

## **ADAPTIVER GREIFER** **3-FINGER**

**ERMÖGLICHEN SIE IHREM  
ROBOTER DURCH EINEN  
ROBUSTEN UND AGILEN GREIFER  
HANDFUNKTIONEN.**



### **FLEXIBEL**

Für eine breite Palette von  
Formen und Größen.



### **LEISTUNGSSTARKE STEUERSCHNITTSTELLE**

Einfache Steuerung der  
Fingerstellung, Geschwindigkeit  
und Kraft. Grifferfassung.



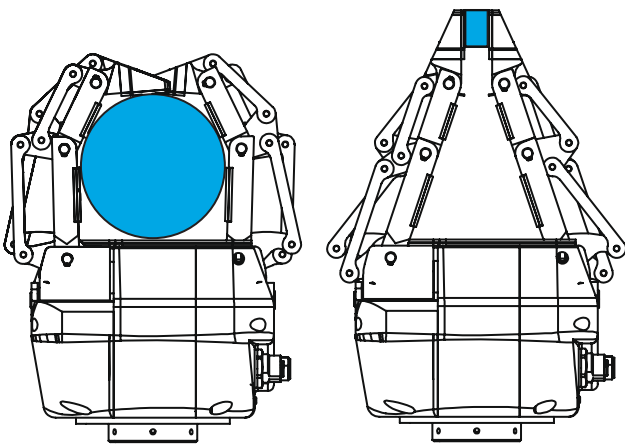
### **ROBUST UND ZUVERLÄSSIG**

Für den industriellen  
Einsatz.

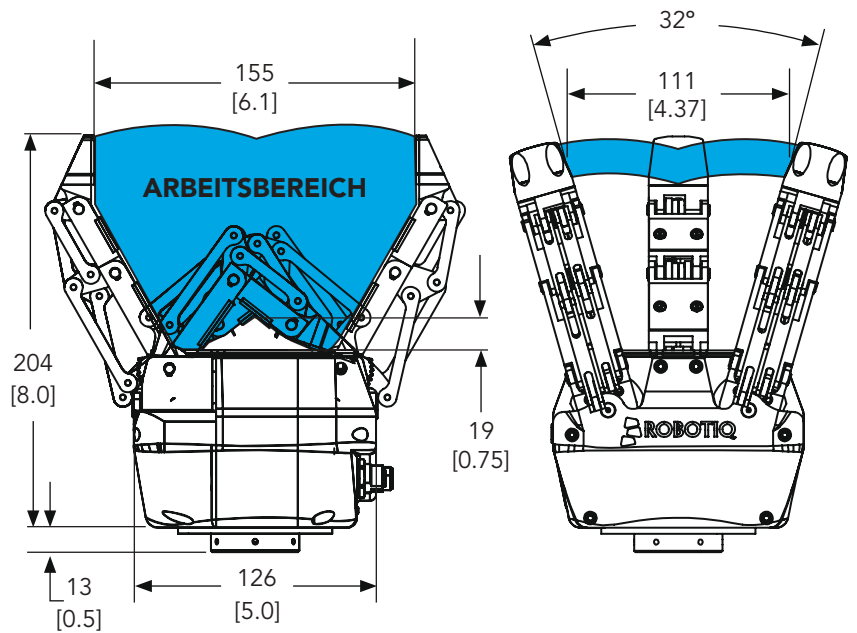


# ADAPTIVER GREIFER

## 3-FINGER



UMGREIFENDER GRIFF FINGERSPITZENGRIFF



\*Ohne Darstellung der mechanischen Verbindung zum Roboter.

MASSEINHEITEN: mm  
[ Zoll ]

## TECHNISCHE DATEN

### MECHANISCHE SPEZIFIKATIONEN

Greiferöffnung (siehe Abbildung)	0 to 155 mm	0 to 6.1 Zoll
Greifergewicht	2.3 kg	5 lbs
Durchmesser des zu umfassenden Objektes	20 to 155 mm	0.79 to 6.1 Zoll
Maximale empfohlene Payload (umgreifender Griff)	10 kg	22 lbs
Maximale empfohlene Payload (Fingerspitzengriff) Reibungskoeffizient 0,4 zwischen Fingergummi und Stahlteil, Sicherheitsfaktor 2	2.5 kg	5.5 lbs
Klemmkraft (Fingerspitzengriff)	15 to 60 N	3.4 to 13.5 lbf
Schließgeschwindigkeit (Fingerspitzengriff)	22 to 110 mm/s	0.87 to 4.33 Zoll/s
Betriebstemperatur	-10°C to 50°C	14°F to 122°F
Wiederholbarkeit der Fingerstellung (Fingerspitzengriff)	0.05 mm	0.002 Zoll

### ELEKTRISCHE SPEZIFIKATIONEN

Nennversorgungsspannung	24 V DC $\pm$ 10%
Absolute maximale Versorgungsspannung	28 V DC
Ruheleistung (minimale Leistungsaufnahme)	4.1 W
Spitzenleistung (bei maximaler Klemmleistung)	36 W
Einschließlich 2 x 5 m (16,4 Fuß) abgeschirmtes, hochflexibles Kabel	

### STEUERUNG

Optionen für Kommunikationsprotokoll	Modbus TCP, EtherNet/IP, PROFINET, EtherCAT, DeviceNet, CANopen, Modbus RTU (RS-485, halbduplex)
Programmierbare Greifparameter	Stellung, Geschwindigkeit und Kraftsteuerung für jeden Finger Steuerung der seitlichen Fingerstellung
Status-LEDs (am Greifer)	Strom, Kommunikation und Fehler
Rückmeldung	Grifferfassung, Stellung des Motorgebers und Motorstrom