

Z-EMG-4 产品手册

Product Brochure

主营：工业机器人/协作机器人/电动夹爪/
智能电缸/自动化升级



电磁夹爪 Z-EMG-4



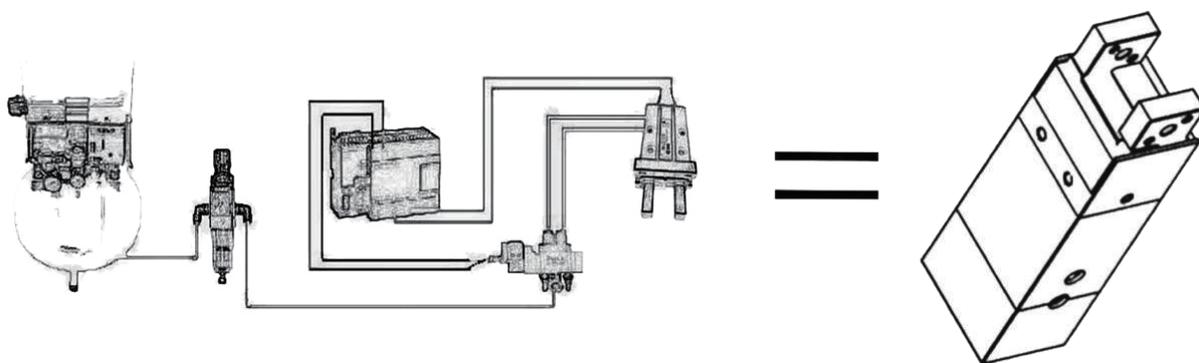
产品特点

- 体积小
- 极高性价比
- 狭小空间夹取
- 0.05秒的打开闭合速度
- 长寿命：千万次循环，超越气爪
- 控制器内置：占用空间小，方便集成
- 控制方式：I/O输入输出

推动一场电动替换气动的革命

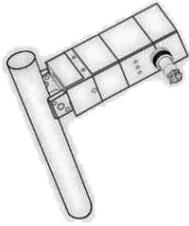
国内首家内部集成伺服系统的小型电动夹爪

高度集成



- 完美替代空压机+过滤器+电磁阀+节流阀+气动夹爪
- 千万次循环使用寿命，与日本传统气缸保持一致

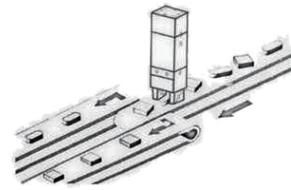
应用场景图



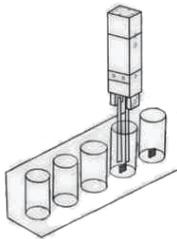
易碎场景一（如试管）



易碎场景二（如鸡蛋）



凌乱摆放，零件的排列和选别



狭窄场景下的夹持



易变形场合（如圆环）



软接触高频率场合

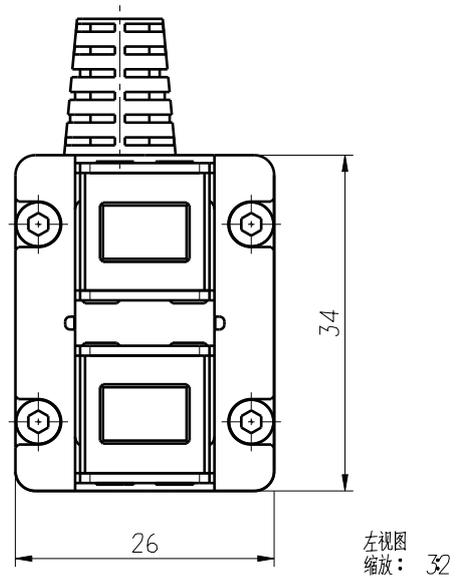
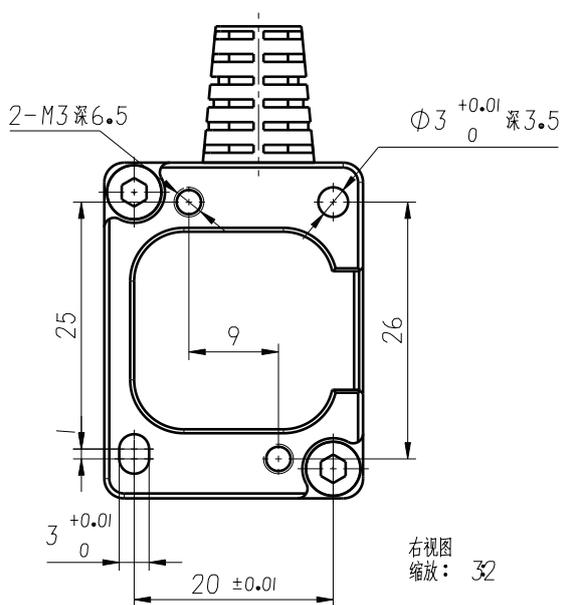
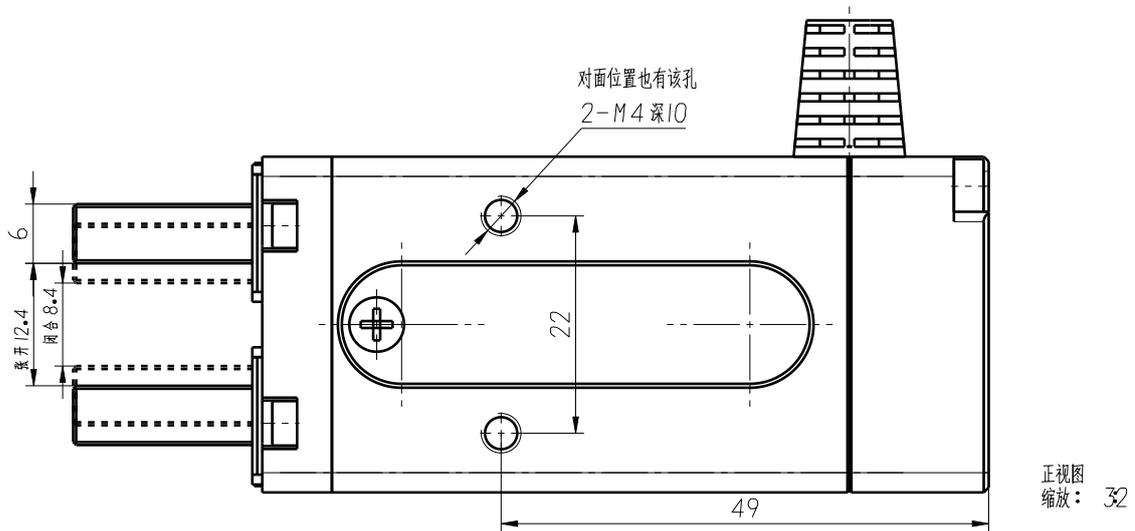
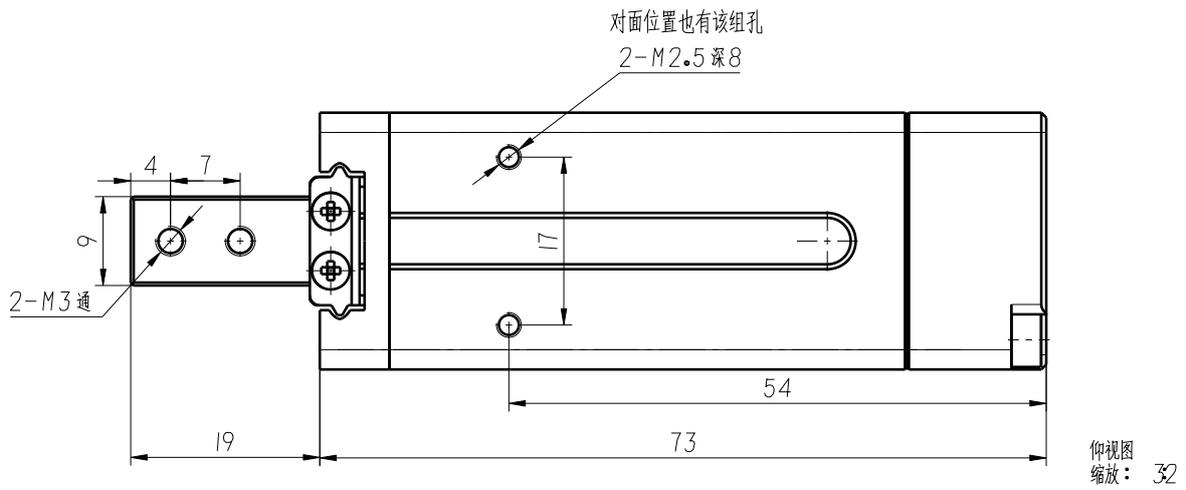


实验室、医疗等无气源场合

规格参数

| 型号：Z-EMG-4 | 参数 |
|------------|-----------------|
| 总行程 | 4mm |
| 夹持力 | 3-5N |
| 建议动作频率 | ≤150 (cpm) |
| 夹持机构 | 压缩弹簧+凸轮机构 |
| 张开机构 | 电磁线圈电磁力+凸轮机构 |
| 推荐使用环境 | 0-40°C, 85%RH以下 |
| 推荐夹持重量 | ≤100 g |
| 运动元件油脂补给 | 每六个月或者动作一百万次/回 |
| 重量 | 0.23kg |
| 尺寸规格 | 35*26*92mm |
| 背隙 | 单侧0.5mm以下 |
| 控制方式 | Digital I/O |
| 工作电压 | DC24V±10% |
| 额定电流 | 0.1A |
| 峰值电流 | 3A |
| 额定电压 | 24V |
| 夹持状态耗电量 | 0.1W |
| 控制器放置方式 | 内置 |
| 冷却方式 | 自然风冷 |
| 防护等级 | IP20 |

尺寸安装图



线序说明 (NPN)

| 灰色线 | 黑色线 | 功能 | 说明 | 备注 |
|-----|-----|----------------|---|----|
| 红 | 橙 | 24V | 供电 | 必接 |
| 黑 | 灰 | GND | 供电 | 必接 |
| 黄 | 黄 | 控制信号 (控制夹持或松开) | <ul style="list-style-type: none"> · 若控制器逻辑电平是24V，直连I/O口即可内部为光耦串联上拉2.2K电阻至内部24V · 若输出为NPN型I/O直连I/O即可 · 若控制器输出为PNP型，请选择PNP型夹爪 | 必接 |

* 注意事项

其中必须接的线有，
+24V，GND，控制信号（控制方向，夹持或者松开）。



慧灵科技（深圳）有限公司
Huiling-tech Robotic Co.,Ltd.

电话：0755-36382405
邮箱：hitbot@hitbot.cc
网址：www.hitbot.cc
地址：广东省深圳市宝安区西乡街道航城大道
华丰国际机器人产业园E栋二层