因时机器人
INSPIRE-ROBOTS

产品选型手册
PRODUCT SELECTION GUIDE

微型伺服电缸 | 仿人五指灵巧手 | 伺服电动夹爪

因时机器人
INSPIRE-ROBOTS
更 微 小 更 精 密 的 运 动 控 制 专 家

「微信扫一扫」

「抖音扫一扫」

官网：www.inspire-robots.com
邮箱：sales@inspire-robots.com
销售热线：4006665160
因时机器人（北京）：石景山区杨庄大街69号创新工场A3-4
因时机器人（深圳）：南山区深圳软件园1期1栋506





因时机器人
INSPIRE-ROBOTS

关于因时机器人

更微小更精密的运动控制专家

北京因时机器人科技有限公司创立于2016年，是一家专注于微型精密运动部件研发制造和伺服控制技术突破创新的高新技术企业。典型产品包括微型伺服电缸和机器人末端执行器，在微小型、高精度和力控技术等方面具有独特优势。因时机器人将持续深耕微型伺服运动控制领域，力求研制出更微小更精密的运动控制零部件，为机器人行业、精密制造业及生物医疗（医美）器械行业提供更优质的产品和更专业的服务。

产品与服务

因时机器人旗下几十款产品，均实现所有关键元器件完全自主研发制造，尤其在机器人行业、精密制造业、生物医疗（医美）器械及教育科研领域，具有极高的应用价值。

产品谱系

- **微型伺服电缸**



  - LA系列：LA10系列、LA16系列、LA30系列、LA50系列
  - LAS系列：LAS10系列、LAS16系列、LAS30系列
  - LAF系列：LAF10系列、LAF16系列、LAF30系列、LAF50系列
  - LASF系列：LASF10系列、LASF16系列、LASF30系列
  - BLA系列：BLAC05系列、BLAS10系列、BLASF10系列、BLAC30系列、BLACF30系列
  - 相关配件：机械配件、电气配件
- **末端执行器**
  - **仿人五指灵巧手**



    - RH56BFX系列
    - RH56DFX系列
  - **伺服电动夹爪**



    - EG2-1C2系列
    - EG2-4B2系列
    - EG2-4C2系列

目录
CATALOG

01/企业介绍 ---- 01

02/微型伺服电缸 ---- 03

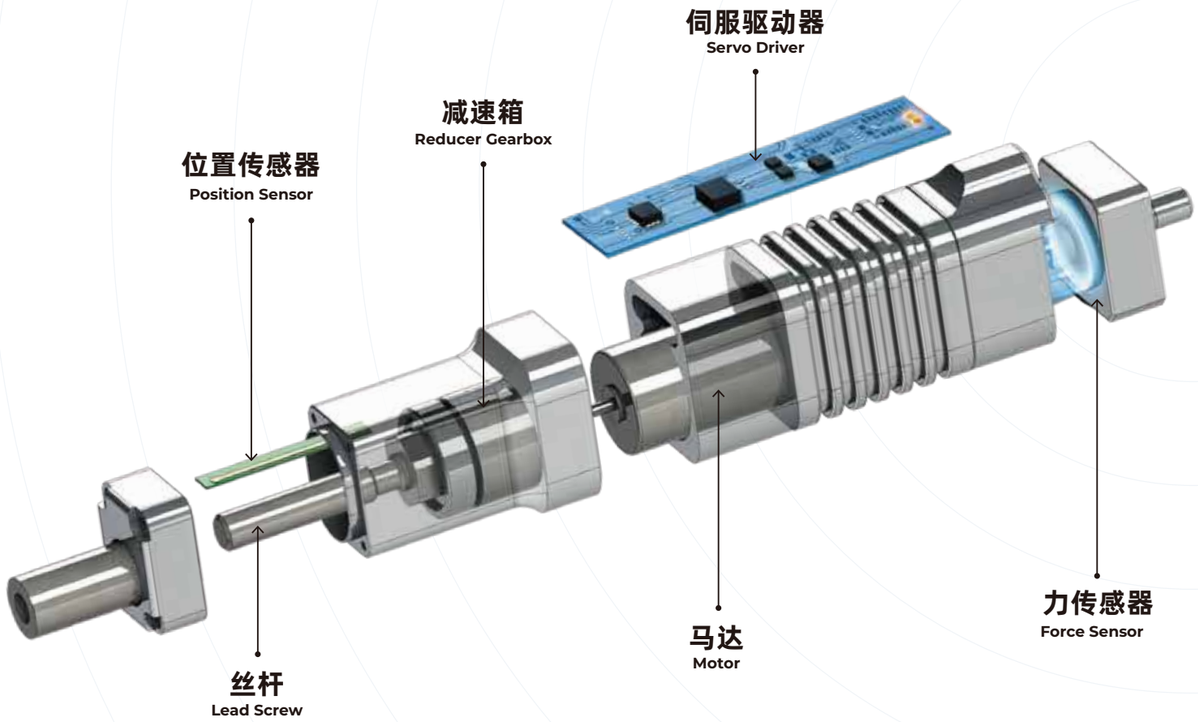
- 系列简介 ---- 05
- LA系列 ---- 07
- LAS系列 ---- 15
- LAF系列 ---- 21
- LASF系列 ---- 25
- BLA系列 ---- 28
- 可选配件 ---- 33

03/仿人五指灵巧手 ---- 35

04/伺服电动夹爪 ---- 38

微型伺服电缸
Micro Linear Servo Actuator

微型伺服电缸是一种小型一体化直线伺服系统，是机器人、医疗器械、工业设备等精密机电设备的核心运动部件。其内部集成了空心杯电机、精密减速器、丝杠传动机构、传感器及闭环控制系统，具有体积小、精度高、功率密度大等技术特点，可以实现行程范围内任意位置精确伺服控制。内置绝对位置传感器，断电后不会丢失位置信息，无需找零位。



应用领域
APPLICATIONS



机器人
ROBOTIC

- 人形机器人
- 仿生机器人
- 手术机器人
- 遥操作机器人
- 灵巧手



生物医疗
BIOMEDICAL INSTRUMENT

- 微创手术器械
- 医美器械
- IVD体外诊断设备
- 康复器械/外骨骼
- 生物实验室自动化



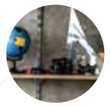
工业自动化
AUTOMATED INDUSTRY

- 新能源装备
- 3C电子装备
- 半导体装备
- 光学设备
- 汽车自动化装备
- 3D打印
- 其他精密仪器仪表



航空航天
AEROSPACE

- 无人机
- 载人飞行器



教育科研
EDUCATION AND SCIENTIFIC RESEARCH

微型伺服电缸
Micro Linear Servo Actuator

LA 系列

电机和丝杠结构的中心轴线在一条直线上。
特点： 整体构型呈细长形，重量轻，截面尺寸较小。

LAS 系列

电机和丝杠结构的中心轴线平行布置。
特点： 伸缩方向尺寸短，重量轻。

LAF 系列

在 LA 系列基础上，增加了力传感器，能够对推杆受力情况进行实时检测并实现推拉力控制。

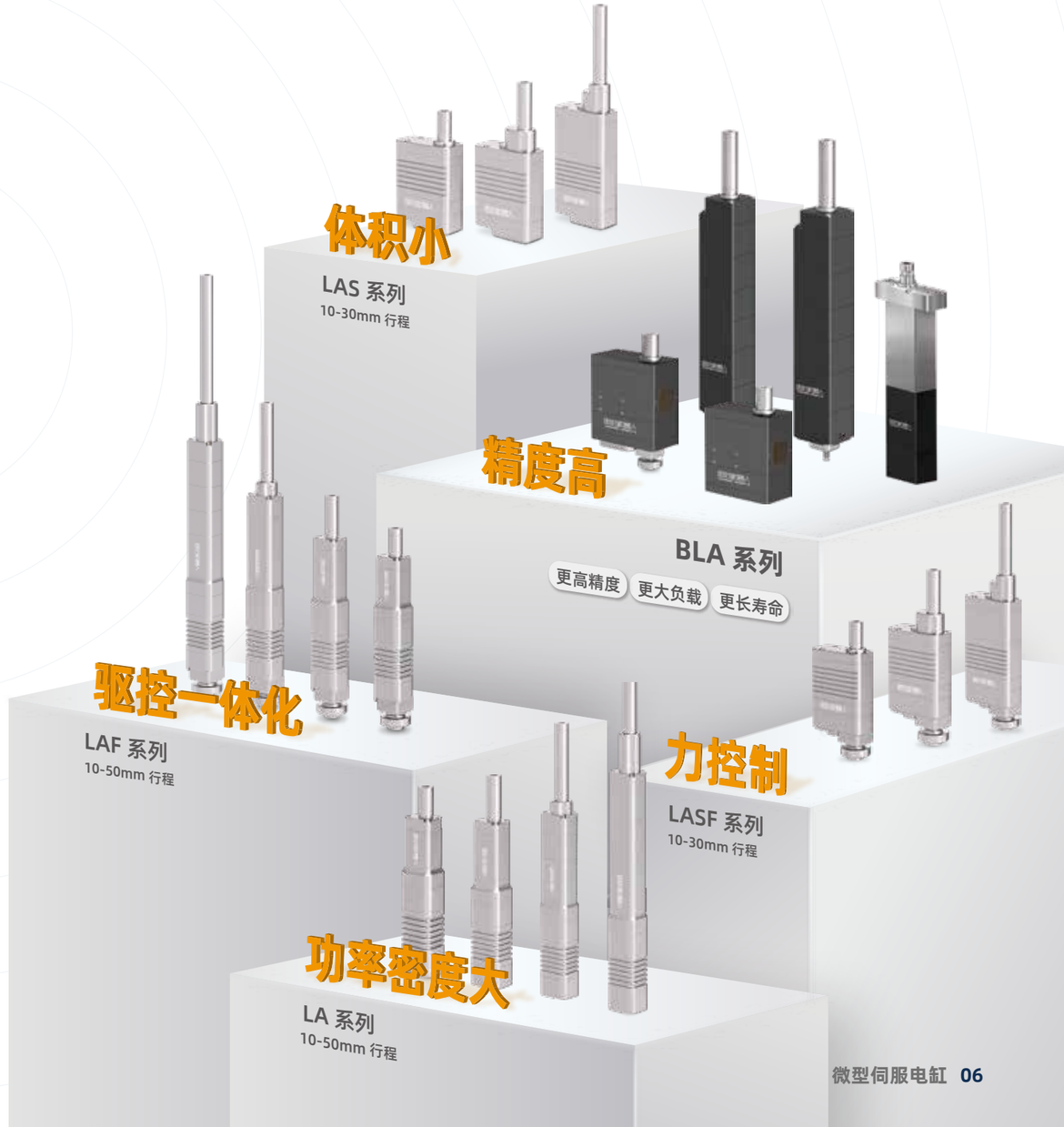
LASF 系列

在 LAS 系列基础上，增加了力传感器，能够对推杆受力情况进行实时检测并实现推拉力控制。

BLA 系列

BLA 系列微型伺服电缸内部采用空心杯无刷马达和行星滚柱丝杠，驱控控制系统包括 FOC 控制算法，具有电流、速度、位置和推拉力四个闭环控制，产品精度更高，推拉力更大，寿命更长。主要应用于 3C 自动化、半导体和新能源领域，适用工装治具、晶元搬运、线路板焊接测试、微流控阀等场景。

系列简介
SERIES INTRODUCTION



LA10系列
微型伺服电缸

型号说明

系列名	速度等级	机械接口	电气接口
LA10	02	1	D
行程	02 03 07 09	1-标准接口 2-带耳接口 3-八角接口	D-LVTTL串口 P-PWM接口

型号举例：LA10-021D

标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	IP等级
10mm	21g	DC8V±10%	±0.02mm	-10℃~+60℃	0.02A	2A	IP40

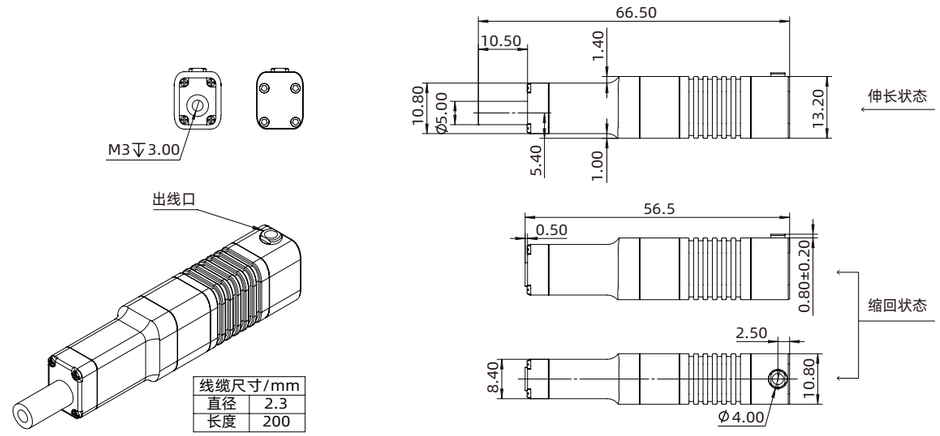
不同速度等级下其他参数

速度等级	最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流
02	70N	100N	100N	18mm/s	8mm/s	0.20A
03	56N	80N	100N	36mm/s	16mm/s	0.24A
07	42N	60N	50N	50mm/s	21mm/s	0.50A
09	21N	30N	38N	70mm/s	36mm/s	0.50A

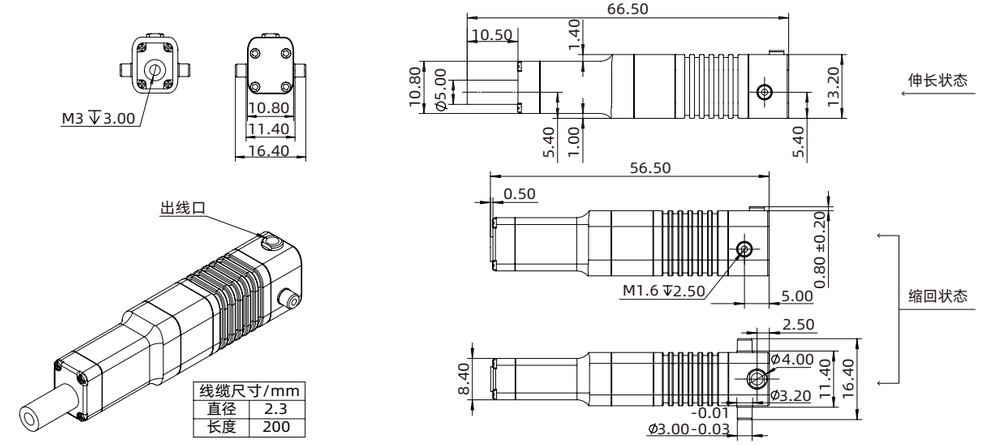

标准接口


带耳接口

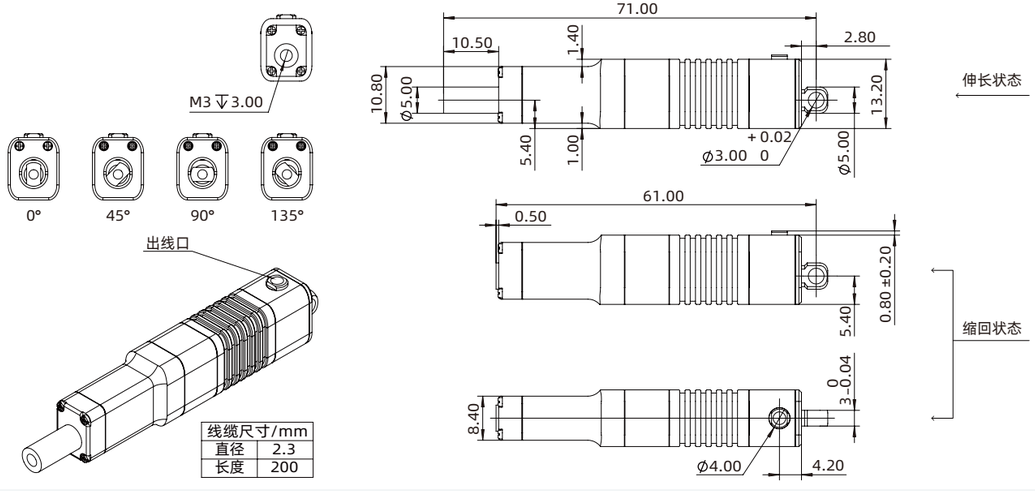

八角接口



标准接口



带耳接口



八角接口

LA16系列
微型伺服电缸

型号说明

系列名		速度等级		机械接口		电气接口
LA16	—	02	—	1	—	D
行程		02		1-标准接口		D-LVTTL串口
		03		2-带耳接口		P-PWM接口
		07		3-八角接口		
		09				

型号举例：LA16-021D

标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	IP等级
16mm	23g	DC8V±10%	±0.03mm	-10℃~+60℃	0.02A	2A	IP40

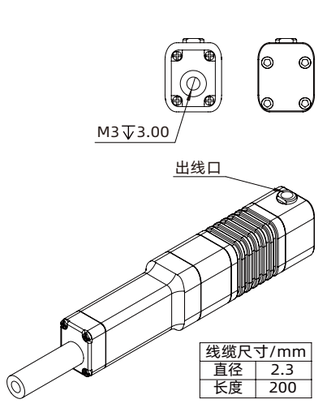
不同速度等级下其他参数

速度等级	最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流
02	70N	100N	100N	18mm/s	8mm/s	0.20A
03	56N	80N	100N	36mm/s	16mm/s	0.24A
07	42N	60N	50N	50mm/s	21mm/s	0.50A
09	21N	30N	38N	70mm/s	36mm/s	0.50A

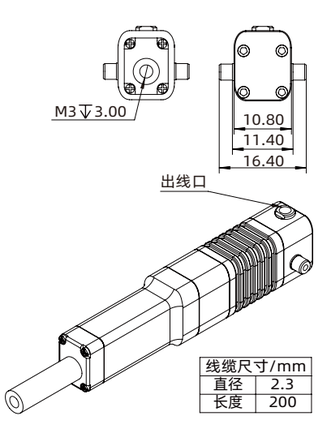

标准接口


带耳接口

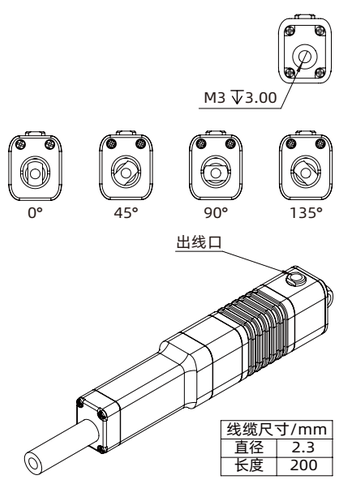

八角接口



标准接口



带耳接口



八角接口

LA30系列
微型伺服电缸

型号说明

系列名		速度等级		机械接口		电气接口
LA30	—	02	—	1	—	D
行程		02		1-标准接口 2-带耳接口 3-八角接口		D-LVTTL串口 P-PWM接口

型号举例：LA30-021D

标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	IP等级
30mm	30g	DC8V±10%	±0.06mm	-10℃~+60℃	0.02A	2A	IP40

不同速度等级下其他参数

速度等级	最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流
02	50N	80N	80N	17mm/s	8mm/s	0.30A



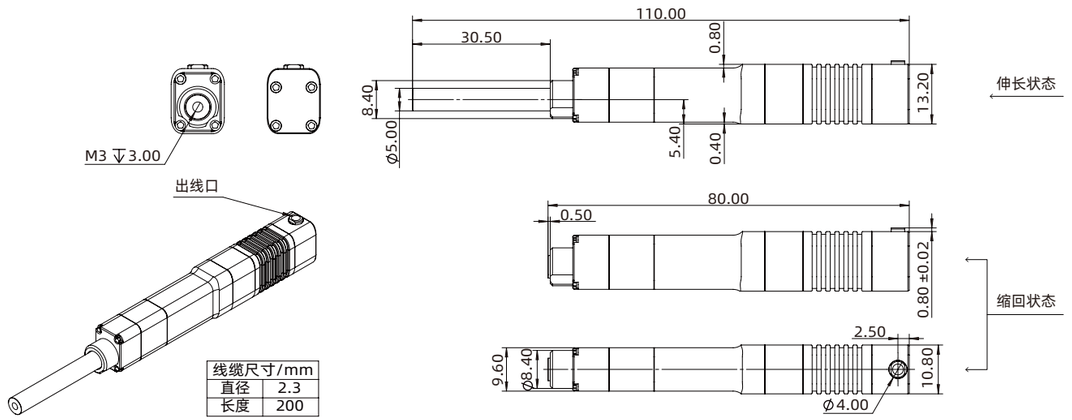
标准接口



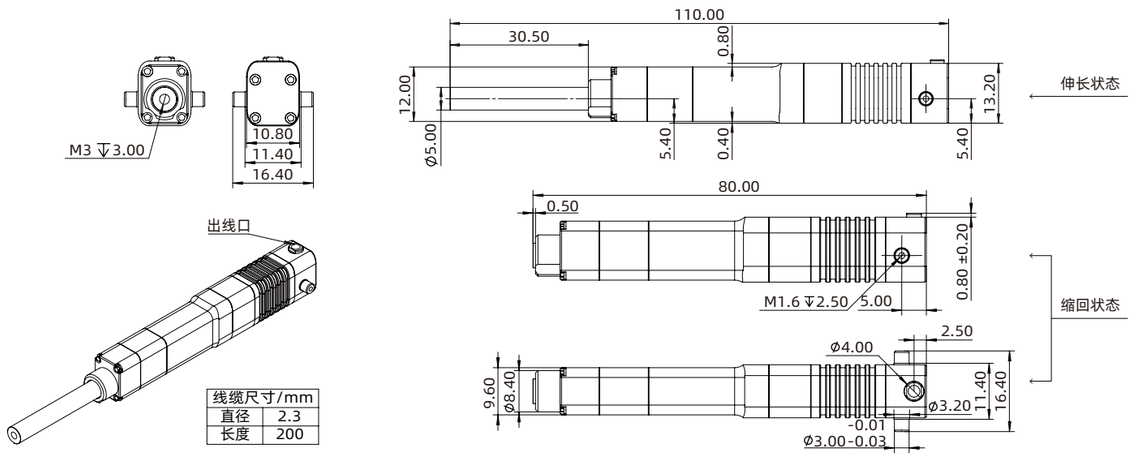
带耳接口



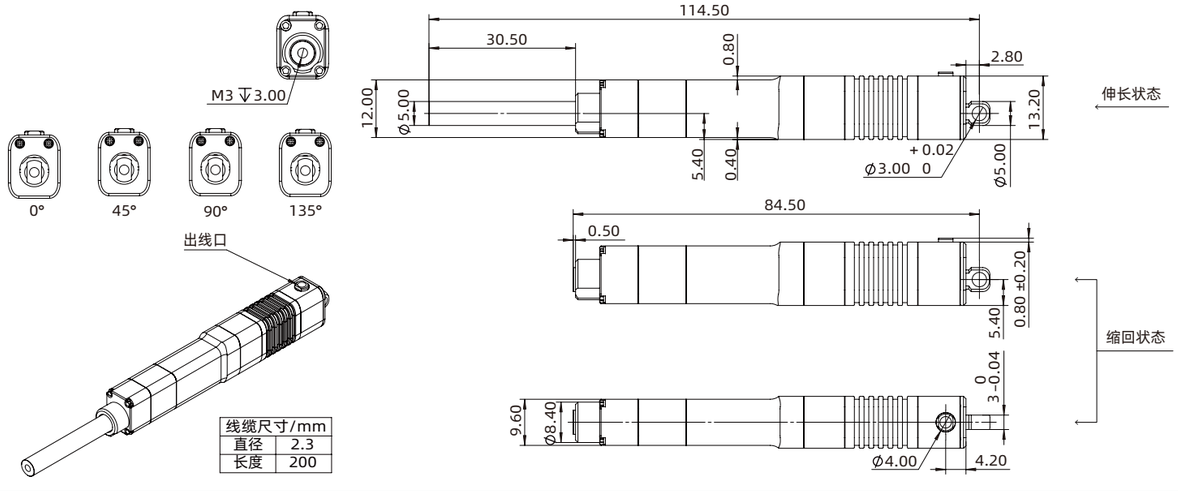
八角接口



标准接口



带耳接口



八角接口

LA50系列
微型伺服电缸

型号说明

系列名		速度等级		机械接口		电气接口
LA50	—	02	—	1	—	D
行程		02		1-标准接口 2-带耳接口 3-八角接口		D-LVTTL串口 P-PWM接口

型号举例：LA50-021D

标准参数

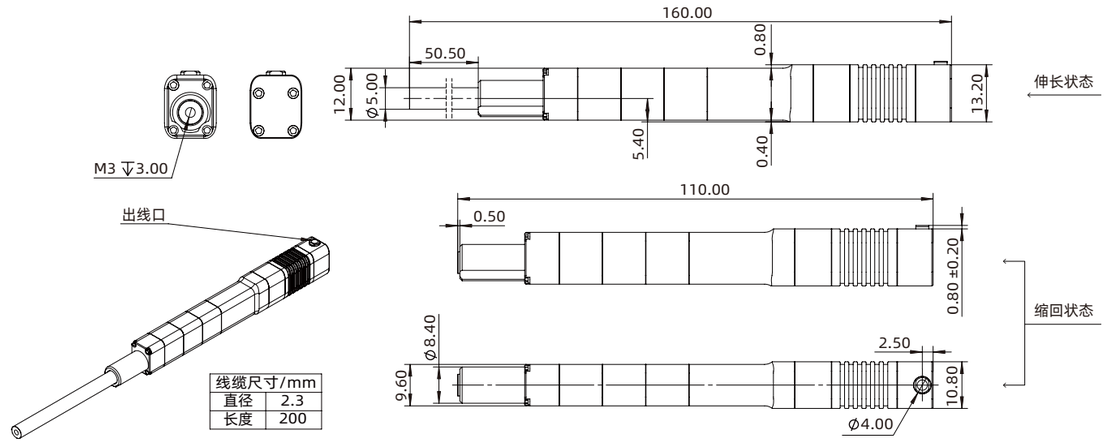
行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	IP等级
50mm	42g	DC8V±10%	±0.1mm	-10℃~+60℃	0.02A	2A	IP40

不同速度等级下其他参数

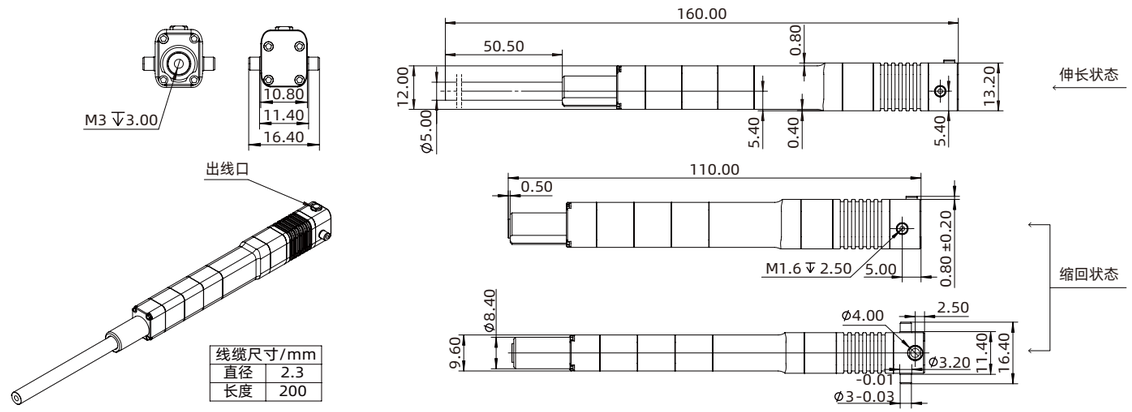
速度等级	最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流
02	50N	80N	80N	17mm/s	8mm/s	0.30A



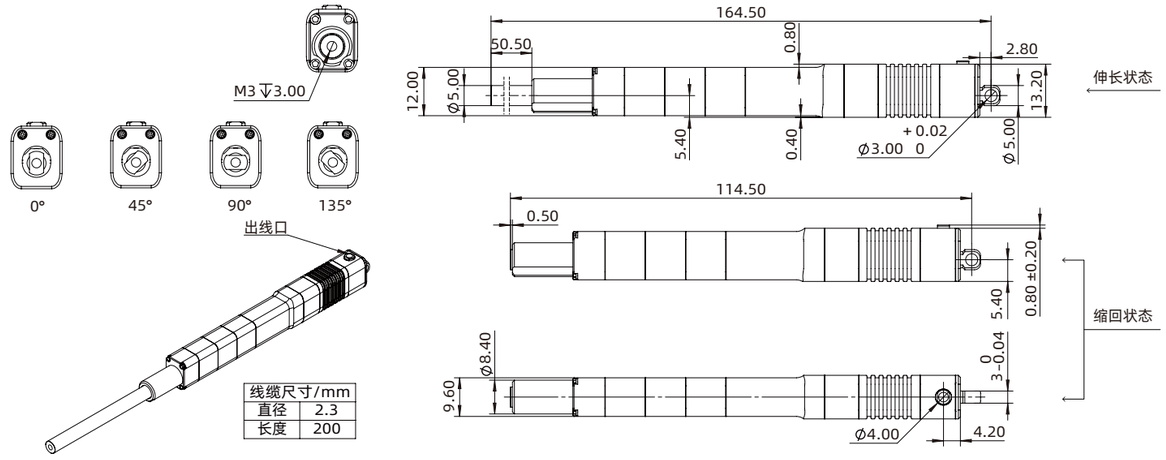
标准接口　　带耳接口　　八角接口



标准接口



带耳接口



八角接口

LAS10系列
微型伺服电缸

型号说明

系列名	速度等级	机械接口	电气接口
LAS10	02	1	D
行程	02 03 06 08 10	1-标准接口 3-八角接口	D-LVTTL串口 P-PWM接口

型号举例：LAS10-021D

标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	IP等级
10mm	24g	DC8V±10%	±0.02mm	-10℃~+60℃	0.02A	2A	IP40

不同速度等级下其他参数

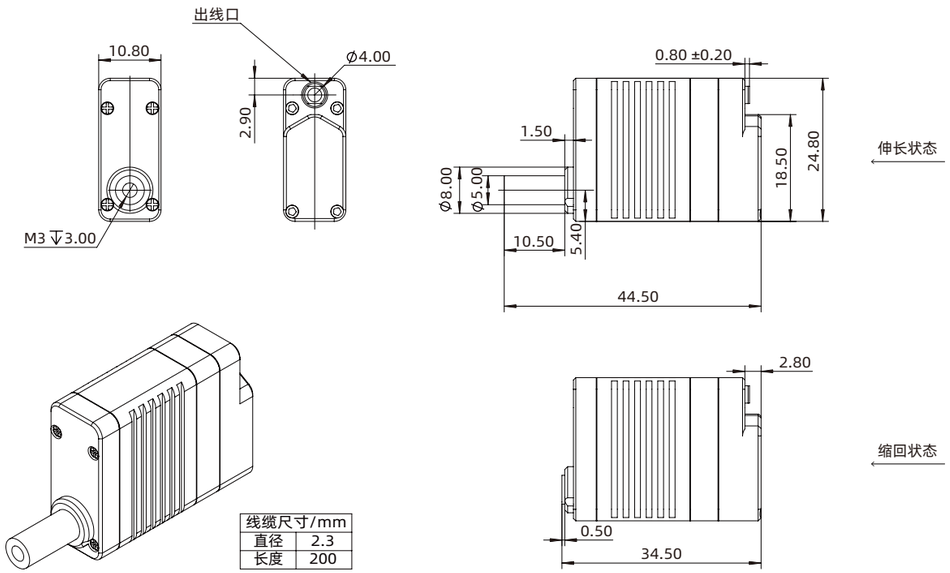
速度等级	最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流
02	105N	150N	150N	13mm/s	4mm/s	0.20A
03	56N	80N	150N	26mm/s	12mm/s	0.24A
06	49N	70N	50N	38mm/s	18mm/s	0.50A
08	35N	50N	38N	53mm/s	27mm/s	0.50A
10	31.5N	45N	30N	62mm/s	39mm/s	0.50A



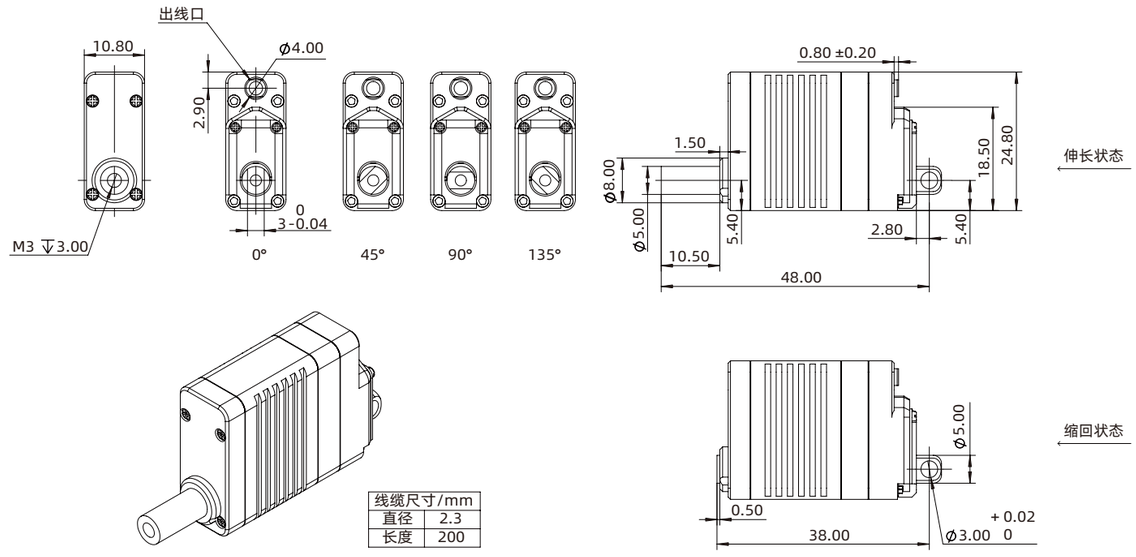
标准接口



八角接口



标准接口



八角接口

LAS16系列
微型伺服电缸

型号说明

系列名	速度等级	机械接口	电气接口
LAS16	02	1	D
行程	02 03 06 08 10	1-标准接口 3-八角接口	D-LVTTL串口 P-PWM接口

型号举例：LAS16-021D

标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	IP等级
16mm	27g	DC8V±10%	±0.03mm	-10℃~+60℃	0.02A	2A	IP40

不同速度等级下其他参数

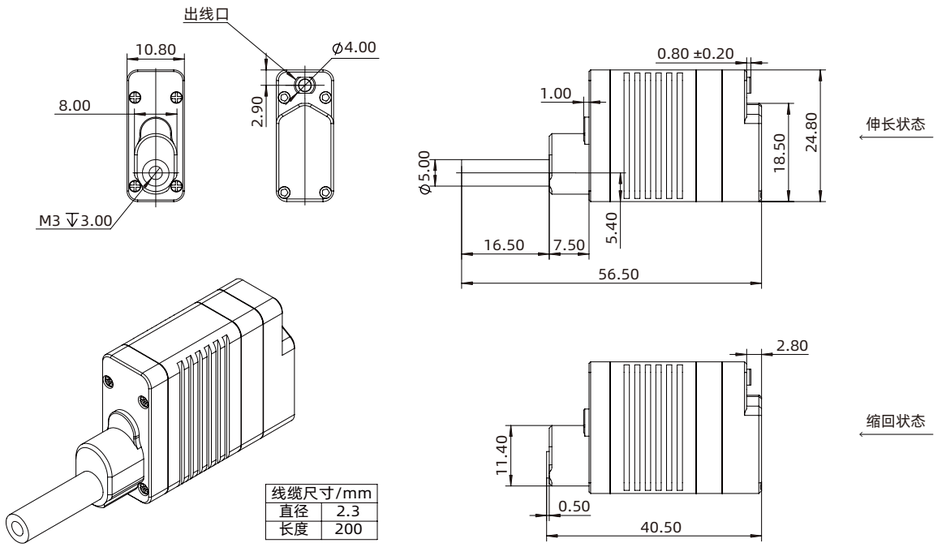
速度等级	最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流
02	105N	150N	150N	13mm/s	4mm/s	0.20A
03	56N	80N	150N	26mm/s	12mm/s	0.24A
06	49N	70N	50N	38mm/s	18mm/s	0.50A
08	35N	50N	38N	53mm/s	27mm/s	0.50A
10	31.5N	45N	30N	62mm/s	39mm/s	0.50A



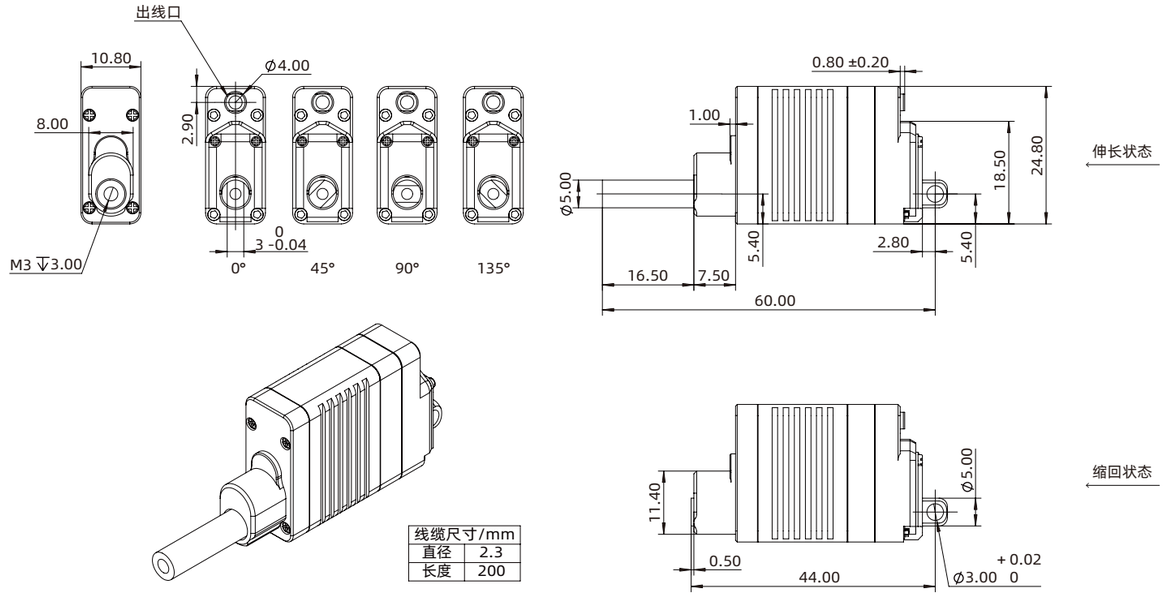
标准接口



八角接口



标准接口



八角接口

LAS30系列

微型伺服电缸

型号说明

系列名	速度等级	机械接口	电气接口	型号举例
LAS30	02	1	D	LAS30-021D
行程	02	1-标准接口 3-八角接口	D-LVTTL串口 P-PWM接口	

标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	IP等级
30mm	35g	DC8V±10%	±0.06mm	-10℃~+60℃	0.02A	2A	IP40

不同速度等级下其他参数

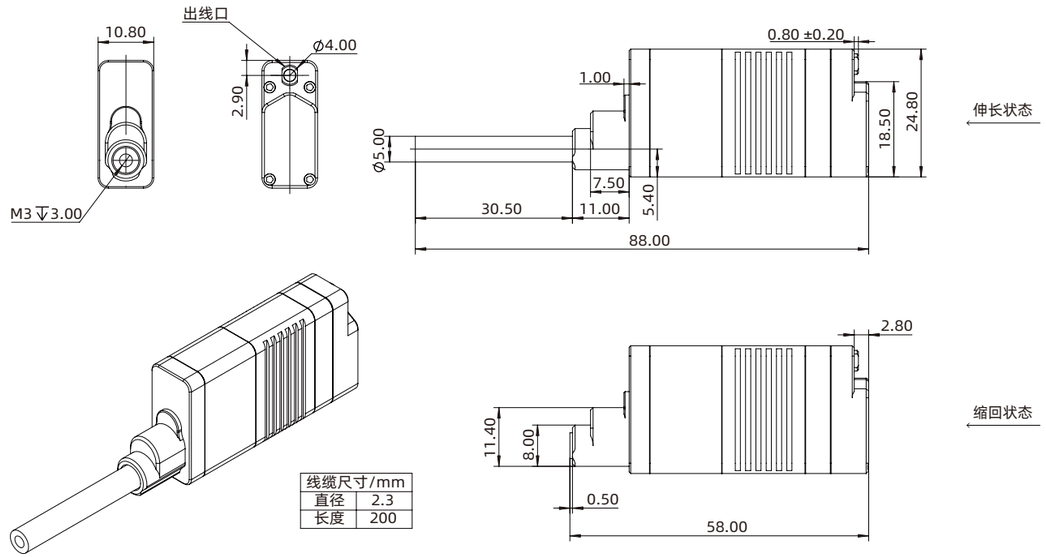
速度等级	最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流
02	80N	110N	110N	13mm/s	6mm/s	0.30A



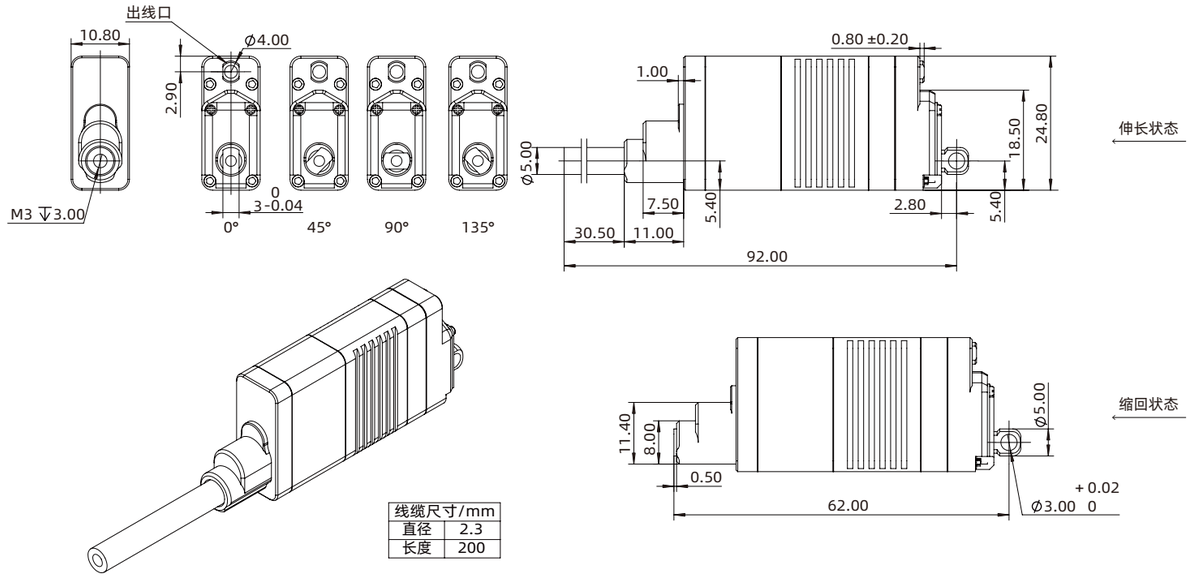
标准接口



八角接口



标准接口



八角接口

LAF10系列
微型伺服电缸

型号说明

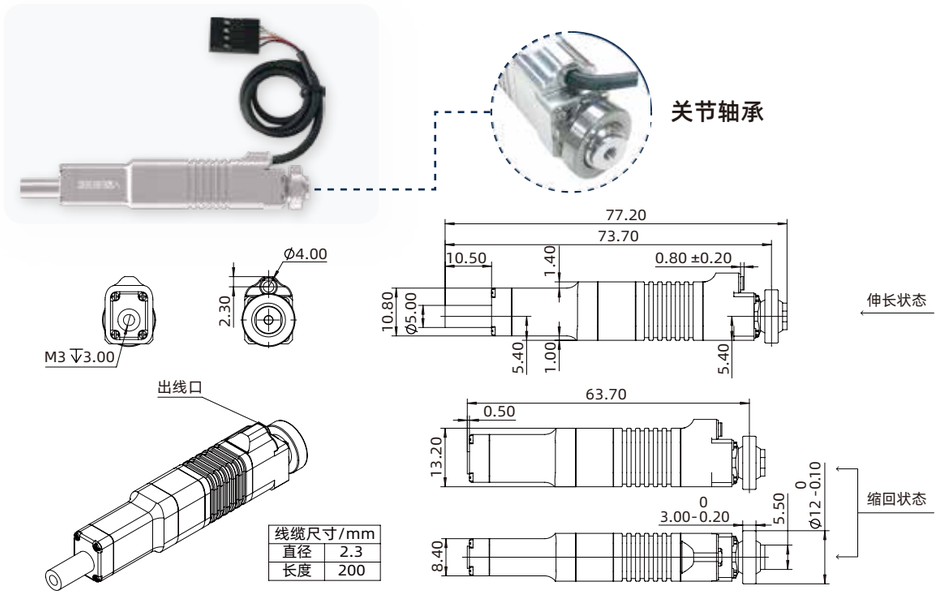
系列名	速度等级	机械接口	电气接口	型号举例
LAF10	02	4	D	LAF10-024D
行程	02 03 07 09	4-关节轴承	D-LVTTL串口	

标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	力传感器检测范围	力传感器分辨率	IP等级
10mm	29g	DC8V±10%	±0.02mm	-10℃~+60℃	0.05A	2A	-100N~+100N	1N	IP40

不同速度等级下其他参数

速度等级	最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流
02	70N	100N	100N	18mm/s	8mm/s	0.23A
03	56N	80N	100N	36mm/s	16mm/s	0.27A
07	42N	60N	50N	50mm/s	21mm/s	0.53A
09	21N	30N	38N	70mm/s	36mm/s	0.53A



关节轴承接口

LAF16系列
微型伺服电缸

型号说明

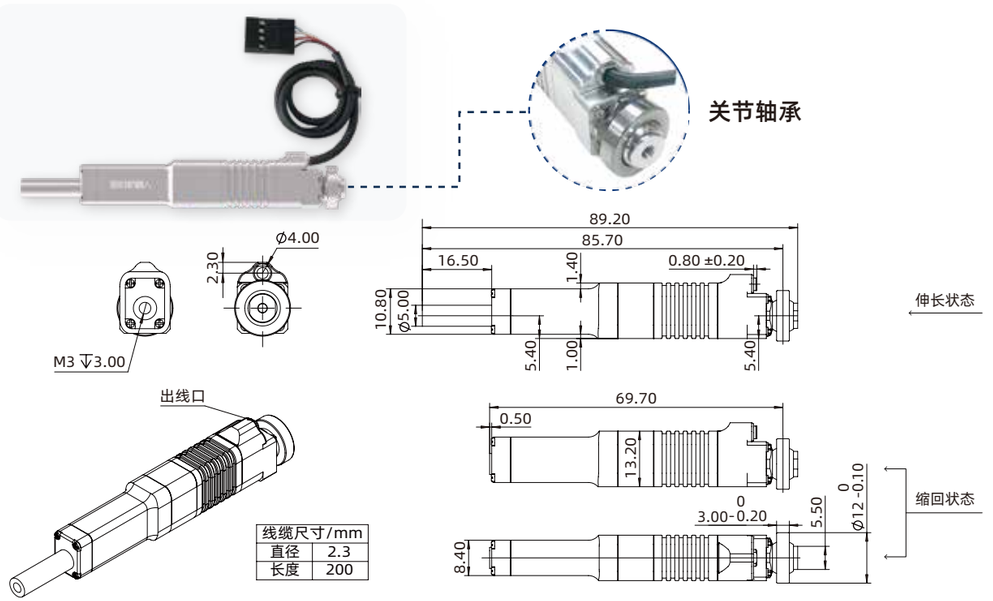
系列名	速度等级	机械接口	电气接口	型号举例
LAF16	02	4	D	LAF16-024D
行程	02 03 07 09	4-关节轴承	D-LVTTL串口	

标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	力传感器检测范围	力传感器分辨率	IP等级
16mm	33g	DC8V±10%	±0.03mm	-10℃~+60℃	0.05A	2A	-100N~+100N	1N	IP40

不同速度等级下其他参数

速度等级	最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流
02	70N	100N	100N	18mm/s	8mm/s	0.23A
03	56N	80N	100N	36mm/s	16mm/s	0.27A
07	42N	60N	50N	50mm/s	21mm/s	0.53A
09	21N	30N	38N	70mm/s	36mm/s	0.53A



关节轴承接口

LAF30系列
微型伺服电缸

型号说明

系列名		速度等级		机械接口		电气接口	型号举例
LAF30	—	02	—	4	—	D	LAF30-024D
行程		02		4-关节轴承		D-LVTTL串口	

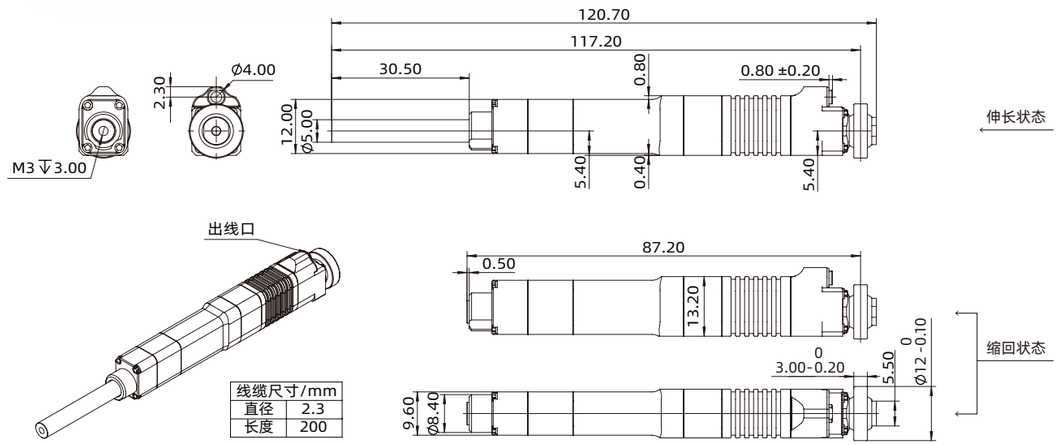
标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	力传感器检测范围	力传感器分辨率	IP等级
30mm	38g	DC8V±10%	±0.06mm	-10℃~+60℃	0.05A	2A	-100N~+100N	1N	IP40

不同速度等级下其他参数

速度等级	最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流
02	50N	80N	80N	17mm/s	8mm/s	0.30A





关节轴承接口

LAF50系列
微型伺服电缸

型号说明

系列名		速度等级		机械接口		电气接口	型号举例
LAF50	—	02	—	4	—	D	LAF50-024D
行程		02		4-关节轴承		D-LVTTL串口	

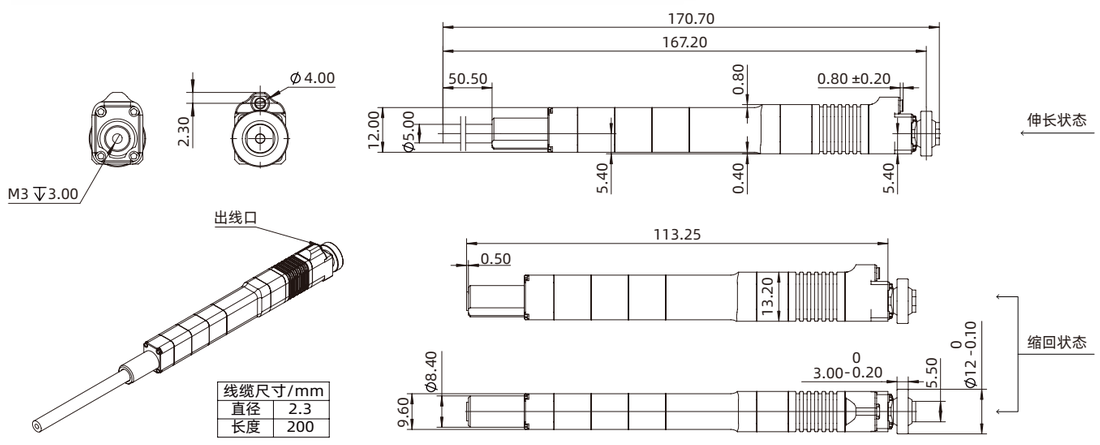
标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	力传感器检测范围	力传感器分辨率	IP等级
50mm	50g	DC8V±10%	±0.1mm	-10℃~+60℃	0.05A	2A	-100N~+100N	1N	IP40

不同速度等级下其他参数

速度等级	最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流
02	50N	80N	80N	17mm/s	8mm/s	0.30A





关节轴承接口

LASF10系列
微型伺服电缸

型号说明

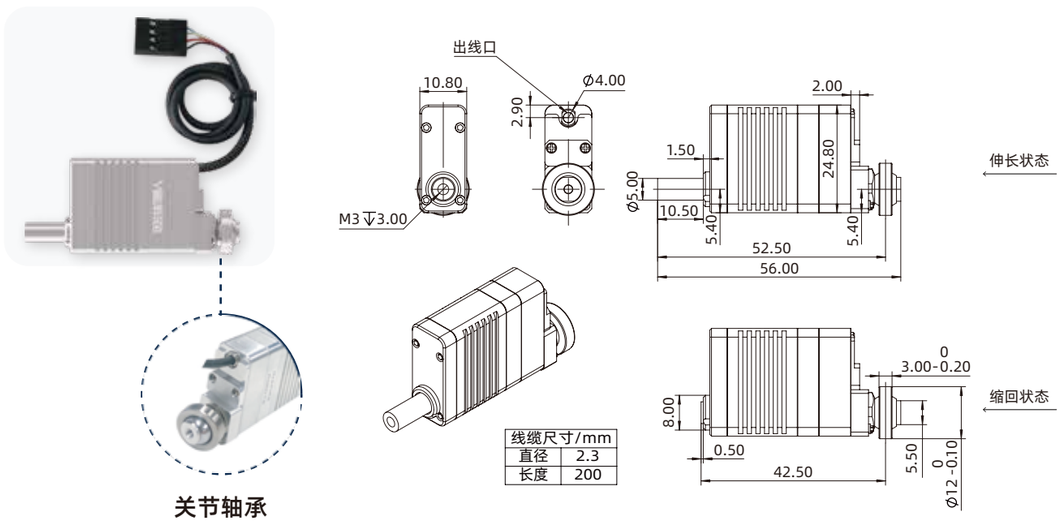
系列名	速度等级	机械接口	电气接口	型号举例
LASF10 —	02 —	4 —	D	LASF10-024D
行程	02 03 06 08 10	4-关节轴承	D-LVTTL串口	

标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	力传感器检测范围	力传感器分辨率	IP等级
10mm	32g	DC8V±10%	±0.02mm	-10℃~+60℃	0.05A	2A	-100N~+100N	1N	IP40

不同速度等级下其他参数

速度等级	最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流
02	105N	150N	150N	13mm/s	4mm/s	0.53A
03	56N	80N	150N	26mm/s	12mm/s	0.63A
06	49N	70N	50N	38mm/s	18mm/s	0.73A
08	35N	50N	38N	53mm/s	27mm/s	0.73A
10	31.5N	45N	30N	62mm/s	39mm/s	0.73A



关节轴承接口

LASF16系列
微型伺服电缸

型号说明

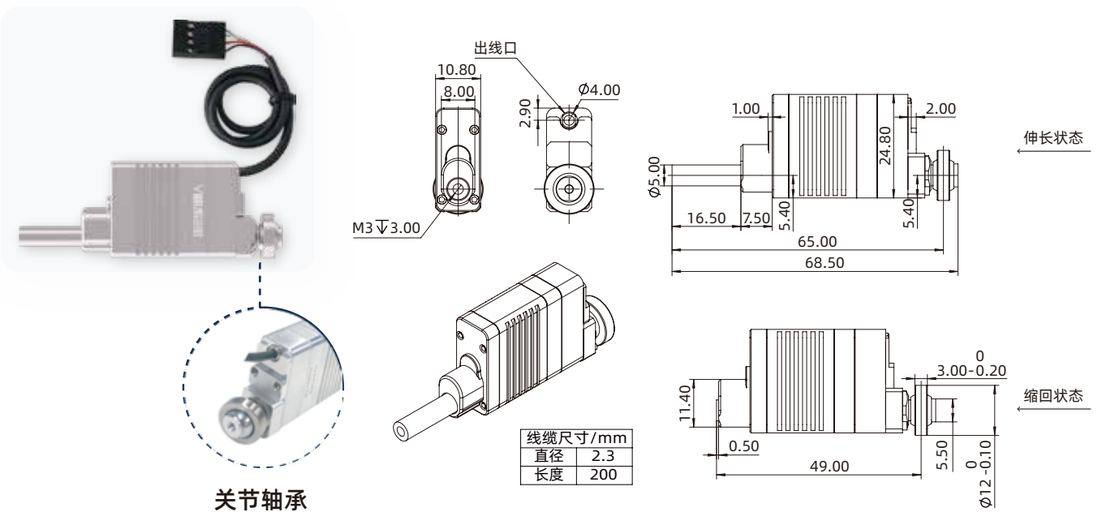
系列名	速度等级	机械接口	电气接口	型号举例
LASF16 —	02 —	4 —	D	LASF16-024D
行程	02 03 06 08 10	4-关节轴承	D-LVTTL串口	

标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	力传感器检测范围	力传感器分辨率	IP等级
16mm	36g	DC8V±10%	±0.03mm	-10℃~+60℃	0.05A	2A	-100N~+100N	1N	IP40

不同速度等级下其他参数

速度等级	最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流
02	105N	150N	150N	13mm/s	4mm/s	0.53A
03	56N	80N	150N	26mm/s	12mm/s	0.63A
06	49N	70N	50N	38mm/s	18mm/s	0.73A
08	35N	50N	38N	53mm/s	27mm/s	0.73A
10	31.5N	45N	30N	62mm/s	39mm/s	0.73A



关节轴承接口

LASF30系列
微型伺服电缸

型号说明

系列名		速度等级		机械接口		电气接口
LASF30	—	02	—	4	—	D
		行程		02		4-关节轴承		D-LVTTL串口

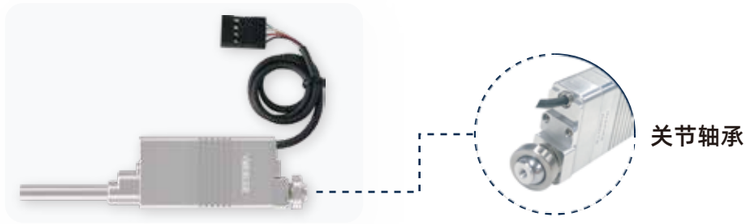
型号举例：LASF30-024D

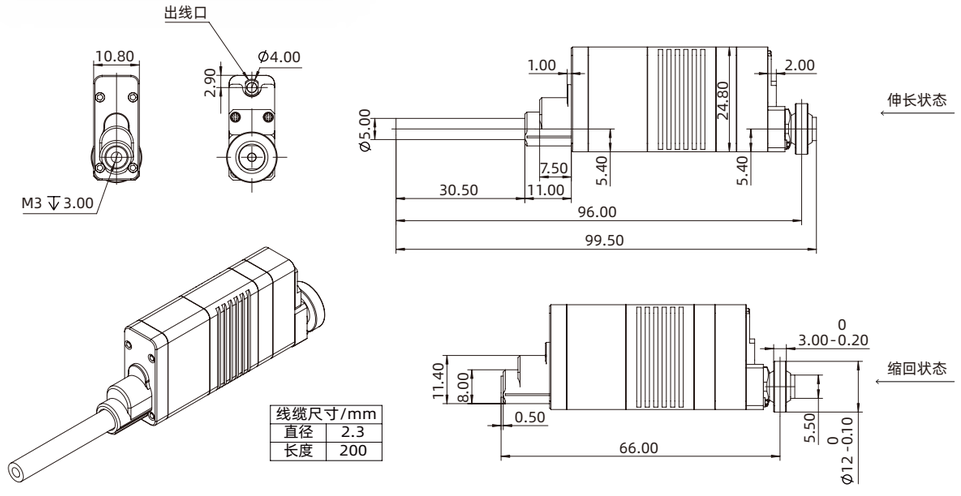
标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	力传感器检测范围	力传感器分辨率	IP等级
30mm	44g	DC8V±10%	±0.06mm	-10℃~+60℃	0.05A	2A	-100N~+100N	1N	IP40

不同速度等级下其他参数

速度等级	最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流
02	80N	110N	110N	13mm/s	6mm/s	0.30A





关节轴承接口

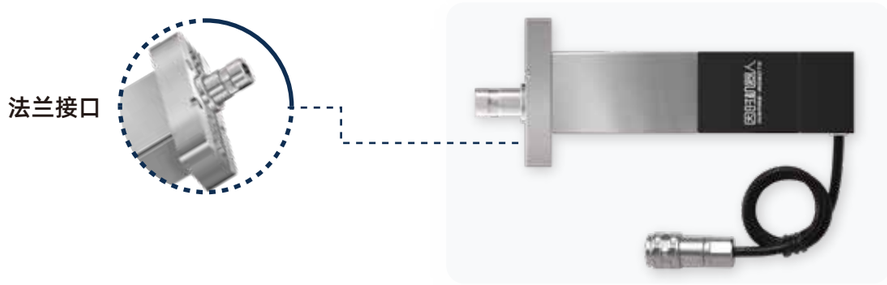
BLAC05-C162
微型伺服电缸

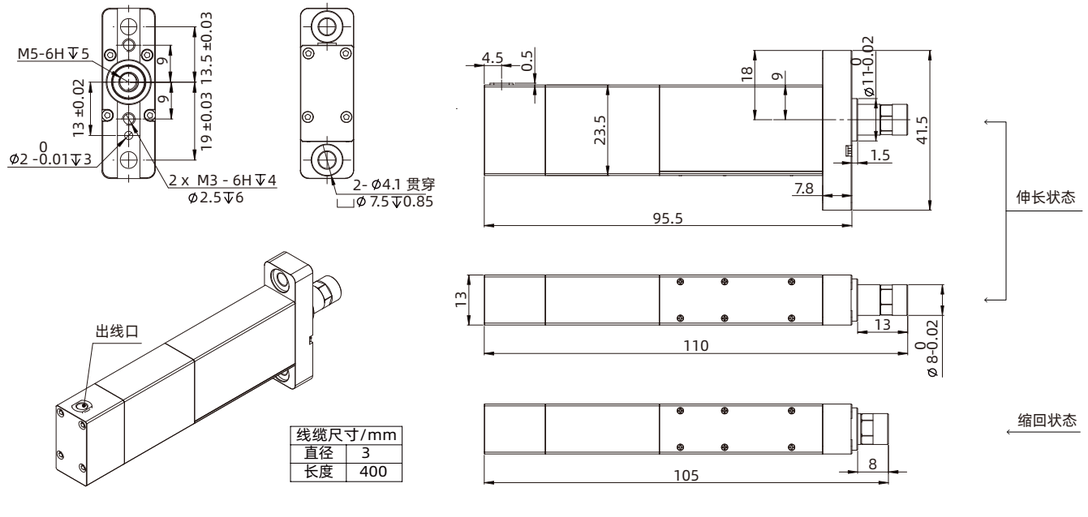
标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	IP等级
5mm	170g	DC12V±10%	±0.002mm	-10℃~+60℃	55mA	1.4A	IP40

其他参数

最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流	通信接口	电机
250N	300N	150N	2.4mm/s	2mm/s	200mA	RS485	空心杯直流无刷电机





法兰接口

BLAS10-C152

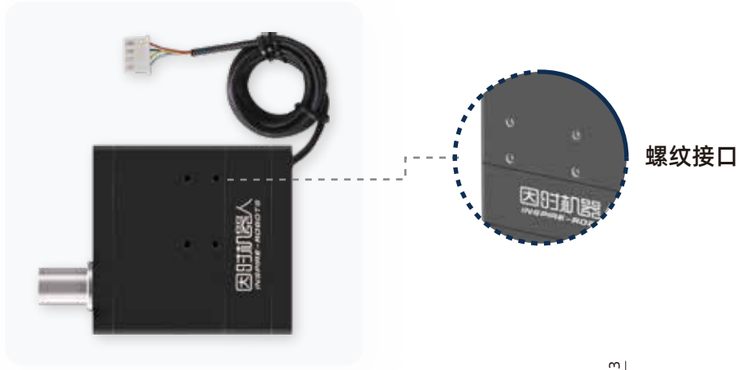
微型伺服电缸

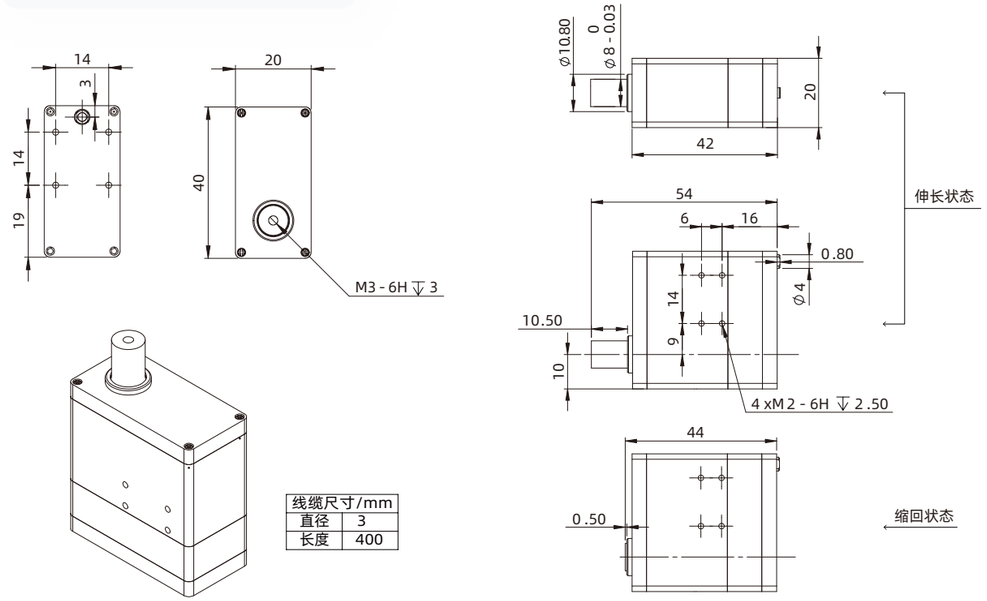
标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	IP等级
10mm	87g	DC12V±10%	±0.01mm	-10℃~+60℃	50mA	2A	IP40

其他参数

最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流	通信接口	电机
150N	200N	70N	8mm/s	5mm/s	400mA	RS485	空心杯直流无刷电机





螺纹接口

BLASF10-C142

微型伺服电缸

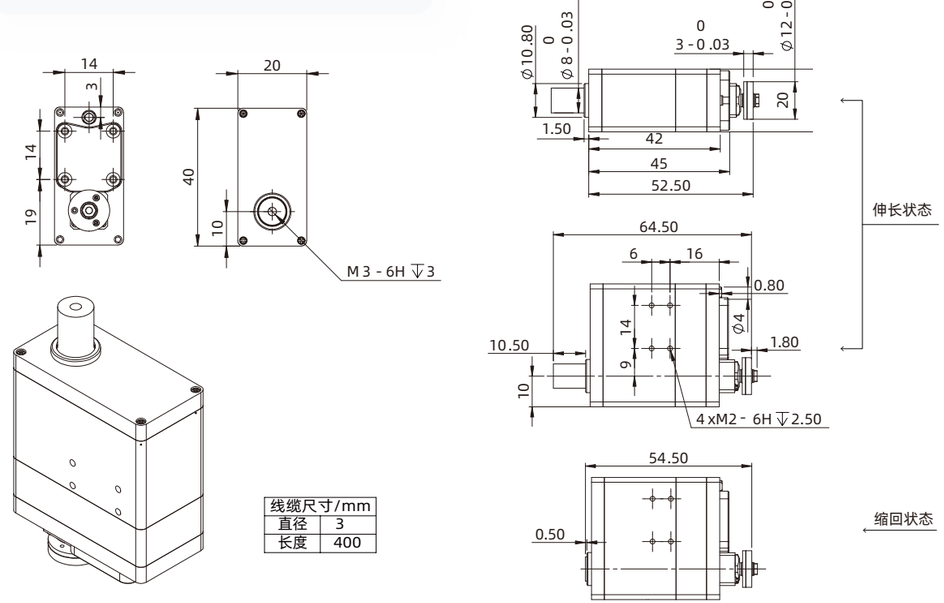
标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	力传感器检测范围	力传感器分辨率	IP等级
10mm	93g	DC12V±10%	±0.01mm	-10℃~+60℃	65mA	2A	-200N～+200N	1N	IP40

其他参数

最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流	通信接口	电机
150N	200N	70N	8mm/s	5mm/s	400mA	RS485	空心杯直流无刷电机





关节轴承接口

BLAC30-C132

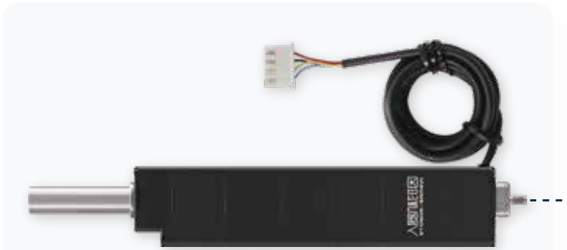
微型伺服电缸

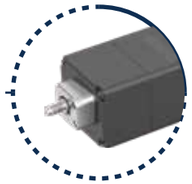
标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	IP等级
30mm	113g	DC12V±10%	±0.01mm	-10℃~+60℃	50mA	2A	IP40

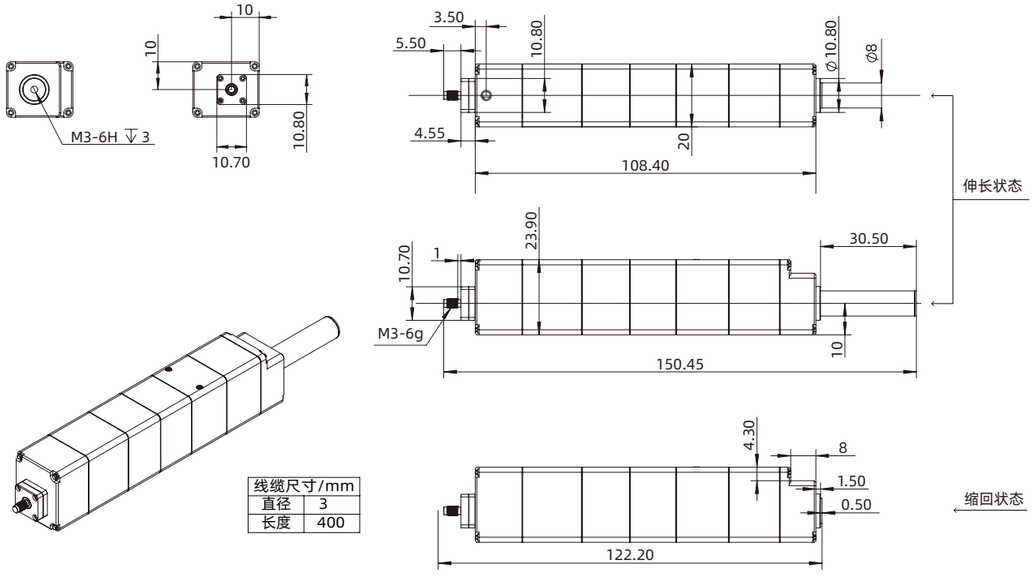
其他参数

最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流	通信接口	电机
120N	150N	60N	32mm/s	16mm/s	600mA	RS485	空心杯直流无刷电机





八角接口



线缆尺寸/mm	
直径	3
长度	400

八角接口

BLACF30-C142

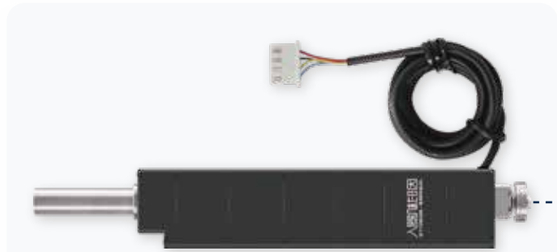
微型伺服电缸

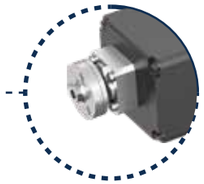
标准参数

行程	重量	工作电压	重复定位精度	工作温度	静态电流	峰值电流	力传感器检测范围	力传感器分辨率	IP等级
30mm	112g	DC12V±10%	±0.01mm	-10℃~+60℃	65mA	2A	-200N～+200N	1N	IP40

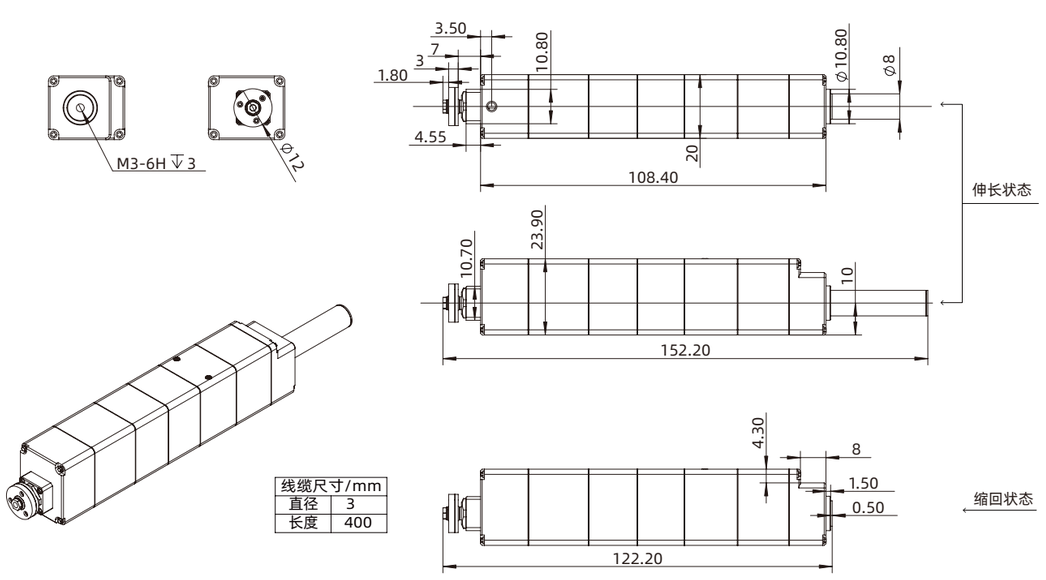
其他参数

最大推拉力	堵转推拉力	最大自锁力	空载速度	满载速度	空载电流	通信接口	电机
120N	150N	60N	32mm/s	16mm/s	600mA	RS485	空心杯直流无刷电机





关节轴承



线缆尺寸/mm	
直径	3
长度	400

关节轴承接口

可选配件

微型伺服电缸

八角接头

型号：AMI-LA-ACBO-S20/S30/T20/T25/T30

注意：LAXX/LASXX系列八角接口出厂标配1个AMI-LA-ACBO-S30八角接头，可以根据需要调整八角接头的安装角度。除了AMI-LA-ACBO-S30外，还可以根据需要选购以下其它类型的八角接头。



推杆接头

型号：AMI-LA-ACR1-S20/S30/T20/T25/T30

所有型号的微型伺服电缸，推杆前端均为M3标准内螺纹，深度3mm。可以根据需要选配推杆接头。

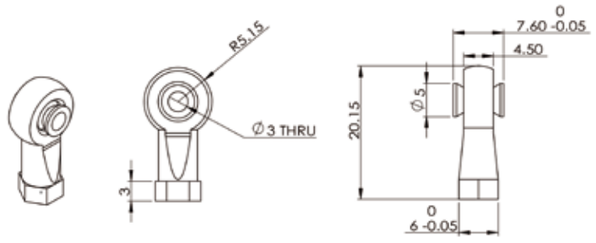




鱼眼接头

型号：AMI-LA-BR-P30

推杆接头的前端，还可以根据需要选配鱼眼接头，鱼眼接头须配合AMI-LA-ACR1-T30推杆接头使用。



AMI-LA-BR-P30鱼眼接头尺寸图



USB转换器

型号：AES-LA-31-06　尺寸：45x33x32mm

产品介绍：AES-LA-31-06调试板实现USB转LVTTL3.3V串口功能，可以连接6路不同ID号的微型伺服电缸，实现对驱动器的控制、参数修改和状态查询功能。



摇杆控制器

型号：AEC-LA-B1-02　尺寸：60x30x50mm

产品介绍：使用AEC-LA-B1-02摇杆控制器可以快速实现对微型伺服电缸的控制，具有遥控和连续往复运动两种模式。



RS232转换器

型号：AES-LA-11-06　尺寸：60x40x35mm

产品介绍：将RS232电平转换为LVTTL3.3V电平，用于RS232串口信号控制微型伺服电缸。



STM32控制器

型号：AES-LA-71-0C　尺寸：60x40x50mm

产品介绍：STM32F103C8T6控制器，RS232输入，12路LVTTL3.3V串口输出，最多可以同时控制12路微型伺服电缸。



RS485转换器

型号：AED-LA-82-12　尺寸：50x20x25mm

产品介绍：1、将RS485电平转换为LVTTL3.3V电平，用于RS485信号控制微型伺服电缸；2、24V转8V降压模块。



Modbus RTU转换器

型号：AED-LA-92-12　尺寸：50x20x25mm

产品介绍：1、将RS485电平转换为LVTTL3.3V电平，同时RS485通信模式为modbus RTU，即使用modbus RTU标准协议控制微型伺服电缸； 2、24V转8V降压模块。

仿人五指灵巧手
The Dexterous Hands

仿人五指灵巧手采用创新型直线驱动设计，内部集成了6个力控微型伺服电缸。单手具有6个自由度和12个运动关节，外形美观且高度仿真，结合力位混合控制算法，具有亚毫米级定位精度和数千克的负载能力，可以模拟人手实现精准的抓取操作。

应用领域
APPLICATIONS


迎宾接待


无人零售


楼宇服务


家庭服务


助老助残


特种应用



RH56BFX
仿人五指灵巧手

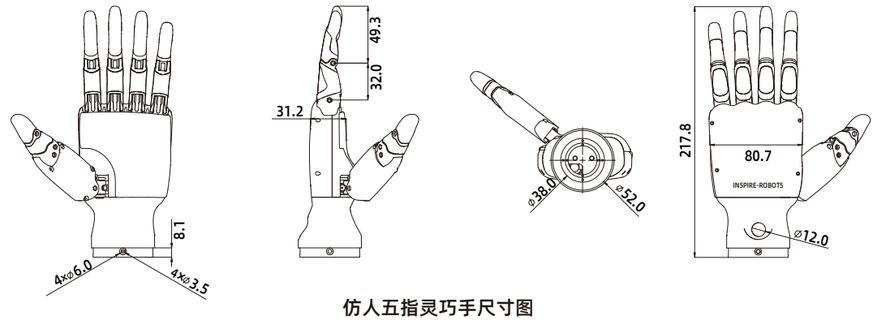
RH56BFX系列灵巧手又称钢琴手，速度快、抓握力稍小，集成力传感器，适用于弹钢琴及手势交互等场景。支持ROS，可提供ROS插件。

型号	左右手	控制接口	自由度	关节数	重量	工作电压	静态电流	最大电流	重复定位精度	拇指最大抓握力	四指最大抓握力	抓握力分辨率	拇指横向旋转范围	拇指侧摆速度	拇指弯曲速度	四指弯曲速度
RH56BFX-2L	左手	RS485	6	12	540g	DC24V±10%	0.20A	2A	±0.20mm	6N	4N	0.50N	>65°	235°/s	150°/s	570°/s
RH56BFX-2R	右手	RS485	6	12	540g	DC24V±10%	0.20A	2A	±0.20mm	6N	4N	0.50N	>65°	235°/s	150°/s	570°/s

RH56DFX
仿人五指灵巧手

RH56DFX系列灵巧手抓握力大，速度适中，适用于机器人或假肢的抓取操作。支持ROS，可提供ROS插件。

型号	左右手	控制接口	自由度	关节数	重量	工作电压	静态电流	最大电流	重复定位精度	拇指最大抓握力	四指最大抓握力	抓握力分辨率	拇指横向旋转范围	拇指侧摆速度	拇指弯曲速度	四指弯曲速度
RH56DFX-2L	左手	RS485	6	12	540g	DC24V±10%	0.20A	2A	±0.20mm	15N	10N	0.50N	>65°	107°/s	70°/s	260°/s
RH56DFX-2R	右手	RS485	6	12	540g	DC24V±10%	0.20A	2A	±0.20mm	15N	10N	0.50N	>65°	107°/s	70°/s	260°/s



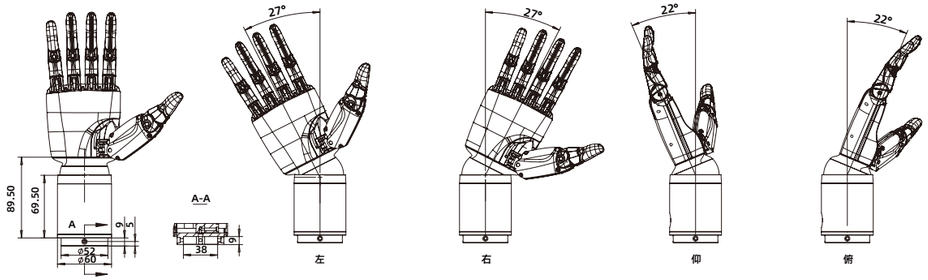
仿人五指灵巧手尺寸图

双自由度手腕

型号：AMW-RH-12-2



自由度	2	
侧摆运动	空载单行程运动周期：0.8s/54°	范围：±27°
俯仰运动	空载单行程运动周期：0.8s/44°	范围：±22°
承载扭矩	2NM（不含手重）	
自重	220g（手腕） 650g（手+手腕）	





伺服电动夹爪

Electric Gripper

采用驱控一体化设计，具有精确的位置控制和力控制功能，能够实现断电自锁和跌落检测。可用于生物医学自动化检测、机床上下料、产线分拣、精密装配、无人零售、自动化厨房及服务机器人等领域。

应用领域
APPLICATIONS

- 3c半导体
- 精密加工及组装
- 新能源行业
- 无人零售
- 汽车零部件
- 生物医疗实验室

具体场景



夹爪特点

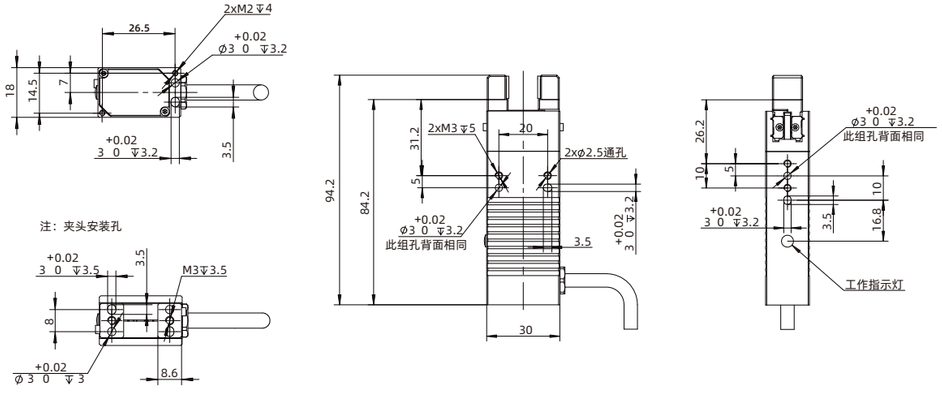


EG2-1C2
伺服电动夹爪



特点：柔性夹取，结构紧凑，五面安装，驱控一体，快速高效，±0.2N力重复精度。

型号	EG2-1C2
通信接口	RS485（Modbus RTU）/IO
总行程（两侧）	0-12mm
重量	150g
夹持力	2-30N
力重复精度	±0.20N
工作电压	DC24V±10%
静态电流	0.03A
峰值电流	0.80A
重复定位精度	± 0.01mm
全行程闭合时间	0.12S
空载运行电流	0.04A
防护等级	IP40
推荐使用环境	0-40℃，85%RH以下
外形尺寸	84.20*30*18mm

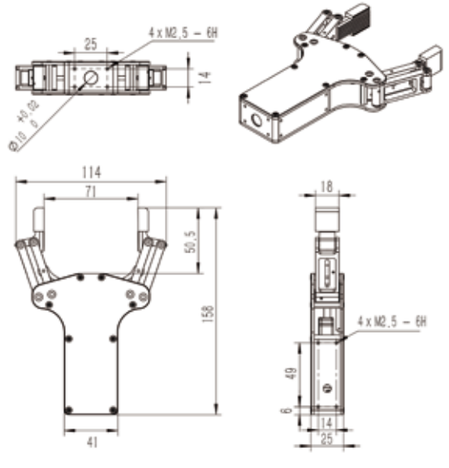


EG2-4B2
伺服电动夹爪



特点：采用创新型直线驱动连杆设计，力位控制，开口度大，重量轻，断电自锁。

型号	EG2-4B2
通信接口	RS485
总行程（两侧）	70mm
重量	223g
夹持力	0-15N
夹持力调整	±1N
工作电压	DC24V±10%
静态电流	30mA
峰值电流	0.70A
重复定位精度	± 0.50mm
全行程闭合时间	0.85s
空载运行电流	200mA
防护等级	IP40
推荐使用环境	0-40℃
最大速度	97mm/s



EG2-4C2
伺服电动夹爪



特点：采用创新型直线驱动连杆设计，力位控制，开口度大，重量轻，断电自锁。

型号	EG2-4C2
通信接口	RS485
总行程（两侧）	70mm
重量	231g
夹持力	0-20N
夹持力调整	±1N
工作电压	DC24V±10%
静态电流	30mA
峰值电流	0.70A
重复定位精度	± 0.50mm
全行程闭合时间	1.3s
空载运行电流	200mA
防护等级	IP40
推荐使用环境	0-40℃
最大速度	70mm/s

