



Esta programable y mecánica mano robótica inteligente le permitirá manipular una gran variedad de objetos. Compatible con la mayoría de fabricantes de robots.

Control de la fuerza, velocidad y parámetros de posición son sus principales características

- FLEXIBLE:** Maneja una amplia variedad de geometrías y tamaños
- POTENTE INTERFAZ DE CONTROL:** Fácil control de la posición de los dedos, la velocidad y fuerza. Detección de alcance
- ROBUSTO Y CONFIABLE:** Diseñado para ambientes industriales



APLICACIONES

- > Montaje
- > Producción avanzada e Investigación
- > Manejo con Maquinaria
- > Pruebas en Productos dentro de la línea productiva



*Pinchar o Escanear para ver
3 FINGER en acción*

DATOS TÉCNICOS

ESPECIFICACIONES MECANICAS

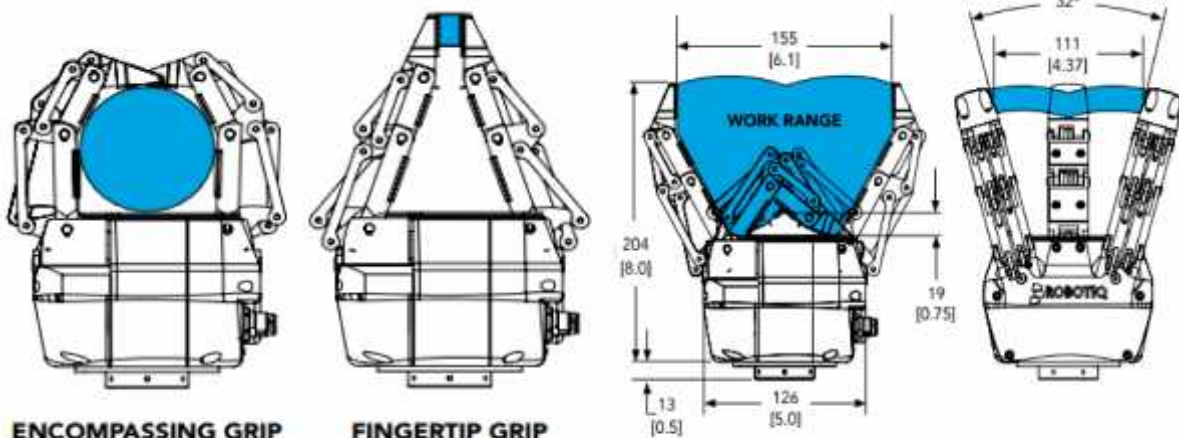
Apertura	0 a 155 mm	0 a 6.1 in
Fuerza	15 a 60 N	3.4 a 13.5 lbf
Carga máxima recomendada (agarre abarcando)	22.9 kg	50.5 lbs
Carga máxima recomendada (agarre de dedos)	2.5 kg	5.5 lbs
Velocidad de cierre	22 a 110 mm/s	0.87 a 4.33 in/s
Reptividad paralela	0.05 mm	0.002 in
Peso	2.3 Kg	5 lbs
Diámetro de objeto	20 a 155 mm	0.79 a 6.1 in
Temperatura	-10°C a -50°C	14°F a 122°F

ESPECIFICACIONES ELECTRICAS

Tensión de alimentación nominal	24 V DC \pm 10%
Máxima tensión de alimentación	28 V DC
Pico de corriente (en máxima fuerza de agarre)	4.1 W
Mínima tensión	36 W
2x5 m(16.4 ft) high-flex cables incluidos	

CONTROL

Opciones de comunicación de protocolo	EtherNet/IP, TCP/IP, DeviceNet, CANopen, EtherCAT, RS-232
Parámetros de agarre programables	Posición, velocidad y fuerza de control para cada dedo. Control de posición de dedo lateral
LED Estatus (en garra)	Energía, comunicación y error
Feedback	Detección de garra, posición y corriente de motor



*Figures not showing mechanical coupling to robot.

UNITS: mm
[in.]