


PGI-800

工业型平行电爪

DH-ROBOTICS





垂直方向容许静负荷

Fz:	3200 N

负载允许力矩

Mx:	210 N·m
My:	160 N·m
Mz:	160 N·m

■ 抓持力(单侧)

200~800 N

■ 总行程

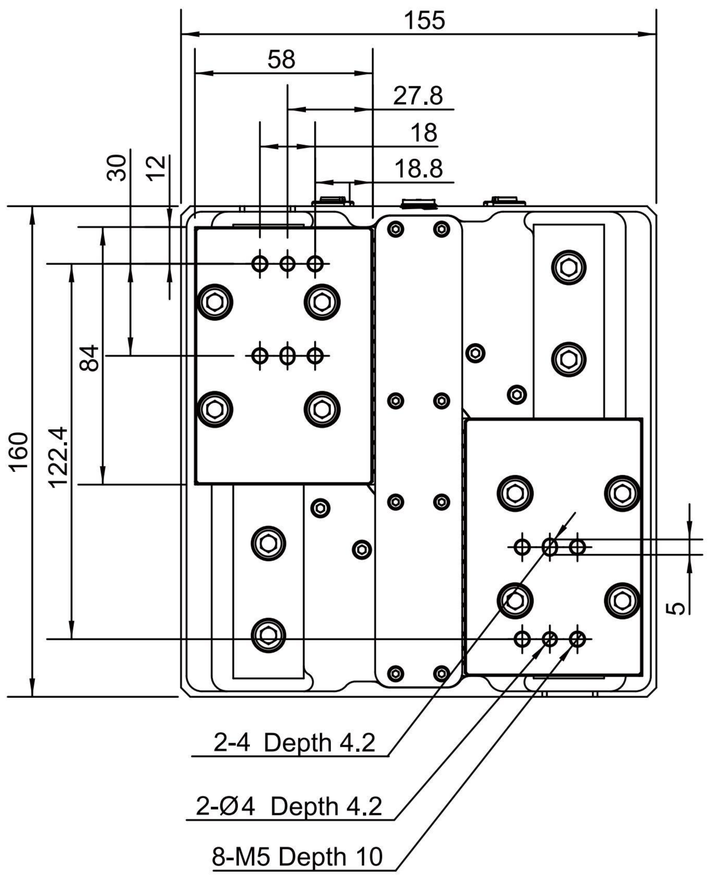
120 mm

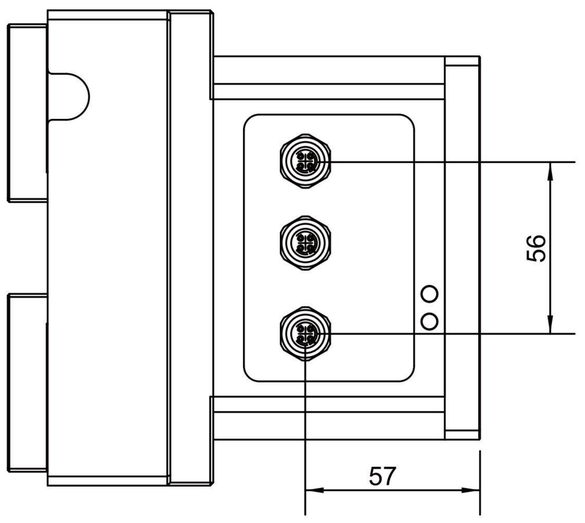
■ 产品参数

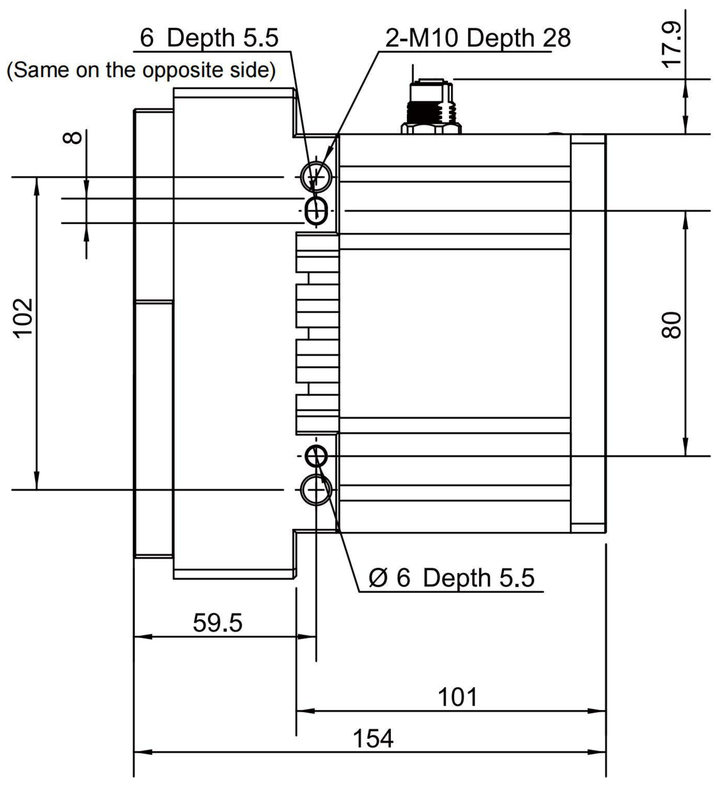
位置重复精度	± 0.03 mm
背隙	单侧 0.05mm 以下
打开/闭合时间	0.8 s/0.8 s
传动方式	齿轮齿条+直线导轨
重量	7.5 kg(不含手指)

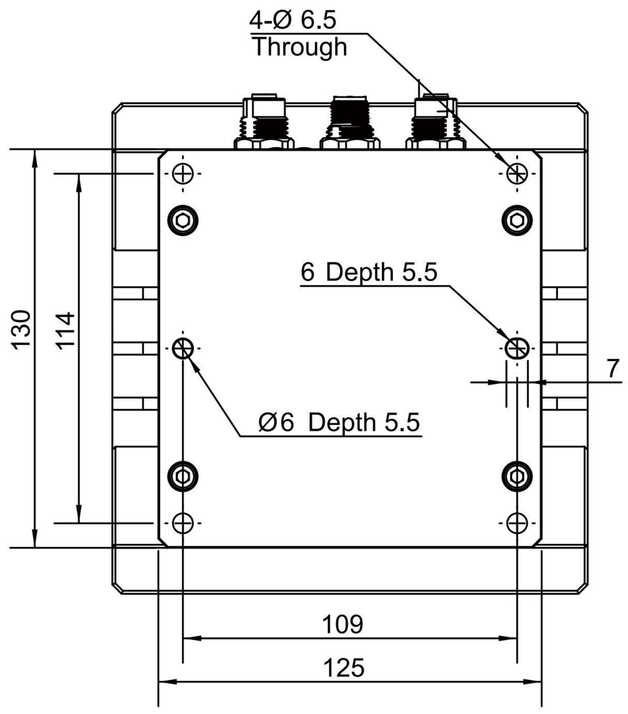
■ 运行环境

通讯协议	标配：Modbus RTU(RS485)，Digital I/O 选配：TCP/IP, USB2.0, CAN2.0A,PROFINET,EtherCAT
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	2 A
峰值电流	8 A
防护等级	IP 67
推荐使用环境	0~40°C，85% RH 以下







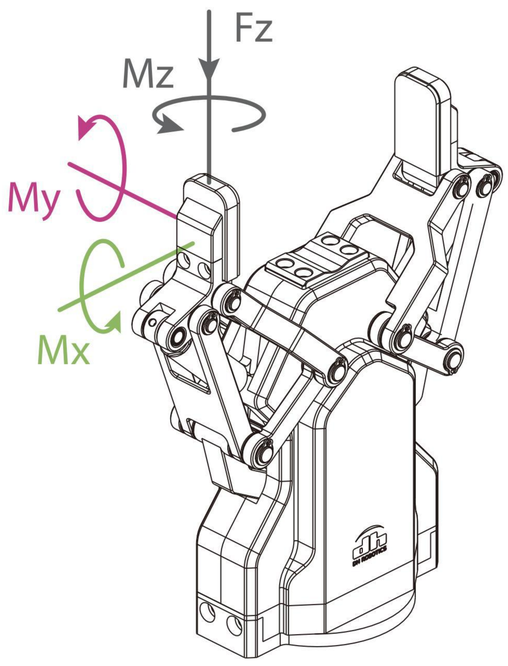


AG-95

关节型自适应电爪

DH-ROBOTICS





垂直方向容许静负荷

Fz: 300 N

负载允许力矩

Mx: 4.75 N·m

My: 4.75 N·m

Mz: 4.75 N·m

抓持力(单侧)

45~160 N

总行程

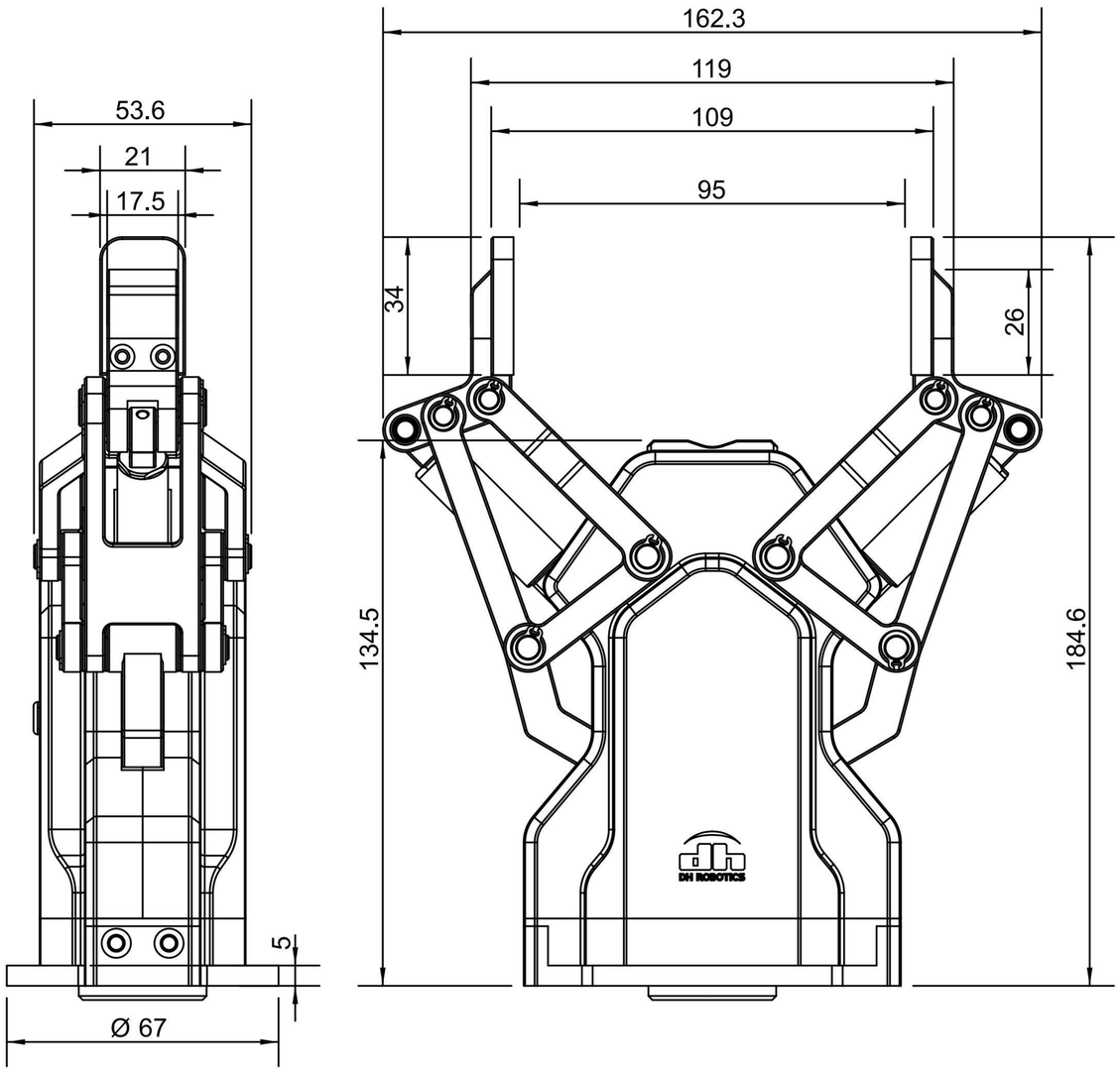
95 mm

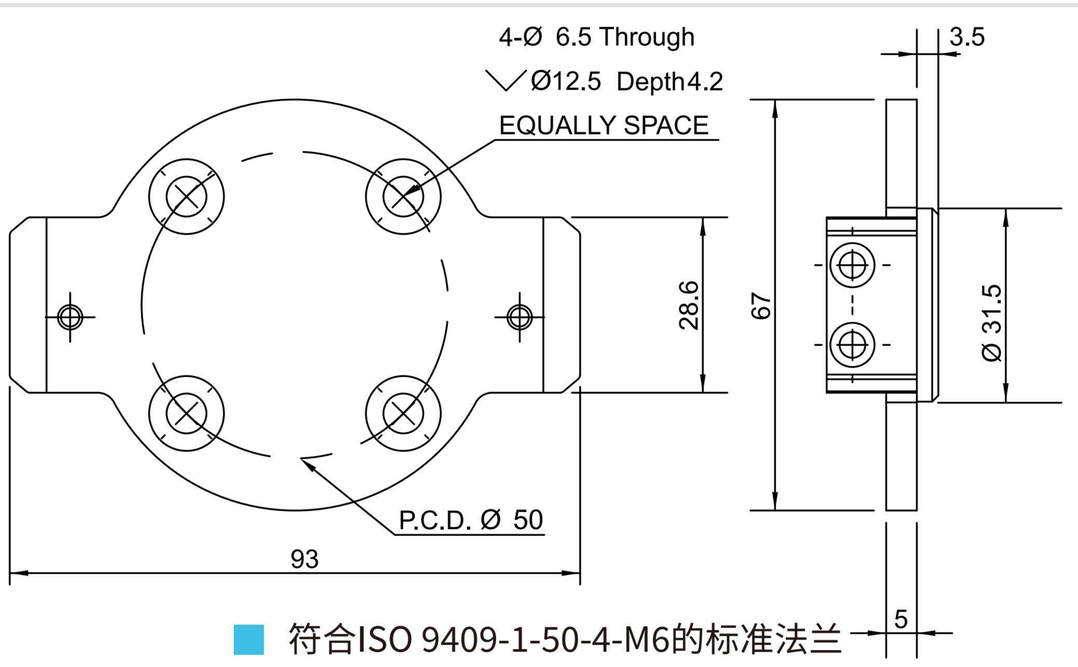
产品参数

位置重复精度	± 0.03 mm
打开/闭合时间	0.7 s/0.7 s
传动方式	丝杆螺母+连杆机构
重量	1 kg
运行噪音	< 50 dB

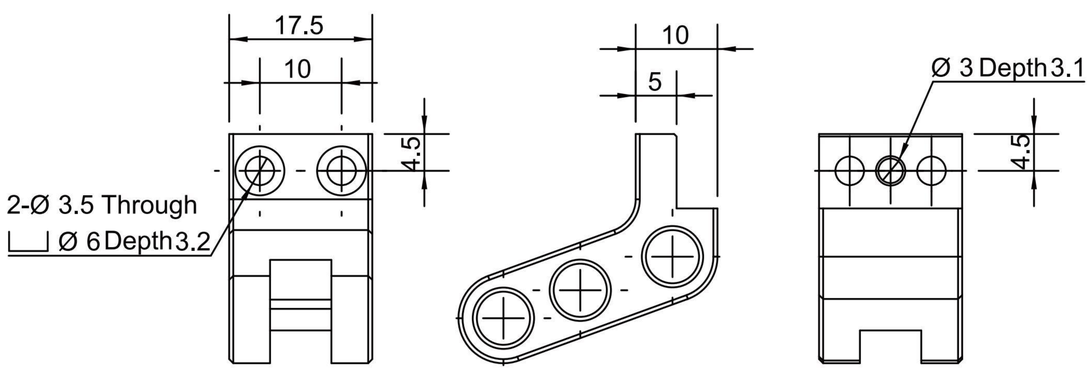
运行环境

通讯协议	标配：Modbus RTU(RS485)，Digital I/O 选配：TCP/IP, USB2.0, CAN2.0A,PROFINET,EtherCAT
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.8 A
峰值电流	1.5 A
防护等级	IP 54
推荐使用环境	0~40°C，85% RH 以下





符合ISO 9409-1-50-4-M6的标准法兰



定制手指安装尺寸

DH-3

关节型自适应电爪

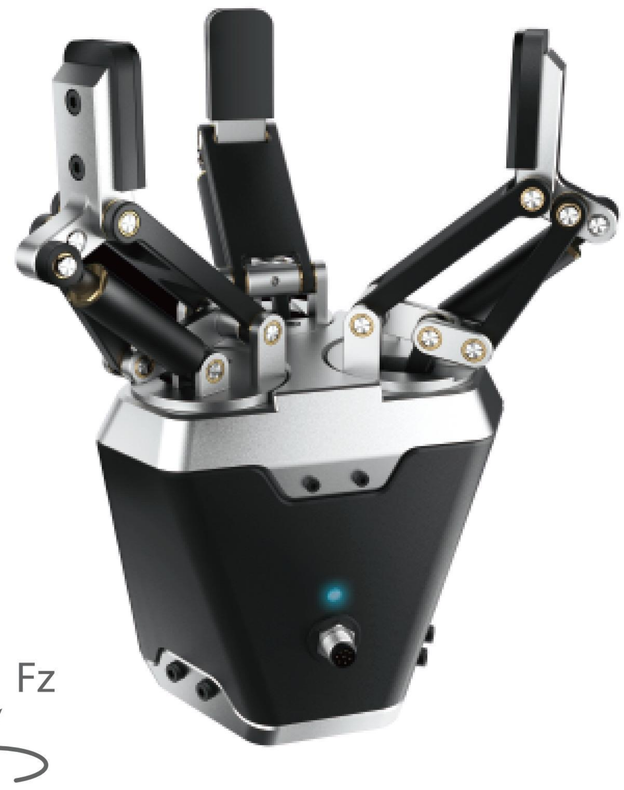
DH-ROBOTICS

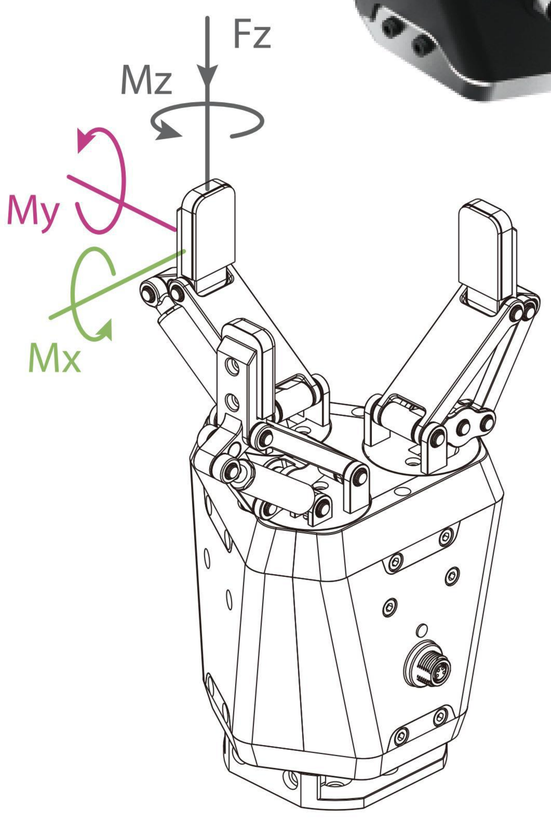
抓持力(单侧)

10~65 N

总行程

106 mm (平行)
122 mm (对心)





垂直方向容许静负荷

Fz:	150 N

负载允许力矩

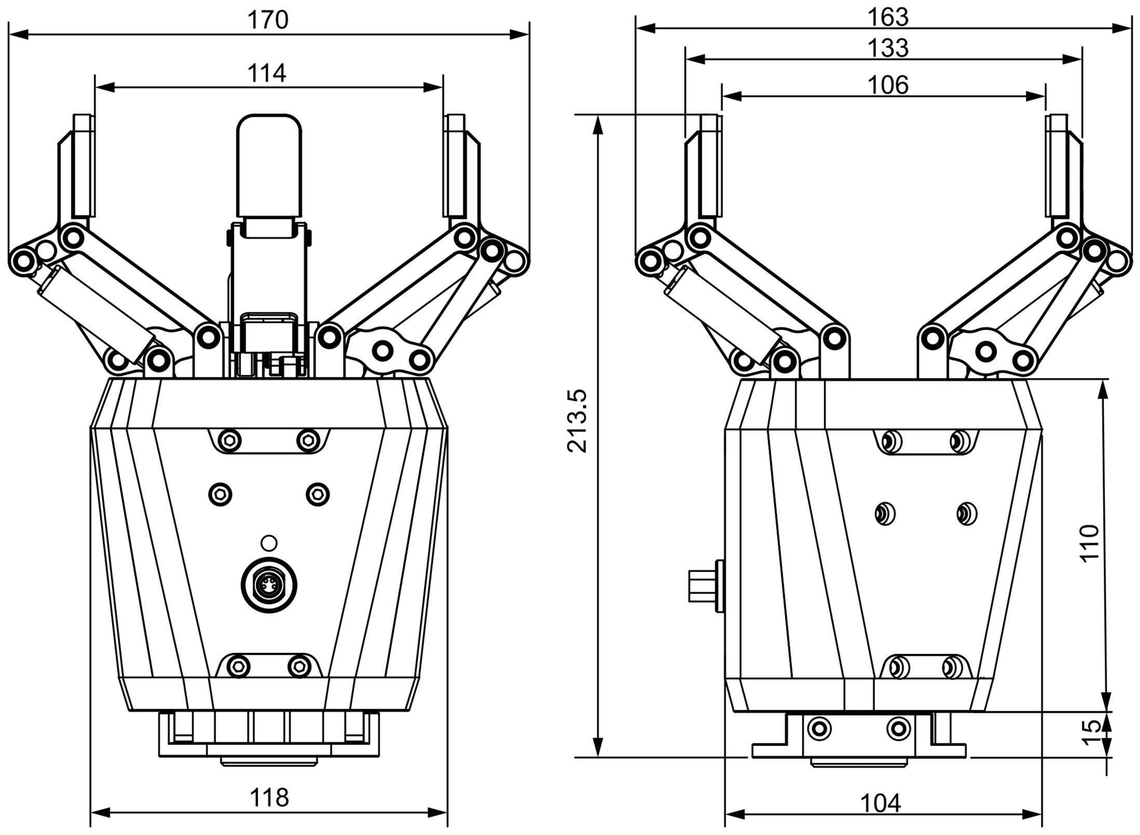
Mx:	2.5 N·m
My:	2 N·m
Mz:	3 N·m

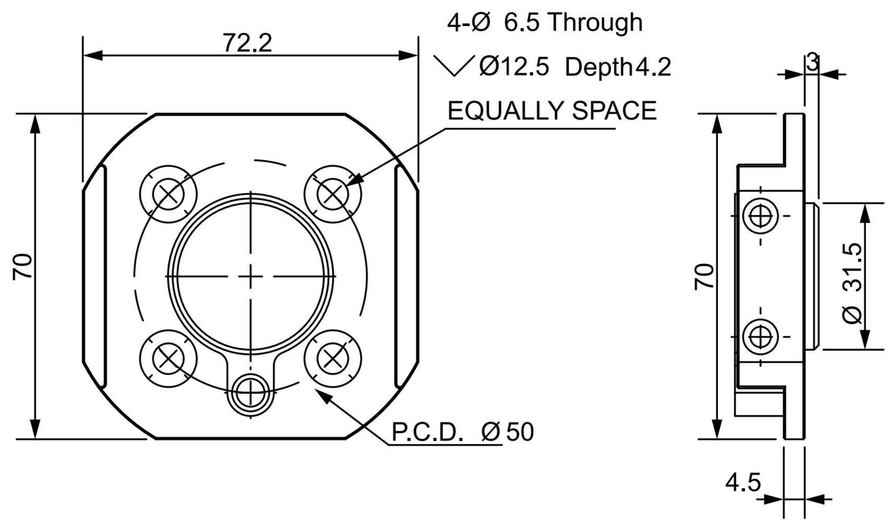
产品参数

位置重复精度	± 0.03 mm
打开/闭合时间	0.7 s/0.7 s
传动方式	丝杆螺母+齿轮传动+连杆机构
重量	1.68 kg
运行噪音	< 50 dB

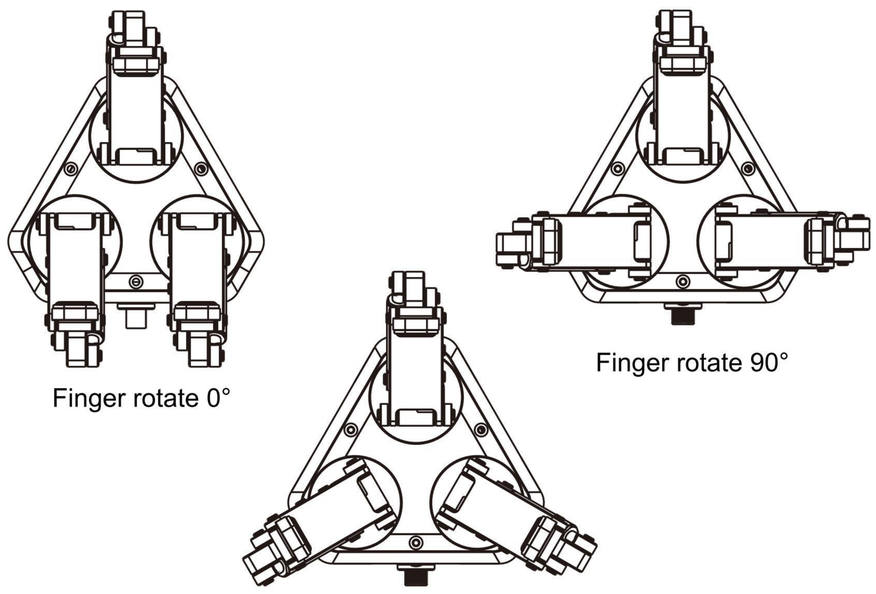
运行环境

通讯协议	标配：Modbus RTU(RS485)，Digital I/O 选配：TCP/IP, USB2.0, CAN2.0A,PROFINET,EtherCAT
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	0.5 A
峰值电流	1 A
推荐使用环境	0~40°C，85% RH 以下





■ 符合ISO 9409-1-50-4-M6的标准法兰

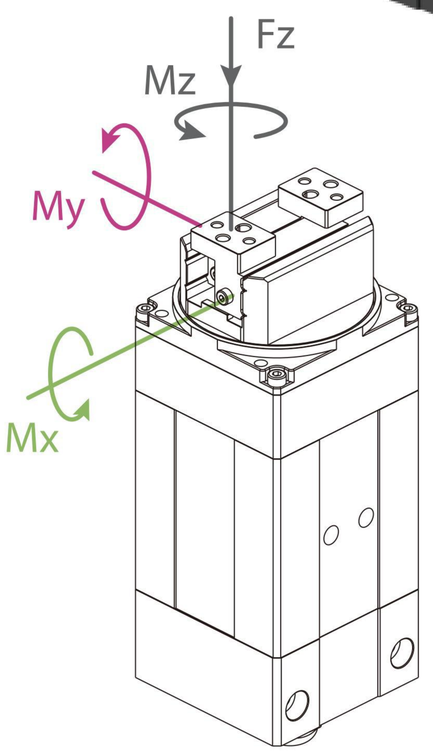


RGI-14

伺服旋转电爪

DH-ROBOTICS





垂直方向容许静负荷	
Fz:	150 N
负载允许力矩	
Mx:	2 N·m
My:	1.5 N·m
Mz:	2.5 N·m

■ 抓持力(单侧)

10~35 N

■ 总行程

14 mm

■ 旋转扭矩

0.25 N·m

■ 旋转范围

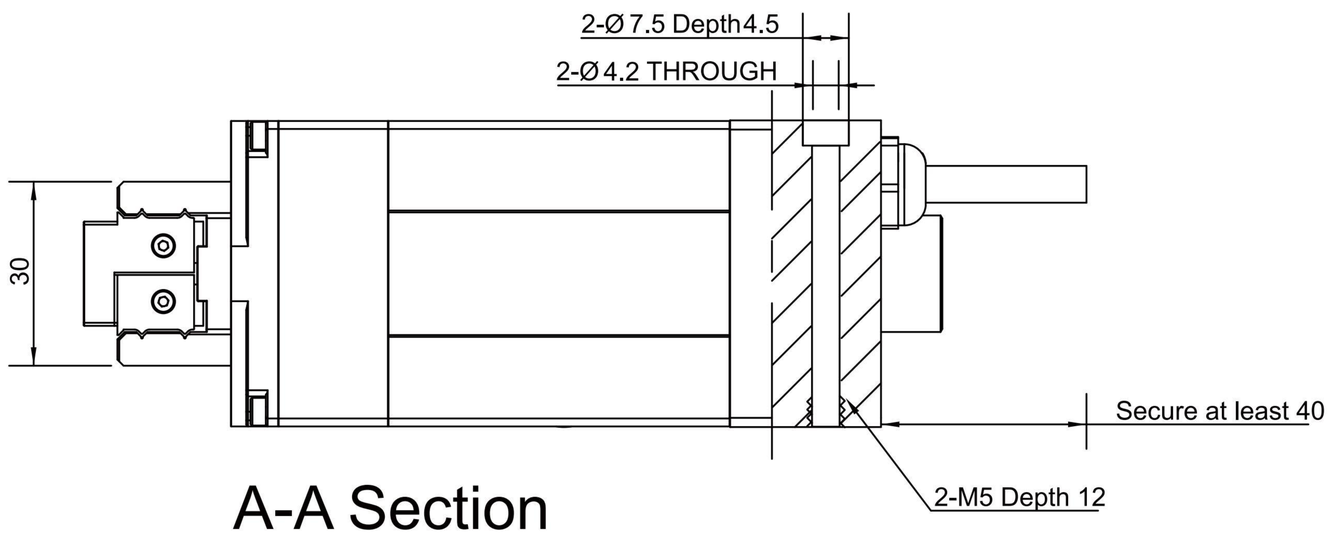
无限旋转

■ 产品参数

最大旋转速度	1500 度/s
旋转重复精度	± 0.02 度
旋转背隙	± 1 度
夹取位置重复精度	± 0.02 mm
打开/闭合时间	0.3 s/ 0.3 s
重量	0.8 kg

■ 运行环境

通讯协议	Modbus RTU(RS 485) , Digital I/O
工作电压	24 V DC ± 10%
额定电流	1.1 A
峰值电流	2 A
防护等级	IP 20
推荐使用环境	0~40°C，85% RH 以下



A-A Section

