



## MAIN ADAPTATIVE À 3 DOIGTS



### FACILITÉ D'UTILISATION

- Plug + Play
- Produit certifié UR+
- Logiciel de programmation gratuit

### POLYVALENCE MAXIMALE

- 4 modes de préhension différents
- Contrôle indépendant des doigts
- Préhension d'objets de toute taille et de toute forme

### CONCEPTION ÉPROUVÉE

- Robuste et fiable
- Entièrement en métal
- Charge utile élevée



Transfert d'objets



Assemblage



Contrôle de la qualité



Chargement  
et déchargement  
de machines

**DÉMARREZ VOTRE PRODUCTION SANS  
PERDRE DE TEMPS**



## PRENEZ LE CONTRÔLE TOTAL

RÉGLEZ LA POSITION, LA VITESSE ET LA FORCE DE LA MAIN JUSQU'AU MAINTIEN PARFAIT DE VOTRE OBJET



## OUVERTURE TRÈS LARGE

OUVERTURE JUSQU'À 155 MM EN MODE DE PRISE ENVELOPPANTE

## SPÉCIFICATIONS

Course (programmable)	155 mm
Force de préhension (programmable)	30 à 70 N
Charge utile pour prise ergonomique	10 kg
Charge utile pour prise par friction	2,5 kg
Répétabilité de la position des doigts (prise du bout des doigts)	0,05 mm
Vitesse d'approche (programmable)	22 à 110 mm/s
Masse de la main	2,3 kg
Protocole de communication principal	Modbus RTU (RS-485)
Options de protocole de communication secondaire	Modbus TCP, EtherNet/IP, PROFINET, EtherCAT, DeviceNet, CANopen**

\* Toutes les spécifications sont fournies à titre indicatif uniquement. Consultez le manuel d'utilisation sur [support.robotiq.com](http://support.robotiq.com) pour connaître les spécifications officielles.

\*\* CANopen est une marque enregistrée de CiA.

## ALLONS PLUS LOIN

Accédez aux spécifications de la main robotisée adaptative à 3 doigts sur [support.robotiq.com](http://support.robotiq.com)

Échangez avec l'équipe de vente de Robotiq :

[iss@robotiq.com](mailto:iss@robotiq.com)  
1-888-ROBOTIQ

Indiquez vos coordonnées ici



Mise à jour : décembre 2020  
[robotiq.com](http://robotiq.com)