

## ADAPTIVER 3-FINGER-ROBOTERGREIFER



### BEDIENERFREUNDLICH

- Plug + Play
- Produkt mit UR+- Zertifizierung
- kostenlose Programmiersoftware



Aufnehmen und  
Platzieren

### MAXIMALE VIELSEITIGKEIT

- 4 verschiedene Griffmodi
- unabhängige Fingersteuerung
- nimmt Objekte beliebiger Größe auf



Montage



Qualitätsprüfung

### BEWÄHRTER ENTWURF

- robust und zuverlässig
- Vollmetallausführung
  - hohe Nutzlast



Maschinenbeschickung

**PRODUKTION SCHNELLER ANFÄNGEN**



## VOLLE KONTROLLE

PASSEN SIE DIE POSITION, DIE GESCHWINDIGKEIT UND DIE KRAFT DES GREIFERS SO AN, DASS ER IHR OBJEKT PERFECT ERFASST



## EXTREM BREITER HUB

MIT EINER ÖFFNUNG VON BIS ZU 155 MM IM UMFASSENDE GREIFMODUS

## SPEZIFIKATIONEN

Hub (programmierbar)	155 mm
Greifkraft (programmierbar)	30 - 70 N
Nutzlast bei formschlüssigem Greifen	10 kg
Nutzlast bei Reibschluss	2,5 kg
Wiederholbarkeit der Fingerstellung (Fingerspitzengriff)	0,05 mm
Schließgeschwindigkeit (programmierbar)	22 - 110 mm/s
Greifermasse	2,3 kg
Primäres Kommunikationsprotokoll	Modbus RTU (RS-485)
Optionen für sekundäres Kommunikationsprotokoll	Modbus TCP, EtherNet/IP, PROFINET, EtherCAT, DeviceNet, CANopen**

\* Alle technischen Daten dienen ausschließlich als Referenz. Siehe Benutzerhandbuch unter [support.robotiq.com](http://support.robotiq.com) für offizielle technischen Daten.

\*\* CANopen ist ein eingetragenes Markenzeichen von CiA.

## WAS KOMMT ALS NÄCHSTES?

Rufen Sie die technischen Daten des adaptiven 3-Finger-Robotergriffers unter [support.robotiq.com](http://support.robotiq.com)

Chatten Sie mit dem Robotiq-Vertriebsteam:  
[iss@robotiq.com](mailto:iss@robotiq.com)  
 1-888-ROBOTIQ

Geben Sie Ihre Kontaktinformationen hier ein