



DER FLEXIBLE ROBOTERGREIFER FÜR **UNIVERSAL ROBOTS**

EINFACHE INSTALLATION

Alles, was Sie zu einer
schnellen Installation an
Hardware und Software
benötigen.



EINFACHE PROGRAMMIERUNG

Vorbereitete
Greiferprogrammierungsvorlagen
für Universal Robots.

HOLEN SIE DAS MAXIMUM AUS IHREM ROBOTER HERAUS

Das Roboter-Greifer-Team strebt
nach schneller Einrichtung, schnellem
Betrieb und Flexibilität.

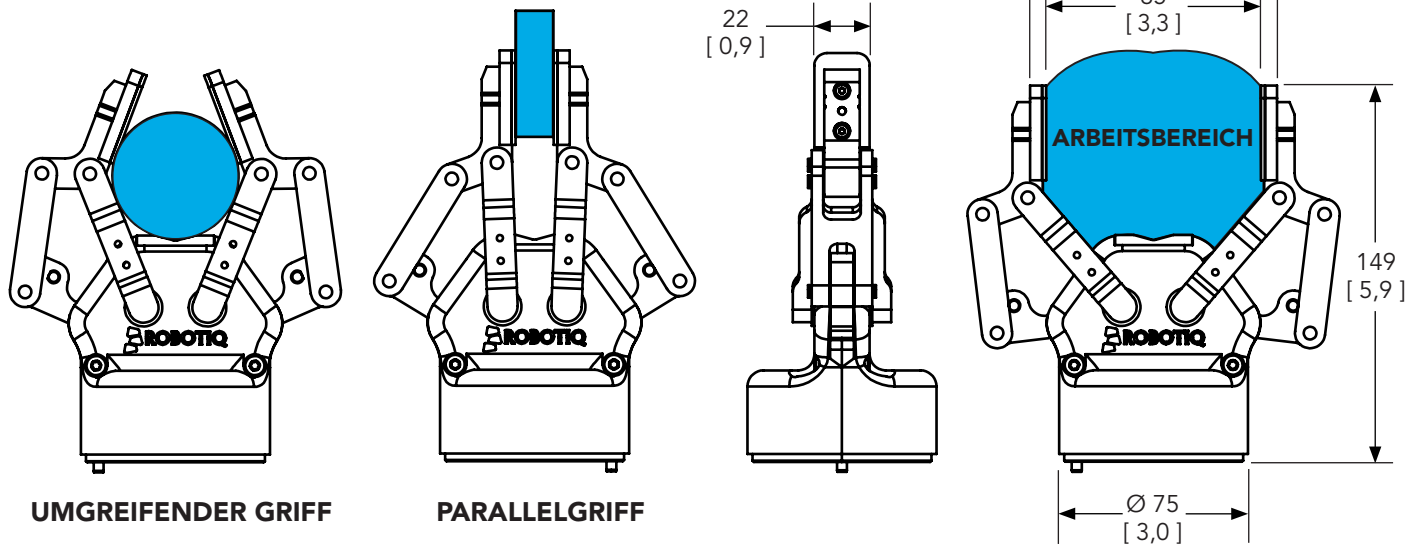


ADAPTIVER GREIFER **2-FINGER 85**



ADAPTIVER GREIFER

2-FINGER 85



UMGREIFENDER GRIFF

PARALLELGRIFF

EINHEITEN: mm
[in.]

TECHNISCHE DATEN

MECHANISCHE SPEZIFIKATIONEN*

Greiferöffnung (siehe Abbildung)	0 bis 85 mm	0 bis 3,3 in
Objektdurchmesser für umgreifenden Griff	43 bis 85 mm	1,7 bis 3,3 in
Greifergewicht mit mechanischer Kupplung	850 g	1,9 lbs
Maximal empfohlene Payload 0,3 Reibungskoeffizient zwischen Finger- und Stahlteil, Sicherheitsfaktor 2,4	5 kg	11 lbs
Klemmkraft	60 bis 200 N	13,5 bis 45 lbf
Schließgeschwindigkeit	20 bis 150 mm/s	0,8 bis 5,9 in/s
Betriebstemperatur	-10°C bis 50°C	14°F bis 122°F
Parallelgriff Reproduzierbarkeit	0,05 mm	0,002 in

*Unter Verwendung von flachen Silikonfingerspitzen für den adaptiven 2-Finger-85 Greifer

ELEKTRISCHE SPEZIFIKATIONEN

Nennversorgungsspannung	24 V DC \pm 10%
Absolute maximale Versorgungsspannung	28 V DC
Ruheleistung (Mindeststromverbrauch)	<1 W
Spitzenstrom	1 A

STEUERUNG

Kommunikationsprotokoll	Modbus RTU (RS-485, halbduplex)
Optionen Kommunikationsprotokoll mit Controller	Ethernet/IP, TCP/IP, DeviceNet, CANopen, EtherCAT, Modbus RTU (USB)
Programmierbare Greifparameter	Positions-, Geschwindigkeits- und Kraftregelung
Status-LED	Power-, Kommunikations- und Fehlerstatus
Rückmeldung	Grifferfassung, Greiferposition und Motorstrom