



技术要求

1. 产品金属零部件表面应平整均匀，无锈蚀，无碰伤及裂纹；塑料件表面应色泽一致，不应有裂痕，气泡等缺陷，零部件连接部位应牢固，无松脱；零部件运行过程中应平顺，无阻尼，卡滞或有杂音等现象。
2. 其他要求见知行机器人科技（苏州）有限公司企业标准Q/20190803 平行两指知行手基本技术条件。

名称	两指平动手	控制精度(位置/力)(mm/N)	0.1 / 0.08
产品型号	CTP2F50	重复定位精度(mm)	±0.03
驱动方式	电机驱动	工作电压(V)	24
最大行程(mm)	50	推荐使用环境(温湿度)	0~40℃、85%RH以下 (无结露情况下)
最大夹持力(N)	130	最大电流(A)	3
最大推荐负载(kg)	4	通讯协议	I/O、Modbus TCP、Modbus RTU
抓取速度(mm/s)	< 200	可编程的抓取参数	位置、速度、力
自身重量(kg)	0.7	反馈	位置、尺寸、扭矩

					外形图			TEC 知行机器人科技(苏州)有限公司 Changling Robot	
								两指平动手(外置控制器版)	
标记	更改区域	更改文件及说明	签名	日期					
设计	李海明	2022.04.21	标准化		阶段标记	重量(kg)	比例		
校对			审定		S	0.7	1:2		
审核			批准						
工艺					共 1 张 第 1 张			CTPA.00	