

PGC シリーズ コラボレーティブパラレル 電動グリッパー



PGC-50-35
PGC-140-50
PGC-300-60

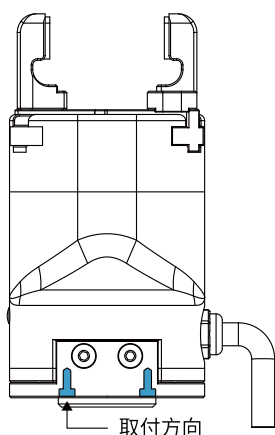


DH-Robotics PGCシリーズコラボレーティブ平行電動グリッパーは、主に協調型マニピュレーターで使用される電動グリッパーです。高い保護レベル、プラグ&プレイ、耐荷重が大きい、などの利点があります。PGCシリーズは、正確な力制御と工業的美観を兼ね備えています。2021年に、Red Dot賞とIF賞の2つの工業デザイン賞を受賞しました。



取付

1.底面取付：底面のネジ穴を使用して取り付ける



製品の特徴

● 高い保護レベル

PGC シリーズの保護レベルは最大 IP67 に達するため、マシンテンディング環境などの過酷な条件下で動作することができます。

● プラグ&プレイ

PGC シリーズは、市販の大部分の協働ロボットブランドのプラグ & プレイに対応しており、制御とプログラミングが容易になっています。

● 高負荷

PGC シリーズの把持力は300 N、最大荷重は6 kg に達するため、さらに多様な把持ニーズに対応できます。

応用

協働ロボットを使用すると、医療オートメーション、3Cエレクトロニクス、新エネルギー、新しいロボットの小売などのシナリオで、把持、ハンドリング、組立などの複雑なプロセスを完了することができます。



PGC-50-35

コラボレーティブパラレル
電動グリッパー



選定方法

シリーズ	把持力	ストローク	ブレーキ	配線方向	通信プロトコル	ケーブル長	指先選択	フランジ選択	ロボットケーブル	その他の選択								
PGC	50	35	O	S	M1	L5	J1	F1	00	0								
			O ブレーキなし	S 横出し	M1 Modbus (RS485)+I/O (NN) M2 Modbus (RS485)+I/O (PP) M3 Modbus (RS485)+I/O (NP) M4 Modbus (RS485)+I/O (PN)	LX 延長ケーブルなし L1 1m 延長ケーブル L3 3m 延長ケーブル L5 5m 延長ケーブル L10 10m 延長ケーブル	J1 標準指先	F1 標準フランジ	以下の表	0 485デバッグモジュールなし 4 485デバッグモジュール								

★①:

I/O(NN): NPN/NPN
I/O(PP): PNP/PNP
I/O(NP): NPN/PNP
I/O(PN): PNP/PNP

00 Without Robot Cable	01 Elite CS UR CB	SIASUN Hanwha A UR E	DOBOT CR DOBOT Nova	02 AUBO	04 JAKA	06 ROKAE SR ROKAE ER	09 Doosan A	11 Elite EC	13 Neuromeka	15 Hanwha HCR
				03 ELEPHANT	05 TECHMAN	07 DOBOT MG400	10 Doosan M	12 Han's	14 FAIRINO	16 UF x Arm

*⑤ 1本の485バスでは、4台以上のDH-Robotics製品にアクセスしないようお勧めします。さもないと、485バスで通信異常が発生することがあります。4台以上のデバイスにアクセスする必要がある場合、営業担当者に連絡し、製品の調整を依頼するようお願いいたします。

パラメータ

製品パラメータ

把持力 (ジョーあたり)	15~50 N
ストローク	37 mm
推奨加工対象物重量 ^{*②}	1 kg
開閉時間	0.7 秒 / 0.7 秒
繰り返し精度 (配置)	± 0.03 mm
騒音放射	50 dB未満
重量	0.5 kg
駆動方法	高精度プラネタリギヤ+ラックアンドピニオン
サイズ	124 mm x 63 mm x 63 mm

作業環境

通信インターフェイス	標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT ^{★③}
定格電圧	DC 24 V ± 10%
電流	0.25 A (定格) / 0.5 A (ピーク) ^{*④}
定格出力	6 W
IP等級	IP 54
推奨環境	0~40 °C、相対湿度 85 %以下
証明書	CE、FCC、RoHS



ビルトイン
コントローラー



把持力
調整可能



位置
調整可能



速度
調整可能



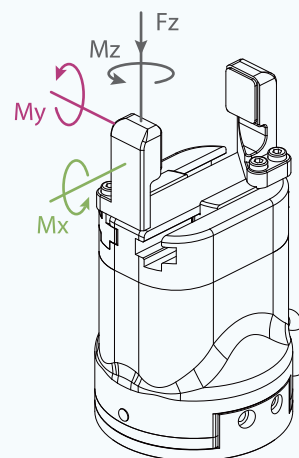
落下保護



プラグ&ブ
レイ



自己ロック
機能



垂直静的許容荷重

Fz	150 N
----	-------

許容負荷モーメント

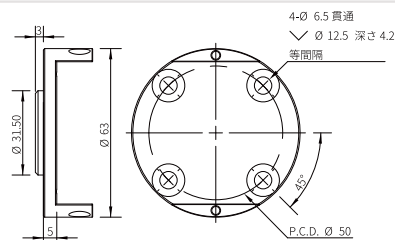
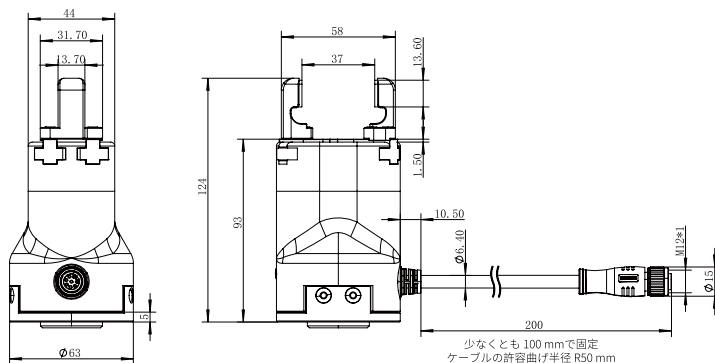
Mx	2.5 N・m
My	2 N・m
Mz	3 N・m

^{*②} 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明点がございましたらお問い合わせください。

^{*③} 外部通信のコンバーターがカスタマイズが必要です。営業サポートまたはテクニカルサポートにお問い合わせください。

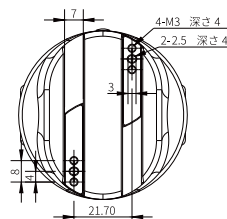
^{*④} 電源を選択する際には、ピーク電流に基づいて選択してください。電流値がパラメータより小さい場合、製品は正常に動作しなくなります。

技術図



ISO 9409-1-50-4-M6 準拠 標準フランジ

*フランジのカスタマイズが必要な場合は、ロボットの取付穴の位置に合わせて設計するか、お問い合わせください。



■ レール取付穴

コラボレティブパALLEL 電動グリッパー



選定方法

シリーズ	把持力	ストローク	ブレーキ	配線方向	通信プロトコル	ケーブル長	指先選択	フランジ選択	ロボットケーブル	その他の選択
PGC	140	50	W	S	M1	L5	J1	F1	00	0

PG シリーズ
C 把持力
140 ストローク
50 ブレーキ
W ブレーキあり
S 横出し
M1 Modbus (RS485)+I/O (NN)
M2 Modbus (RS485)+I/O (PP)
M3 Modbus (RS485)+I/O (NP)
M4 Modbus (RS485)+I/O (PN)
LX 延長ケーブルなし
L1 1m 延長ケーブル
L3 3m 延長ケーブル
L5 5m 延長ケーブル
L10 10m 延長ケーブル
J1 標準指先
F1 標準フランジ
00 485デバッグモジュールなし
4 485デバッグモジュール
0 その他の選択

* ①:

I/O(NN): NPN/NPN
I/O(PP): PNP/PPN
I/O(NP): NPN/PPN
I/O(PN): PNP/PPN

00 Without Robot Cable	01 Elite CS UR CB	SIASUN Hanwha A UR E	DOBOT CR DOBOT Nova	02 AUBO	04 JAKA	06 ROKAE SR ROKAE ER	09 Doosan A	11 Elite EC	13 Neuromeka		15 Hanwha HCR
				03 ELEPHANT	05 TECHMAN	07 DOBOT MG400	10 Doosan M	12 Han's	14 FAIRINO	16 UF x Arm	17 ROKAE CR

*5 1本の485バスでは、4台以上のDH-Robotics製品にアクセスしないようお勧めします。さもないと、485バスで通信異常が発生することがあります。4台以上のデバイスにアクセスする必要がある場合、営業担当者に連絡し、製品の調整を依頼するようお勧めします。

パラメータ

製品パラメータ

把持力 (ジョーあたり)	40~140 N
ストローク	50 mm
推奨加工対象物重量 * ^②	3 kg
開閉時間	0.75 s/0.75s
繰り返し精度 (配置)	± 0.03 mm
騒音放射	50 dB未満
重量	1 kg
駆動方法	高精度プラネタリギヤ+ラックアンドピニオン
サイズ	138.5 mm x 75 mm x 75 mm

作業環境

通信インターフェイス	標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT * ^③
定格電圧	DC 24 V ± 10%
電流	0.4 A (定格) / 1.2 A (ピーク) * ^④
定格出力	9.6 W
IP等級	IP 67
推奨環境	0~40 °C、相対湿度 85 %以下
証明書	CE、FCC、RoHS



ビルトインコントローラー



把持力調整可能



位置調整可能



速度調整可能



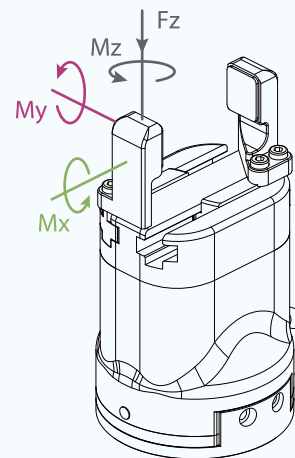
落下保護



プラグ&プレイ



自己ロック機能



垂直静的許容荷重

Fz	300 N
----	-------

許容負荷モーメント

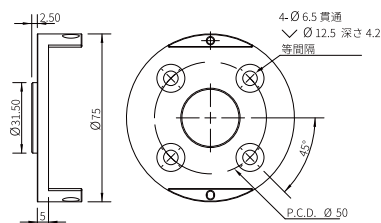
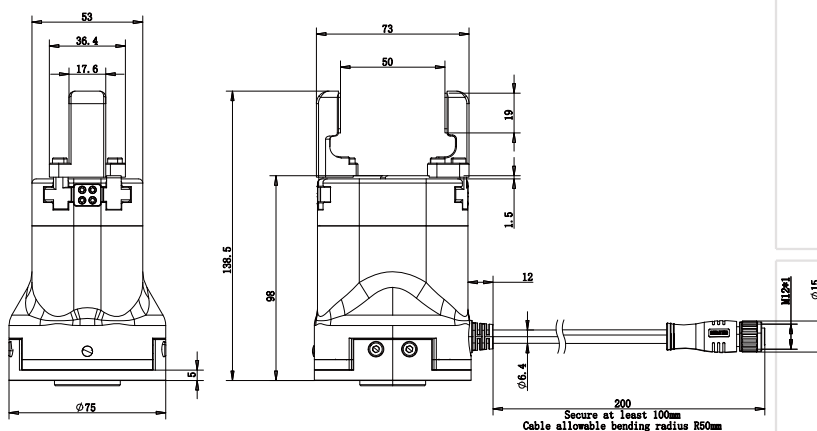
Mx	7 N・m
My	7 N・m
Mz	7 N・m

*^② 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

*^③ 外部通信のコンバーターがカスタマイズが必要です。営業サポートまたはテクニカルサポートにお問い合わせください。

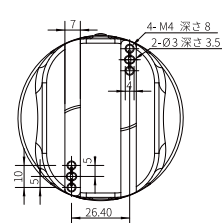
*^④ 電源を選択する際には、ピーク電流に基づいて選択してください。電流値がパラメータより小さい場合、製品は正常に動作しなくなります。

技術図



ISO 9409-1:50-4-M6 準拠 標準フランジ

*フランジのカスタマイズが必要な場合は、ロボットの取付穴の位置に合わせて設計するか、お問い合わせください。



デフォルトフィンガー取付サイズ

PGC-300-60

コラボレーティブパラレル
電動グリッパー



選定方法

シリーズ	把持力	ストローク	ブレーキ	配線方向	通信プロトコル	ケーブル長	指先選択	フランジ選択	ロボットケーブル	その他の選択								
PGC	300	60	W	S	M1	L5	J1	F1	00	0								
					★① ★③ M1 Modbus (RS485)+I/O (NN) M2 Modbus (RS485)+I/O (PP) M3 Modbus (RS485)+I/O (NP) M4 Modbus (RS485)+I/O (PN)	LX 延長ケーブルなし L1 1m 延長ケーブル L3 3m 延長ケーブル L5 5m 延長ケーブル L10 10m 延長ケーブル	J1 標準指先	F1 フランジなし	以下の表	0 485デバッグモジュールなし 4 485デバッグモジュール								
			W ブレーキあり	S 横出し														

★①:

I/O(NN): NPN/NPN
I/O(PP): PNP/PNP
I/O(NP): NPN/PNP
I/O(PN): PNP/PNP

00 Without Robot Cable	01 Elite CS UR CB SIASUN	Hanwha A DOBOT CR DOBOT Nova	02 AUBO	04 JAKA	06 ROKAE SR ROKAE ER	08 UR E	10 Doosan M	12 Han's	14 FAIRINO	16 UF x Arm
			03 ELEPHANT	05 TECHMAN	07 DOBOT MG400	09 Doosan A	11 Elite EC	13 Neuromeka	15 Hanwha HCR	17 ROKAE CR

*⑤ 1本の485バスでは、4台以上のDH-Robotics製品にアクセスしないようお勧めします。さもないと、485バスで通信異常が発生することがあります。4台以上のデバイスにアクセスする必要がある場合、営業担当者に連絡し、製品の調整を依頼するようお願いいたします。

パラメータ

製品パラメータ

把持力 (ジョーあたり)	80~300 N
ストローク	60 mm
推奨加工対象物重量 * ^②	6 kg
開閉時間	0.8 秒 / 0.8 秒
繰り返し精度 (配置)	± 0.03 mm
騒音放射	50 dB未満
重量	1.5 kg
駆動方法	高精度プラネタリギヤ+ラックアンドピニオン
サイズ	178 mm x 90 mm x 90 mm

作業環境

通信インターフェイス	標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT * ^③
定格電圧	DC 24 V ± 10%
電流	0.4 A (定格) / 2 A (ピーク) * ^④
定格出力	9.6 W
IP等級	IP 67
推奨環境	0~40 °C、相対湿度 85 %以下
証明書	CE、FCC、RoHS



ビルトインコントローラー



把持力調整可能



位置調整可能



速度調整可能



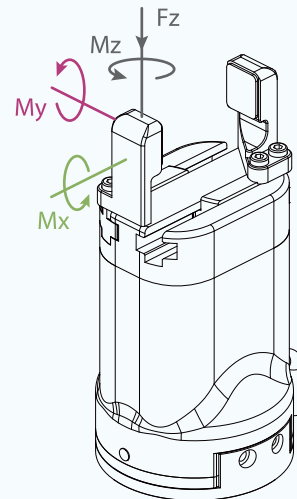
落下保護



プラグ & プレイ



自己ロック機能



垂直静的許容荷重

Fz	600 N
----	-------

許容負荷モーメント

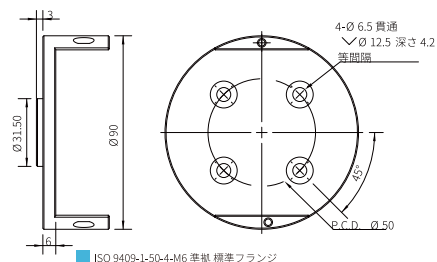
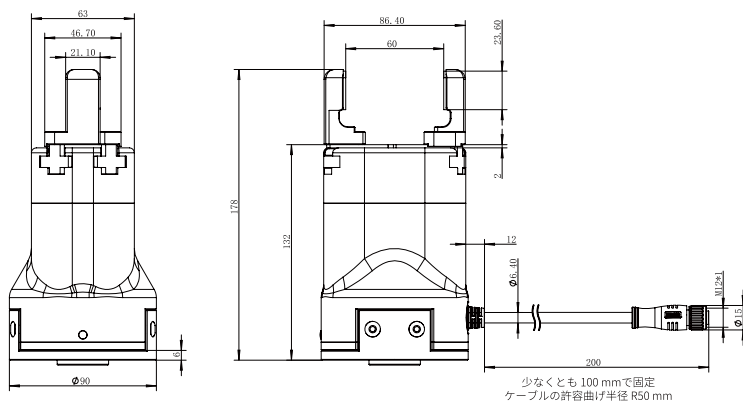
Mx	15 N・m
My	15 N・m
Mz	15 N・m

*^② 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明点がございましたらお問い合わせください。

*^③ 外部通信のコンバーターがカスタマイズが必要です。営業サポートまたはテクニカルサポートにお問い合わせください。

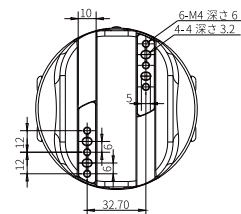
*^④ 電源を選択する際には、ピーク電流に基づいて選択してください。電流値がパラメータより小さい場合、製品は正常に動作しなくなります。

技術図



■ ISO 9409-1-50-4-M6 準拠 標準フランジ

*フランジのカスタマイズが必要な場合は、ロボットの取付穴の位置に合わせて設計するか、お問い合わせください。



■ レール取付穴