

Aovita®

机器人末端抓取解决方案

OVERALL SOLUTIONS FOR ROBOTIC END-EFFECTOR

★ 冲压端拾器系列

EOAT FOR STAMPING

• 串联线端拾器

EOAT FOR TANDEM PRESS LINE

• 多工位端拾器

EOAT FOR TRANSFER LINE

• 热成形端拾器

EOAT FOR HOT FORMING LINE

★ 机器人夹爪工具

PNEUMATIC GRIPPERS

★ 机器人电动夹爪

ELECTRIC GRIPPERS

★ 机器人工具快换

ROBOTIC TOOL CHANGERS

★ 工件夹紧系统解决方案

HYDRAULIC CLAMPS

机器人 电动夹爪

ELECTRIC GRIPPER



济南奥图科技有限责任公司

地址：山东省济南市长清区济南创新谷加速器

建大合新产业基地2区3号楼801室

电话：0531-87201565

邮箱：Marketing@aotto.cn

官网：www.aottotech.com



扫一扫，了解更多！

Ver. 2026-03

济南奥图科技有限责任公司
Jinan Aotto Technologies Co., Ltd.

Since **2000**

Aotto



Aovita®

济南奥图端拾器事业部践行“用先进的自动化产品和服务促进产业升级，为客户和社会创造价值”的使命，倾力打造**Aovita®**智能抓取产品。

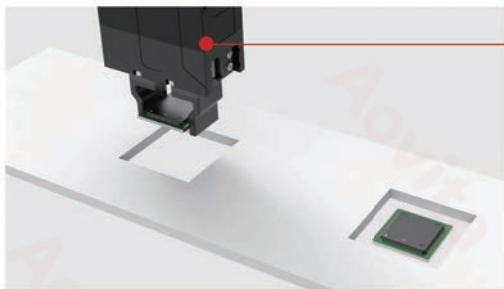
Aovita®团队秉承奥图“致力创新，追求卓越”的核心理念，用产品的“高可靠性”提高自动线开动率，降低维护成本，用产品的“高性价比”降低设备整体投入，促进自动化普及。我们全力打造智能抓取产品一站式供应平台，现可为客户提供机器人工具快换、真空产品、夹爪产品、磁吸产品、针式抓手产品及智能抓取整体解决方案。

目录 CONTENTS

■ 产品介绍·····	P01
■ Aovita电爪产品优势·····	P02
■ Aovita电爪应用场景·····	P03
■ 选型步骤·····	P04
■ 选型注意事项·····	P05
■ 选型说明及型号总览·····	P06
■ 产品参数及安装尺寸图	
● APEG-5-26·····	P07
● APEG-15-26·····	P09
● APEG-15-40·····	P11
● APEG-50-26·····	P13
● APEG-50-40·····	P15
● APEG-100-26·····	P17
● APEG-100-40·····	P19
● AREG-35-12·····	P21
● AREG-100-26·····	P23

□ 产品介绍

Aovita®电动夹爪是一款高性能的伺服驱动末端执行器。它安装于工业机械臂末端，通过灵活参数配置，能够对各类工件进行精准、稳定地抓取与搬运。



Aovita 二指平行电爪：
配合夹指可实现对不同外形工件的抓取与放置



Aovita 二指旋转电爪：
集抓取与旋转功能于一体，可在夹持工件的同时进行旋转角度调整与定位

Aovita 电动夹爪可执行的核心作业任务



□ Aovita电爪产品优势

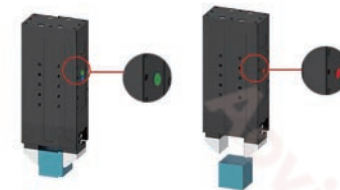
● 参数可调 柔性生产

—夹持力、运行速度、夹持行程均灵活可调，以柔性化设计实现一机多能，高效响应复杂工况下多变的夹持作业要求



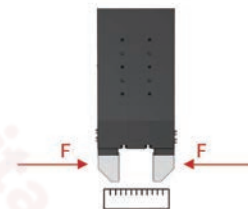
● 智能监测 实时反馈

—调试时可根据指示灯颜色判断电动夹爪运行状态
—运行时支持I/O信号反馈，实时监测电爪运行状态



● 精密力控 精准定位

—重复定位精度可达 $\pm 0.02\text{mm}$
—重复力控精度最高可达 $\pm 0.1\text{N}$



● 能耗降低 效率提高

—单根线缆完成供电及通讯，安装高效
—驱控一体化设计，结构紧凑，节省空间
—Aovita电爪可视化调试界面，调试简单



□ Aovita电爪产品优势

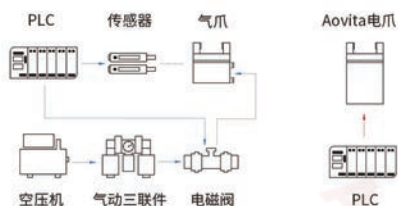
● 质量可靠 性价比高

- 全过程质量管理，全程质量可追溯，产品通过ISO认证
- 产品化的管理模式，批量化生产，产品成本低、货期短、质量稳定
- 协同化的营销模式，专注提供高性价比机器人周边产品



● 减少投资，提高效率

- 电爪综合能耗更低，布线简单，降低运营与维护成本
- 电爪设计与安装更加简便，大幅缩短项目周期，快速投产见效



□ Aovita电爪应用场景

Aovita® 电动夹爪适用于3C电子、医疗检验、汽车零部件、新能源电池、包装、教育科研等行业对中小型零件的搬运与组装等应用场景。



3C 电子



医疗检验



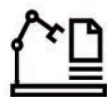
汽车行业



新能源



包装行业



教育行业

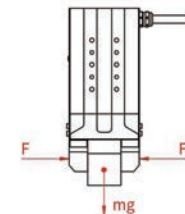
□ 选型步骤

01 确认所需的最大夹持力

夹持力的确认：

夹爪可夹持的工件重量与夹指的摩擦系数有关。为保证顺利夹持，一般建议夹持力为工件自身重力的10倍或以上。

当被夹持的工件移动会受到较大的加减速或冲击力时，需要选择更大力度的夹爪，具体计算方式及注意事项见P05。



02 确认夹持行程&速度

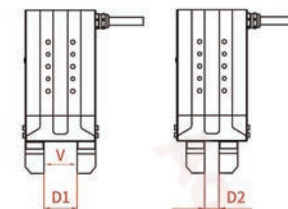
确认工况所需的最大运动距离范围，以及对速度/节拍的要求。

行程：选型时，电爪额定行程应大于实际运动距离。

*行程=最大夹持工件直径(D1)-最小夹持工件直径(D2)。

*小行程夹爪可通过更换夹指设计，实现大直径工件的夹持。

速度：如对开合速度/运行周期有要求，请查询电爪目标行程下的最小打开/闭合时间。



行程=最大夹持工件直径(D1)-最小夹持工件直径(D2)

03 确认动态负载运行力矩

用户可根据实际应用场景、被夹持工件的尺寸、外形等自行设计定制夹指，夹指设计需要注意电动夹爪的允许力矩值(Mx,My,Mz)，避免夹指超出最大负载允许力，否则会影响机械结构寿命。具体计算方式及注意方式见P05。



04 确认控制方式

请根据实际情况选择所需的控制方式。标准电动夹爪具体可支持的控制方式请查看对应的产品选型页面。若使用I/O控制，需要确认I/O数量和模式；若使用总线控制，需要确认总线协议。



□ 选型注意事项

注意事项1: 确认需要的夹持力、可搬运的工件质量

如下图所示夹持工件，在普通搬运状态所产生的冲击状况下，取安全系数a=4时，夹持力为被夹持工件质量的10倍以上。

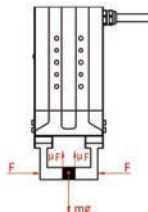
如右图所示夹持工件时:

F: 夹持力(N)
 μ: 夹指与工件之间的摩擦系数
 m: 工件质量(kg)
 g: 重力加速度(=9.8m/s²)

工件不掉落的条件为:

$2 \times \mu F > mg$
 因此: $F > \frac{mg}{2 \times \mu}$
 安全系数为a
 因此: $F = \frac{mg}{2 \times \mu} \times a$

摩擦系数(μ)	夹指与工件材质(基准)
0.1	金属(表面粗糙度Rz3.2以下)
0.2	金属
0.2以上	橡胶、树脂等



说明:当摩擦系数μ>0.2时,为了安全,也请按被夹持对象质量的10倍或以上的原则选定夹持力;对于大加速度与冲击而言,必需预留更大的安全系数。

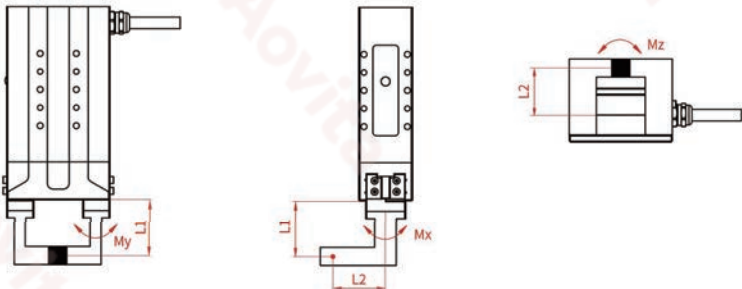
注意事项2: 校核电爪受到的综合外力

夹爪承受的垂直方向负荷需在允许负荷以下。

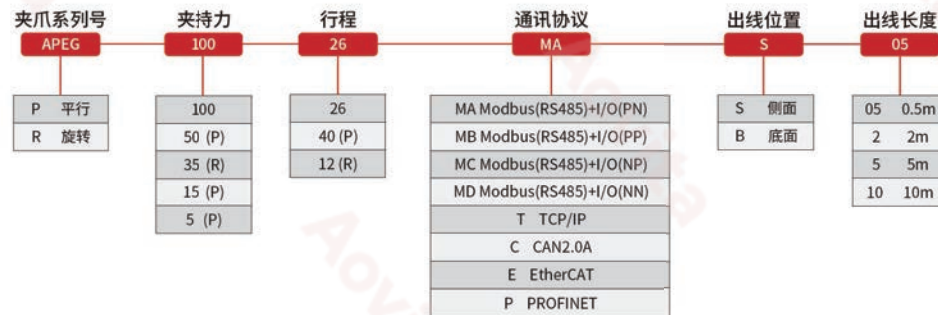
夹爪承受的力矩必须确保在最大负载允许力矩以下。

$$\text{负载允许} F(N) = \frac{M(\text{负载允许力矩})(N \cdot m)}{L(\text{mm}) \times 10^{-3}}$$

说明:Mx,My由L1计算,Mz由L2计算。确认计算出夹爪能够承受的外力(以Mx,My,Mz计算得到的较小F值为准)。



□ 选型说明



I/O分类	输入/输出
I/O(PN)	PNP/NPN
I/O(PP)	PNP/PPN
I/O(NP)	NPN/PNP
I/O(NN)	NPN/NPN

- 在单条RS485总线上接入多个Aovita产品时,建议不超过4台,否则可能会出现485通讯异常现象
- 线缆长于10米存在通讯干扰风险
- 平行电爪产品默认配置为XXXX-X-X-MA-S-05,旋转电爪产品默认配置为XXXX-X-X-MA-B-05
- 选型时注意平行电爪、旋转电爪的夹持力与行程序列不完全共用

□ 型号总览

产品型号	单侧夹持力(N)	行程(mm)	夹持/松开时间(s)	推荐抓取重量(kg)	最高转速(°/s)	额定扭矩(N·m)	产品重量(kg)
APEG-5-26	5	26	0.3	0.1	-	-	0.4
APEG-15-26	15	26	0.35	0.25	-	-	0.4
APEG-15-40	15	40	0.45	0.25	-	-	0.45
APEG-50-26	50	26	0.45	1	-	-	0.47
APEG-50-40	50	40	0.6	1	-	-	0.55
APEG-100-26	100	26	0.5	1.5	-	-	0.6
APEG-100-40	100	40	0.65	1.5	-	-	0.7
AREG-35-12	35	12	0.6	0.5	2160	0.2	0.7
AREG-100-26	100	26	0.65	1.5	2160	0.5	1.5

□ APEG-5-26

□ 安装尺寸图

性能参数	
总行程	26 mm
夹持力 (单侧)	1-5 N
最大推荐负载* ^①	0.1 kg
打开/闭合时间	0.3s/0.3s
位置重复精度	±0.02mm
运行噪音	<40 dB
重量	0.4 kg
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
尺寸	105.5mm*55mm*26mm



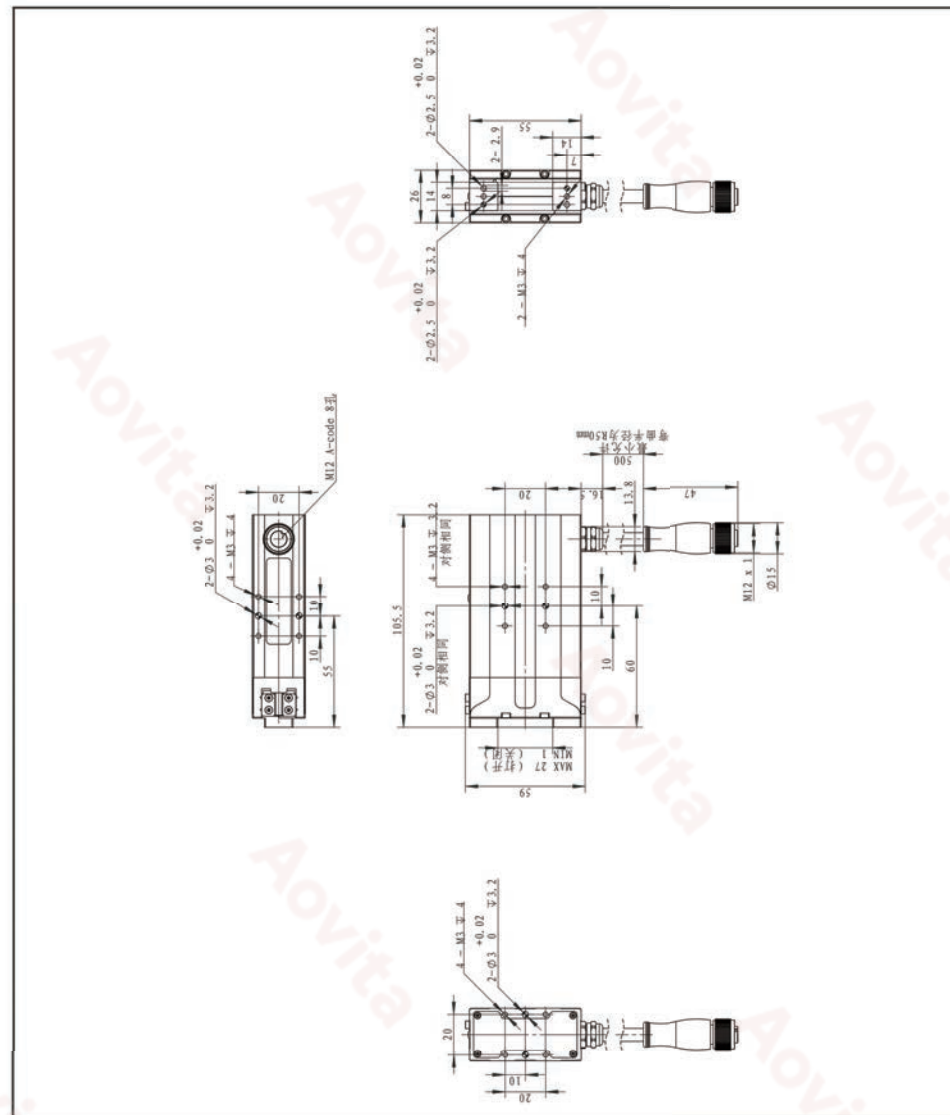
运行环境	
通讯协议	标配: ModbusRTU (RS485)、Digital I/O 选配: EtherCAT* ^② 、PROFINET、TCP/IP、CAN2.0A
工作电压	24 V DC ±10%
电流	0.2 A (额定) / 0.7 A (峰值)
额定功率	4.8 W
防护等级	IP40
推荐使用环境	0-40°C, 85%RH以下

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

● 驱控内嵌 Build-in Controller	● 夹持力可调 Gripping Force Adjustable	● 位置可调 Position Adjustable	● 速度可调 Speed Adjustable	● 掉落检测 Drop Detection
----------------------------------	---	----------------------------------	-------------------------------	-----------------------------

*①取决于抓取物体形状、接触面材料及摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响负载，如有问题请咨询我司技术人员。
*②采用选配的通讯协议，需外接通讯转换器具体可咨询销售人员。



□ APEG-15-26

□ 安装尺寸图

性能参数	
总行程	26 mm
夹持力 (单侧)	6~15 N
最大推荐负载* ^①	0.25 kg
打开/闭合时间	0.35s/0.35s
位置重复精度	±0.02mm
运行噪音	<40 dB
重量	0.4 kg
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
尺寸	105.5mm*55mm*26mm



运行环境	
通讯协议	标配: ModbusRTU (RS485)、Digital I/O 选配: EtherCAT* ^② 、PROFINET、TCP/IP、CAN2.0A
工作电压	24 V DC ±10%
电流	0.25 A (额定) /0.5 A (峰值)
额定功率	6 W
防护等级	IP40
推荐使用环境	0-40°C, 85%RH以下

垂直方向容许静负荷	
Fz	70 N

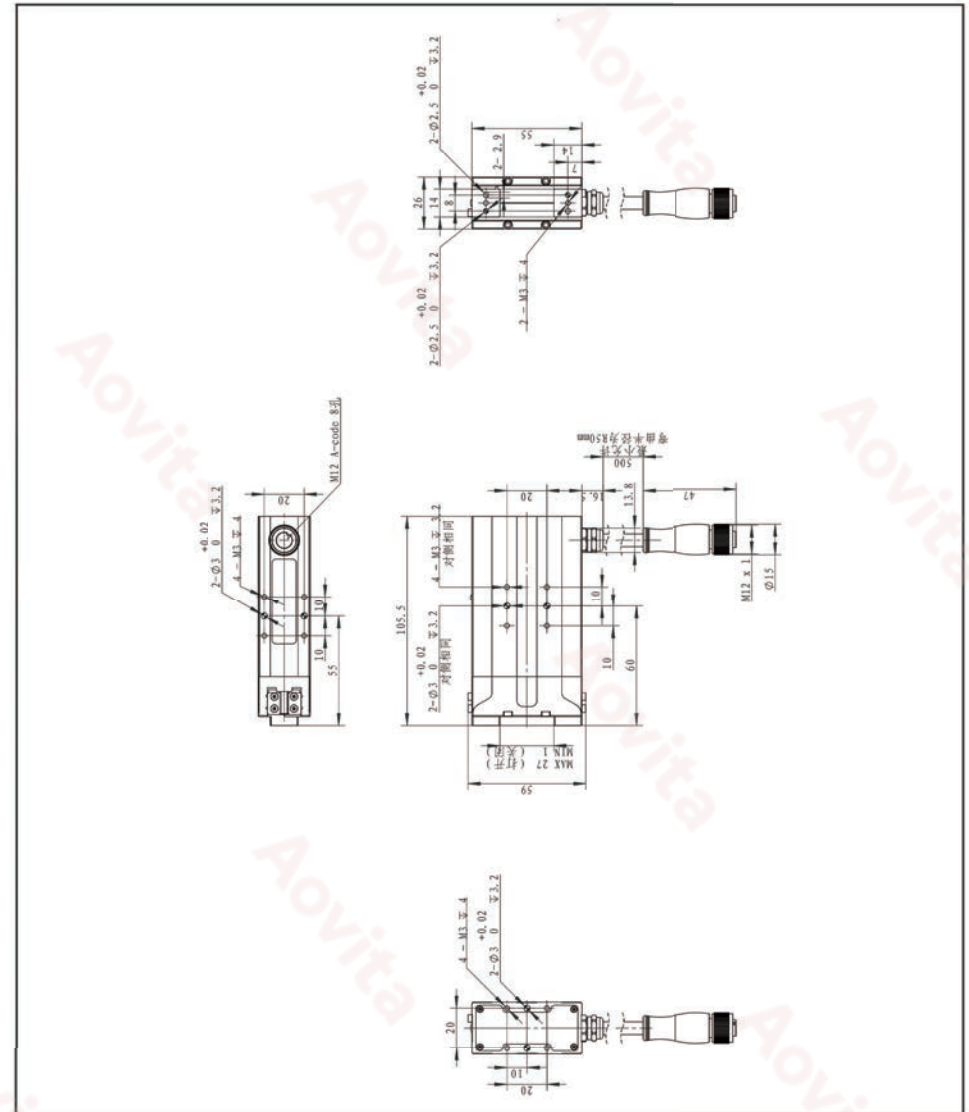
负载允许力矩	
Mx	0.9 N·m
My	0.75 N·m
Mz	0.9 N·m

*①取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的

重心偏移也会影响负载，如有问题请咨询我司技术人员。

*②采用选配的通讯协议，需外接通讯转换盒具体可咨询销售人员。

● 驱控内嵌 Build-in Controller	● 夹持力可调 Gripping Force Adjustable	● 位置可调 Position Adjustable	● 速度可调 Speed Adjustable	● 掉落检测 Drop Detection
----------------------------------	---	----------------------------------	-------------------------------	-----------------------------



□ APEG-15-40

□ 安装尺寸图

性能参数	
总行程	40 mm
夹持力 (单侧)	6-15 N
最大推荐负载* ^①	0.25 kg
打开/闭合时间	0.45s/0.45s
位置重复精度	±0.02mm
运行噪音	<40 dB
重量	0.45kg
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
尺寸	105.5mm*73.8mm*26mm



运行环境	
通讯协议	标配: ModbusRTU (RS485)、Digital I/O 选配: EtherCAT* ^② 、PROFINET、TCP/IP、CAN2.0A
工作电压	24 VDC ±10%
电流	0.25 A (额定) /0.5A (峰值)
额定功率	6 W
防护等级	IP 40
推荐使用环境	0-40°C, 85%RH以下

● 驱控内嵌 Build-in Controller	● 夹持力可调 Gripping Force Adjustable	● 位置可调 Position Adjustable	● 速度可调 Speed Adjustable	● 掉落检测 Drop Detection
----------------------------------	---	----------------------------------	-------------------------------	-----------------------------

垂直方向容许静负荷

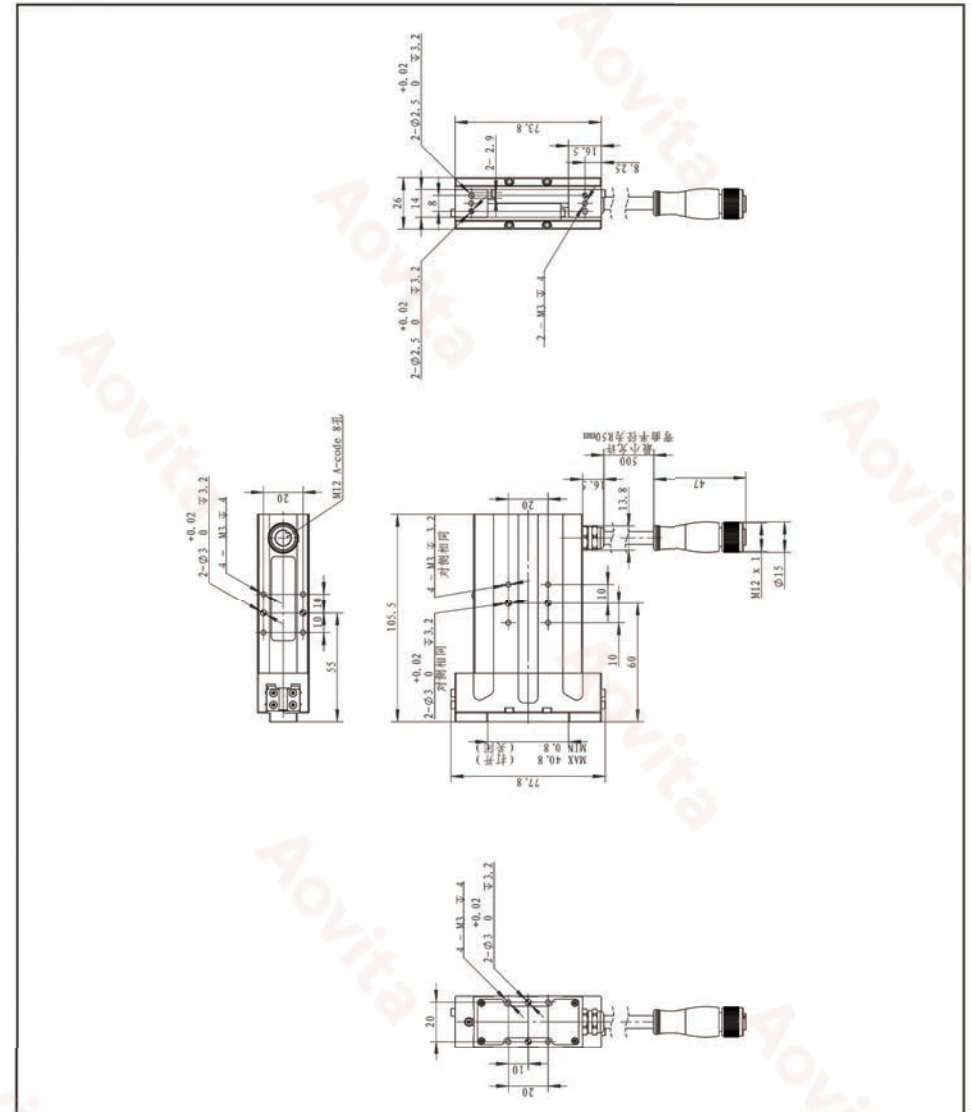
Fz	130 N
----	-------

负载允许力矩

Mx	3.9 N·m
My	4.3 N·m
Mz	6 N·m

*①取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响负载，如有问题请咨询我司技术人员。

*②采用选配的通讯协议，需外接通讯转换器具体可咨询销售人员。



□ APEG-50-26

□ 安装尺寸图

性能参数	
总行程	26 mm
夹持力 (单侧)	15~50 N
最大推荐负载* ^①	1 kg
打开/闭合时间	0.45 s/0.45 s
位置重复精度	±0.02mm
运行噪音	<40 dB
重量	0.47 kg
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
尺寸	110 mm*57 mm*29 mm



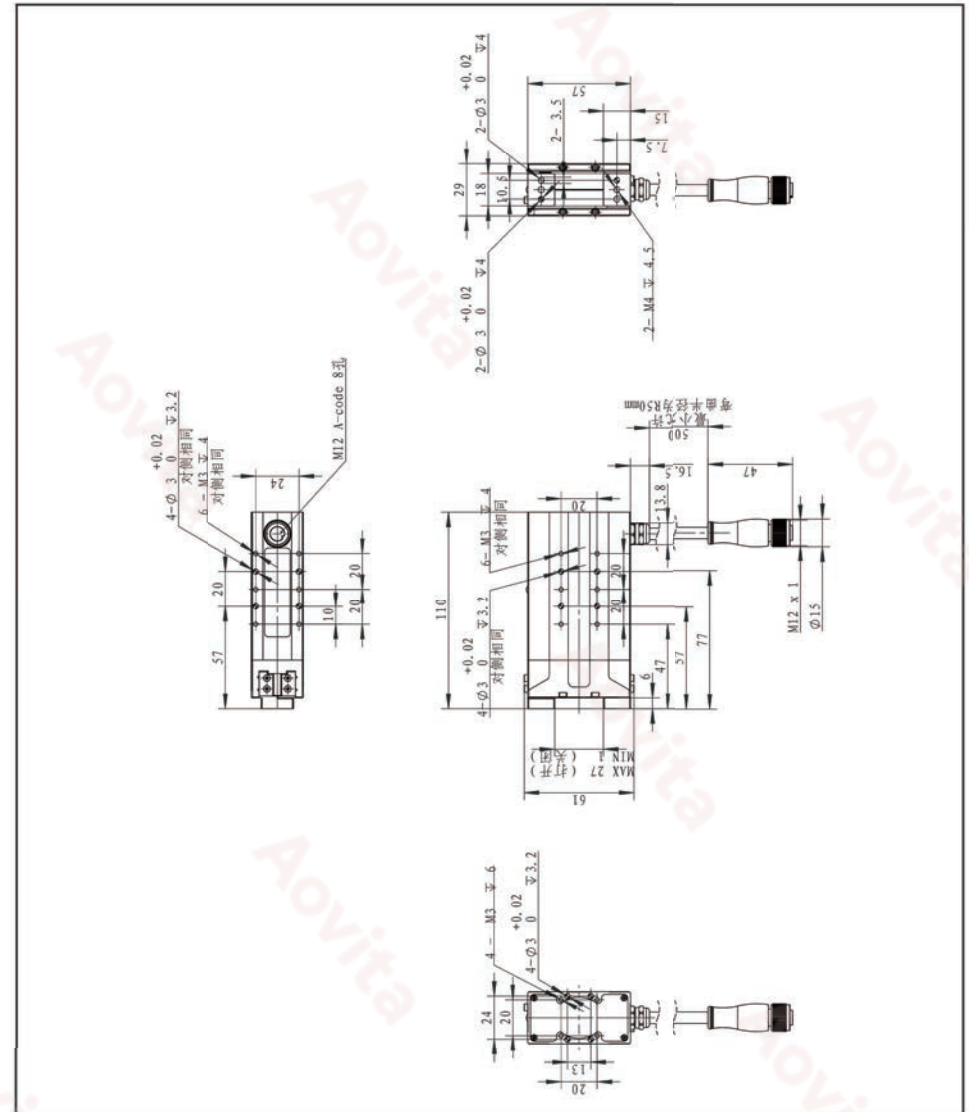
运行环境	
通讯协议	标配: ModbusRTU (RS485)、Digital I/O 选配: EtherCAT* ^② 、PROFINET、TCP/IP、CAN2.0A
工作电压	24 V DC ±10%
电流	0.25 A (额定) /0.5 A (峰值)
额定功率	6 W
防护等级	IP 40
推荐使用环境	0~40°C, 85%RH以下

● 驱控内嵌 Build-in Controller	● 夹持力可调 Gripping Force Adjustable	● 位置可调 Position Adjustable	● 速度可调 Speed Adjustable	● 掉落检测 Drop Detection
----------------------------------	---	----------------------------------	-------------------------------	-----------------------------

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

*①取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响负载，如有问题请咨询我司技术人员。
*②采用选配的通讯协议，需外接通讯转换器具体可咨询销售人员。



□ APEG-50-40

□ 安装尺寸图

性能参数	
总行程	40 mm
夹持力 (单侧)	15~50 N
最大推荐负载* ^①	1 kg
打开/闭合时间	0.6 s/0.6 s
位置重复精度	±0.02mm
运行噪音	<40 dB
重量	0.55 kg
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
尺寸	110 mm*73.8 mm*29 mm



运行环境	
通讯协议	标配: ModbusRTU (RS485)、Digital I/O 选配: EtherCAT* ^② 、PROFINET、TCP/IP、CAN2.0A
工作电压	24 V DC ±10%
电流	0.25 A (额定) / 0.5 A (峰值)
额定功率	6 W
防护等级	IP40
推荐使用环境	0~40°C, 85%RH以下

● 驱控内嵌 Build-in Controller	● 夹持力可调 Gripping Force Adjustable	● 位置可调 Position Adjustable	● 速度可调 Speed Adjustable	● 掉落检测 Drop Detection
----------------------------------	---	----------------------------------	-------------------------------	-----------------------------

垂直方向容许静负荷

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

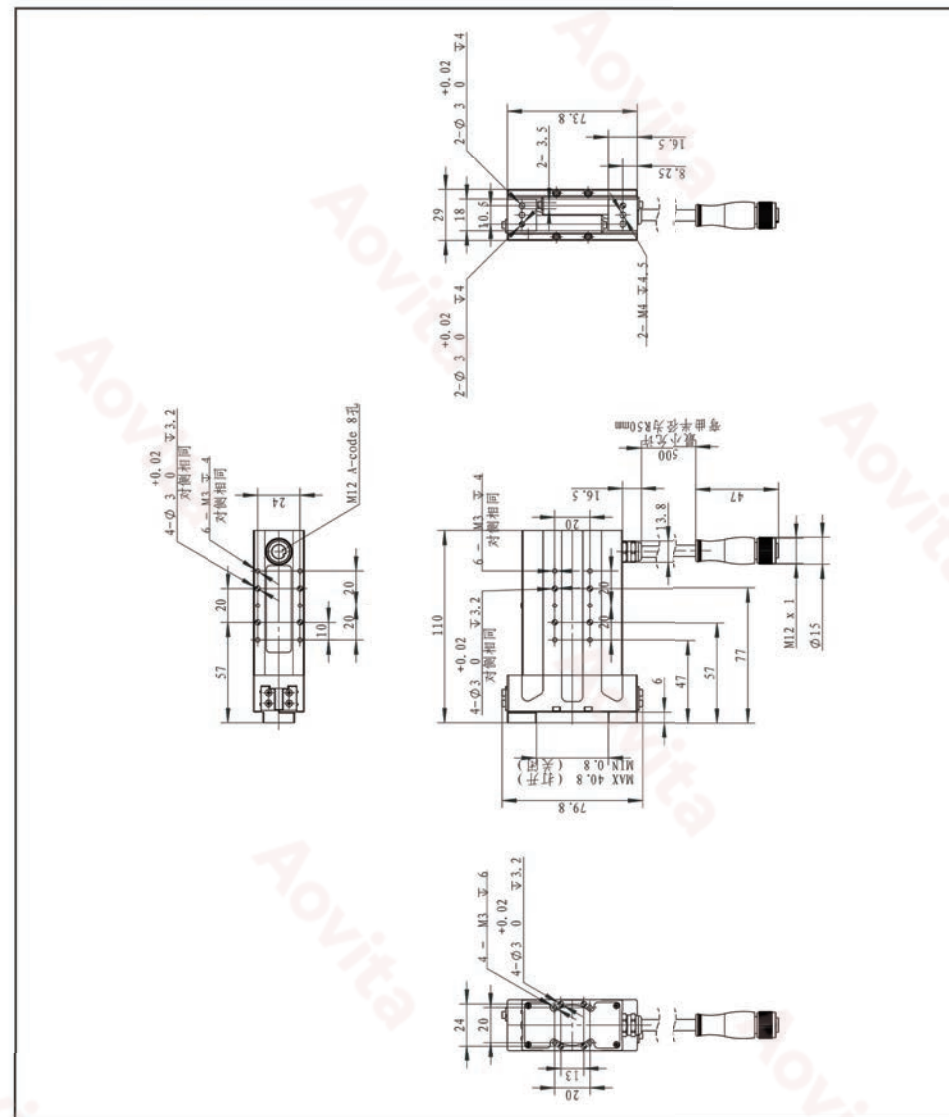
负载允许力矩

Mx	4.5 N·m
My	5 N·m
Mz	7 N·m

*①取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的

重心偏移也会影响负载，如有问题请咨询我司技术人员。

*②采用选配的通讯协议，需外接通讯转换器具体可咨询销售人员。



□ APEG-100-26

□ 安装尺寸图

性能参数	
总行程	26 mm
夹持力 (单侧)	30~100 N
最大推荐负载* ^①	1.5 kg
打开/闭合时间	0.5 s/0.5 s
位置重复精度	±0.02mm
运行噪音	<50 dB
重量	0.6 kg
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
尺寸	125 mm*57 mm*29.8 mm



运行环境	
通讯协议	标配: ModbusRTU (RS485)、Digital I/O 选配: EtherCAT* ^② 、PROFINET、TCP/IP、CAN2.0A
工作电压	24 VDC ±10%
电流	0.3 A (额定) / 1 A (峰值)
额定功率	7.2 W
防护等级	IP 40
推荐使用环境	0-40°C, 85%RH以下

● 驱动内嵌 Build-in Controller	● 夹持力可调 Gripping Force Adjustable	● 位置可调 Position Adjustable	● 速度可调 Speed Adjustable	● 掉落检测 Drop Detection
----------------------------------	---	----------------------------------	-------------------------------	-----------------------------

垂直方向容许静负荷

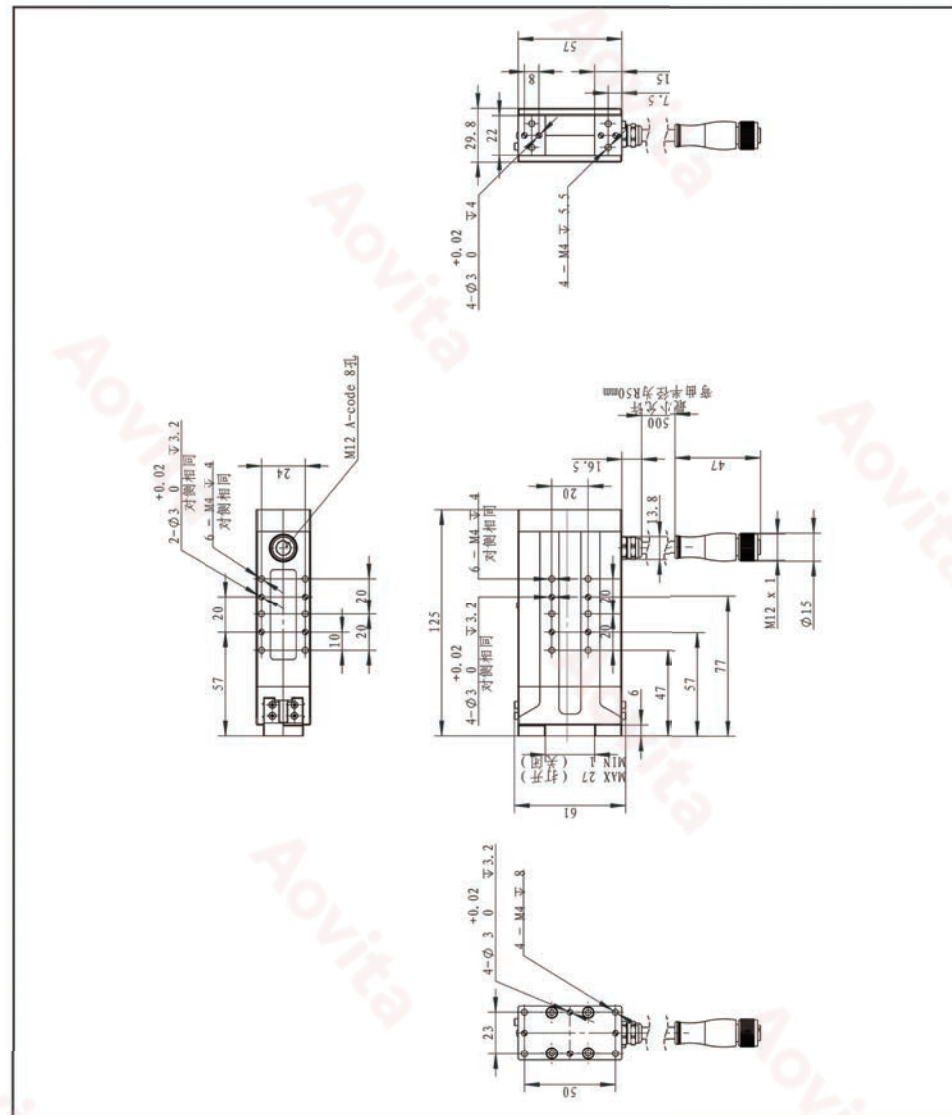
Fz	150 N
----	-------

负载允许力矩

Mx	2.5 N·m
My	3 N·m
Mz	4 N·m

*^①取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响负载，如有问题请咨询我司技术人员。

*^②采用选配的通讯协议，需外接通讯转换器具体可咨询销售人员。



□ APEG-100-40

□ 安装尺寸图

性能参数	
总行程	40 mm
夹持力 (单侧)	30~100 N
最大推荐负载* ^①	1.5 kg
打开/闭合时间	0.65 s/0.65 s
位置重复精度	±0.02mm
运行噪音	<50 dB
重量	0.7 kg
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
尺寸	125mm*73.8mm*29.8mm



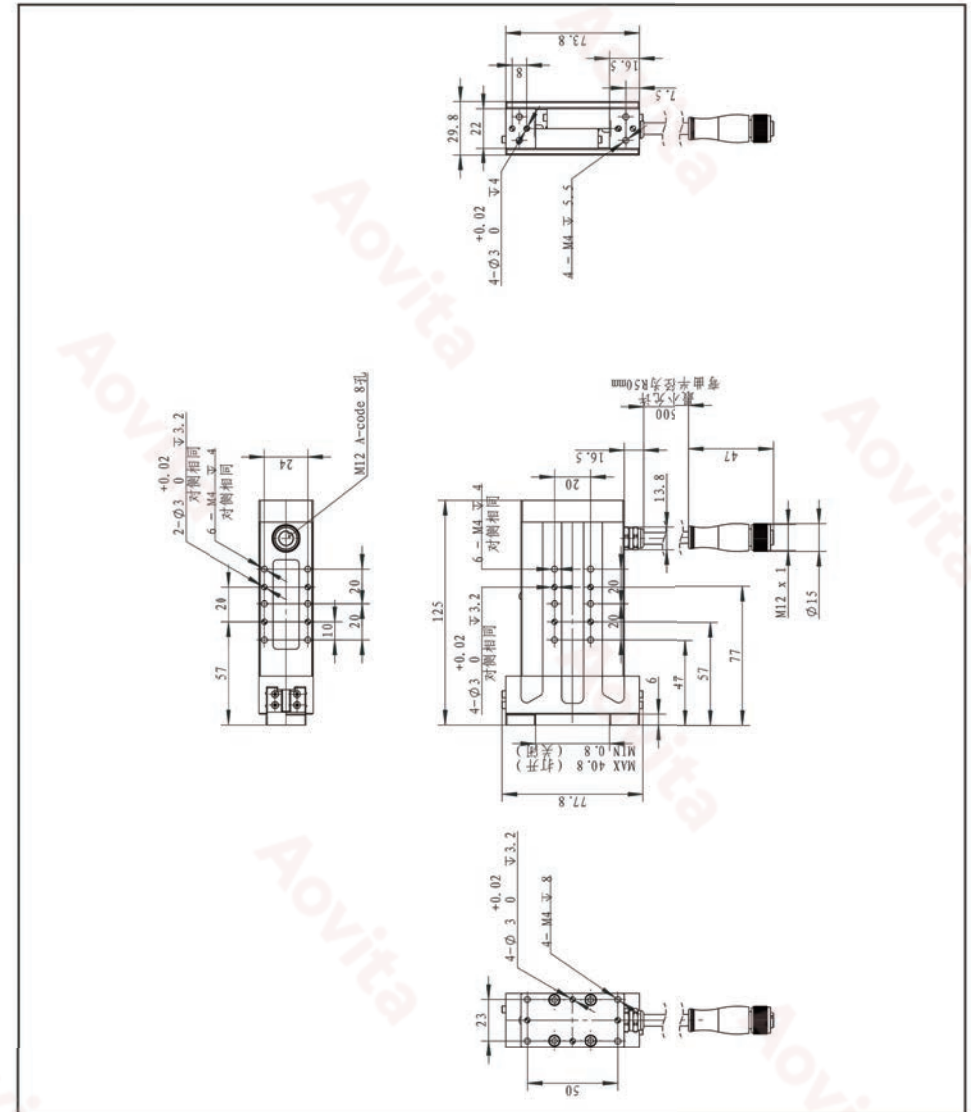
运行环境	
通讯协议	标配: ModbusRTU (RS485)、Digital I/O 选配: EtherCAT* ^② 、PROFINET、TCP/IP、CAN2.0A
工作电压	24 VDC ±10%
电流	0.3 A (额定) /0.7 A (峰值)
额定功率	7.2 W
防护等级	IP40
推荐使用环境	0-40°C, 85%RH以下

垂直方向容许静负荷	
Fz	150 N

负载允许力矩	
Mx	4.5 N·m
My	5 N·m
Mz	7 N·m

● 驱控内嵌 Build-in Controller	● 夹持力可调 Gripping Force Adjustable	● 位置可调 Position Adjustable	● 速度可调 Speed Adjustable	● 掉落检测 Drop Detection
----------------------------------	---	----------------------------------	-------------------------------	-----------------------------

*①取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响负载，如有问题请咨询我司技术人员。
*②采用选配的通讯协议，需外接通讯转换器具体可咨询销售人员。



□ AREG-35-12

□ 安装尺寸图

性能参数	
总行程	12 mm
夹持力 (单侧)	15~35 N
额定扭矩	0.2 N·m
峰值扭矩	0.5 N·m
旋转范围	无限旋转
最大推荐负载 ^{*1)}	0.5 kg
最大旋转速度	2160°/s
打开/闭合时间	0.6 s/0.6 s
旋转重复精度	±0.05°
位置重复精度	±0.02 mm
运行噪音	<50 dB
重量	0.7 kg
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
尺寸	165mm*53mm*34mm 旋转直径: 33mm



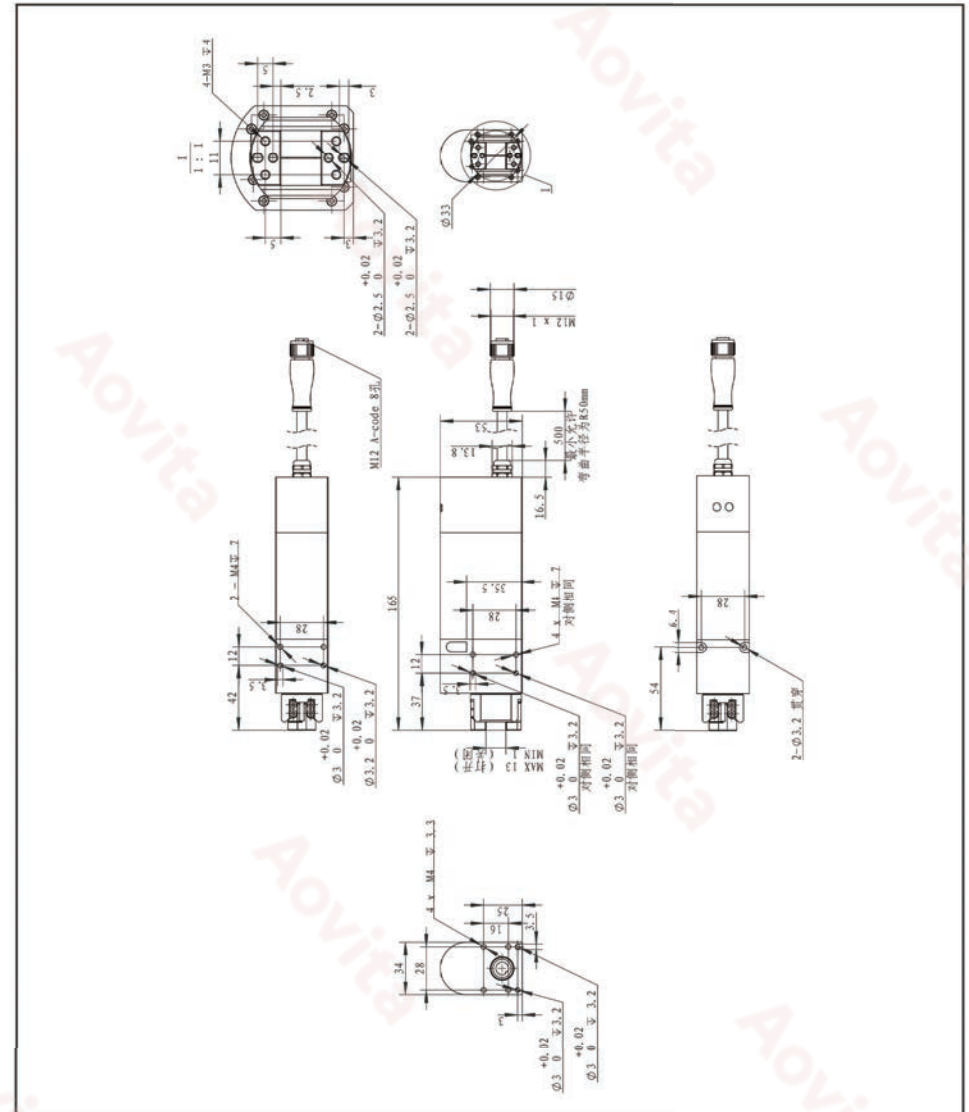
运行环境	
通讯协议	标配: ModbusRTU (RS485)、Digital I/O 选配: EtherCAT ^{*2)} 、PROFINET、TCP/IP、CAN2.0A
工作电压	24 VDC ±10%
电流	1.7A (额定) / 2.5A (峰值)
额定功率	40.8 W
防护等级	IP 40
推荐使用环境	0~40°C, 85%RH以下

● 驱控内嵌 Build-in Controller	● 夹持力可调 Gripping Force Adjustable	● 位置可调 Position Adjustable	● 速度可调 Speed Adjustable	● 旋转可调 Rotary Adjustable	● 掉落检测 Drop Detection
-------------------------------	--------------------------------------	-------------------------------	----------------------------	-----------------------------	--------------------------

垂直方向容许静负荷	
Fz	100 N

负载允许力矩	
Mx	1.5 N·m
My	1.1 N·m
Mz	2.1 N·m

^{*1)}取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响负载，如有问题请咨询我司技术人员。
^{*2)}采用选配的通讯协议，需外接通讯转换盒具体请咨询销售人员。



▣ AREG-100-26

▣ 安装尺寸图

性能参数	
总行程	26 mm
夹持力 (单侧)	30-100 N
额定扭矩	0.5 N·m
峰值扭矩	1.5 N·m
旋转范围	无限旋转
最大推荐负载 *1)	1.5 kg
最大旋转速度	2160°/s
打开/闭合时间	0.65 s
旋转重复精度	±0.05°
位置重复精度	±0.02 mm
运行噪音	< 50 dB
重量	1.5 kg
传动方式	齿轮齿条+交叉滚子导轨
尺寸	164mm*75.5mm*47mm 旋转直径: 67mm



运行环境	
通讯协议	标配: ModbusRTU (RS485)、Digital I/O 选配: EtherCAT*3、PROFINET、TCP/IP、CAN2.0A
工作电压	24 V DC ±10%
电流	1A (额定) 4A (峰值)
额定功率	24 W
防护等级	IP 40
推荐使用环境	0-40°C, 85%RH以下

● 驱控内嵌 Build-in Controller	● 夹持力可调 Gripping Force Adjustable	● 位置可调 Position Adjustable	● 速度可调 Speed Adjustable	● 旋转可调 Rotary Adjustable	● 掉落检测 Drop Detection
-------------------------------	--------------------------------------	-------------------------------	----------------------------	-----------------------------	--------------------------

垂直方向容许静负荷	
Fz	150 N

负载允许力矩	
Mx	2.5 N·m
My	3 N·m
Mz	4 N·m

*1取决于抓取物体形状、接触面材料与摩擦力以及运动加速度等因素，抓取物体的重心偏移也会影响负载，如有问题请咨询我司技术人员。
*3采用选配的通讯协议，需外接通讯转换盒具体可咨询销售人员。

