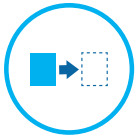


HAND-E

ADAPTIVE GRIPPERS



픽 앤 플레이스 (Pick & Place)



조립



머신 텐딩 (Machine Tending)



품질 테스트

협동 로봇을 위한 그립퍼

- 플러그 앤 플레이(Plug + Play) 타입의 간편한 설치와 쉬운 프로그래밍
- 고정밀 가공 및 조립 작업에 적합
- 핸드 가이딩을 위한 인체공학적 구조
- 산업용 애플리케이션 및 혹독한 환경을 위한 설계
- 자동 부품 감지, 위치 피드백 및 부품 검증

規格	HAND-E	HAND-E C10
가반하중 (조정 가능)	Ø 50 mm (2 in)	Ø 40 mm (1.57 in)
파지력 (핑거 1개당)	20 to 185 N (4.5 to 41 lbf)	25 to 175 N (5.6 to 39 lbf)
악력 (전체)	40 to 370 N (9 to 82 lbf)	40 to 525 N (9 to 117 lbf)
최대 가반하중	7 kg (15 lbs)	10 kg (22 lbs)
그립퍼 무게	1 kg (2 lbs)	1.5 kg (3.3 lbs)
정밀도 (핑거팁)	0.2 mm	0.08mm (Ø 0.16mm) 0.003 in (Ø 0.006 in)
파지 속도 (조정 가능)	20 to 150 mm/s (0.8 to 5.9 in/s)	14 to 107 mm/s (0.55 to 4.21 in/s)
통신 프로토콜	Modbus RTU (RS-485)	
방수 등급	IP67	

* 모든 사양은 참고용입니다.

공식 사양은 support.robotiq.com의 사용자 설명서를 참조하세요.

최대
10 kg의
가반하중

IP67의
방수 등급

5,000,000
사이클 보증 *

* 핑거팁 제외

Hand-E 그립퍼는 다음 협동로봇 브랜드와 Plug & Play 방식으로 호환됩니다:



저희 그립퍼는 산업용 통신 프로토콜을 통해 모든 로봇과도 연동이 가능합니다.

더 알고 싶다면?

support.robotiq.com에서 더 자세한 사양을 확인하실 수 있습니다.

Robotiq 영업팀과 상담하세요
iss@robotiq.com | 1-888-ROBOTIQ

여기에 당신의 연락처를 입력해 주세요