

ADAPTIVER GREIFER **3-FINGER**

**STATTEN SIE IHREN ROBOTER MIT
HANDÄHNLICHEN FÄHIGKEITEN
DURCH SOLIDE UND AGILE
GREIFER AUS.**



FLEXIBEL

Greift eine Vielzahl von
Teilegeometrien und Grössen.



LEISTUNGSSTARKE STEUERSCHNITTSTELLE

Einfache Steuerung der
Fingerposition, Geschwindigkeit
und Kraft. Greiferkennung.



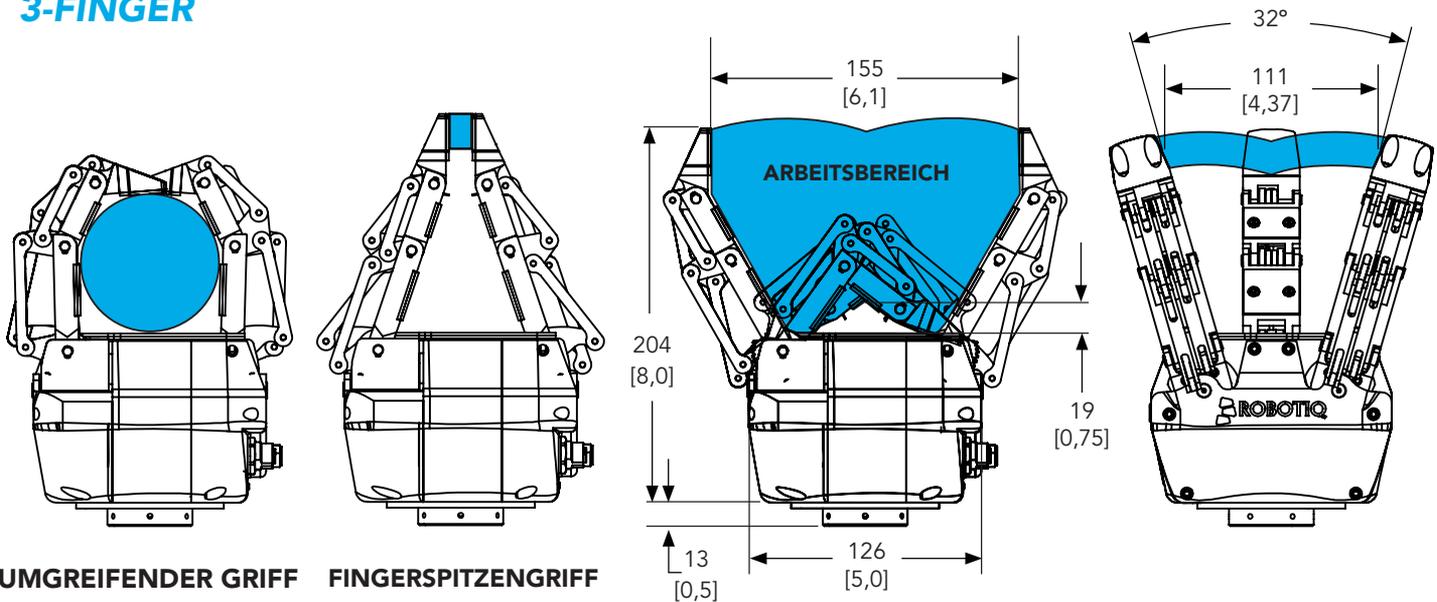
SOLIDE UND ZUVERLÄSSIG

Entwickelt für
Industrienumgebung.



ADAPTIVER GREIFER

3-FINGER



UMGREIFENDER GRIFF FINGERSPITZENGRIFF

*DIE ABBILDUNGEN ZEIGEN NICHT DIE ADAPTERPLATTE ZUM ROBOTER

EINHEITEN: mm
[in.]

TECHNISCHE DATEN

MECHANISCHE SPEZIFIKATIONEN

Greiferöffnung (siehe Abbildung)	0 bis 155 mm	0 bis 6,1 in
Greifergewicht	2,3 kg	5 lbs
Objektdurchmesser zum Umfassen	20 bis 155 mm	0,79 bis 6,1 in
Max. empfohlene Nutzlast (Umfassungsgriff)	10 kg	22 lbs
Max. empfohlene Nutzlast (Fingerspitzengriff)	2,5 kg	5,5 lbs
0,4 Reibungskoeffizient zwischen Fingergummi und Stahlteil, Sicherheitsfaktor 2		
Greifkraft (Fingerspitzengriff)	15 bis 60 N	3,4 bis 13,5 lbf
Schließgeschwindigkeit (Fingerspitzengriff)	22 bis 110 mm/s	0,87 bis 4,33 in/s
Betriebstemperatur	-10°C bis 50°C	14°F bis 122°F
Fingerpositionswiederholgenauigkeit (Fingerspitzengriff)	0,05 mm	0,002 in

ELEKTRISCHE SPEZIFIKATIONEN

Nennversorgungsspannung	24 V
Max. Gesamtstrom	1,5 A
Ruhestrom (Mindeststromverbrauch)	4,1 W
Leistung (bei max. Greifkraft)	36 W
2 x 5 m (16,4 ft) geschirmtes, hochflexibles Kabel inkl.	

STEUERUNG

Optionen für Kommunikationsprotokoll	EtherNet/IP, TCP/IP, DeviceNet, CANopen, EtherCAT, RS-232
Programmierbare Greifparameter	Positions-, Geschwindigkeits- und Kraftsteuerung der einzelnen Finger Laterale Fingerpositionskontrolle
Status-LED (am Greifer)	Leistung, Kommunikation und Fehler
Feedback	Greiferkennung, Motor-Encoderposition und Motorstrom