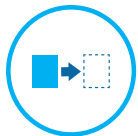


PRÉHENSEURS ADAPTATIFS

HAND-E



Transfert d'objets



Assemblage



Alimentation des machines



Contrôle de la qualité

LE PRÉHENSEUR POUR ROBOTS COLLABORATIFS

- Plug + Play, facile à programmer
- Parfait pour les tâches d'usinage et assemblage nécessitant une grande précision.
- Forme ergonomique pour un guidage à la main
- Conçu pour des applications industrielles dans des conditions difficiles
- Détection automatique des pièces, réaction de mise en position et validation des pièces

SPÉCIFICATIONS	HAND-E	HAND-E C10
Course (réglable)	Ø 50 mm (2 po)	Ø 40 mm (1,57 po)
Force de fermeture (par doigt)	20 - 185 N (4,5 - 41 lbf)	25 - 175 N (5,6 - 39 lbf)
Force de préhension (totale)	40 - 370 N (9 - 82 lbf)	40 - 525 N (9 - 117 lbf)
Charge utile pour prise ergonomique	7 kg (15 livres)	10 kg (22 livres)
Poids de la main	1 kg (2 livres)	1,5 kg (3,3 livres)
Résolution de position (bout de doigt)	0,2 mm	0,08mm (Ø 0,16mm) 0,003 po (Ø 0,006 po)
Vitesse d'approche (réglable)	20 - 150 mm/s (0,8 - 5,9 po/s)	14 - 107 mm/s (0,55 - 4,21 po/s)
Protocole de communication	Modbus RTU (RS-485)	
Indice de protection (IP) à l'entrée	IP67	

* Spécifications pour référence seulement. Voir le manuel de l'utilisateur au support.robotiq.com pour les spécifications officielles.

CHARGE UTILE JUSQU'À 10 KG	INDICE DE PROTECTION IP67	GARANTIE DE 5 000 000 CYCLES*
--------------------------------------	-------------------------------------	--------------------------------------------

* Exclut les doigts

DÉMARRER LA PRODUCTION PLUS VITE

ALLONS PLUS LOIN

Accédez aux spécifications des mains adaptatives sur support.robotiq.com

Échangez avec l'équipe de vente de Robotiq : iss@robotiq.com | 1-888-ROBOTIQ

Indiquez vos coordonnées ici