

ユニバーサルロボット用 フレキシブルロボットグリッパー

プラグ&プレイで簡単に統合

アダプティブ・グリッパー

2-FINGER 85 & 140



インストールが簡単

あなたのロボットを
最大限に活用

プログラミングが簡単

ハードウェアからソフトウェア
まですべてを網羅し、すばやく
インストール可能

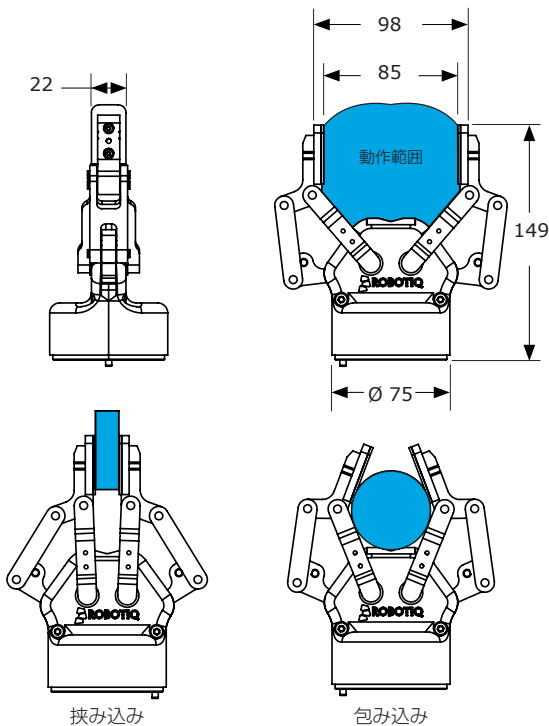
多様なサイズと形状の物体
を把持

Gripper URCapで迅速に
プログラム可能

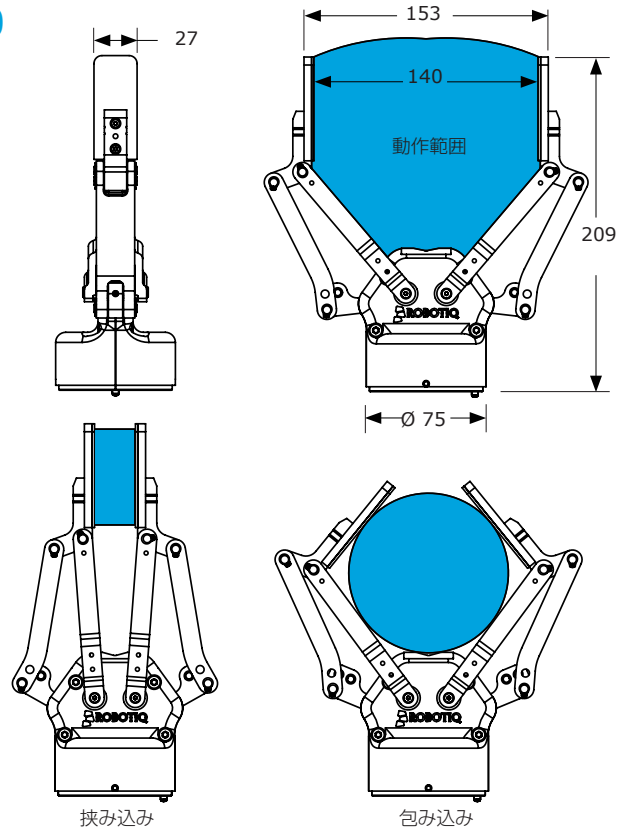
LEAN 
ROBOTICS



2-FINGER 85



2-FINGER 140



単位: mm

機械的仕様*

グリッパー開口幅(図参照)

包み込み時の把持対象物直径

本体重量(機械的結合時)

推奨最大可搬重量

把持面とスチール部品間の摩擦係数 0.3、安全係数 2.6

把持力**

開閉速度

動作温度

挟み込み時の把持反復精度

2-FINGER 85

0~85 mm

43~85 mm

900 g

5 kg

20~235 N

20~150 mm/s

-10°C~50°C

0.05 mm

2-FINGER 140

0~140 mm

90~140 mm

1000 g

2.5 kg

10~125 N

30~250 mm/s

-10°C~50°C

0.08 mm

* アダプティブ・グリッパー2-FINGER 85および2-FINGER 140には、フラットシリコンフィンガーチップ使用

** ±15%、速度および把持力パラメータにより可変

電気的仕様

公称供給電圧 24 V DC%

絶対最大定格電圧 28 V DC

自己消費電力(最低電力消費量) <1 W

ピーク電流 1 A

コントロール

通信プロトコル

コントローラーによる通信プロトコルオプション

プログラム可能な把持パラメータ

ステータスLED

フィードバック

Modbus RTU (RS-485、半二重)

Ethernet/IP、Modbus TCP、PROFINET、DeviceNet、CANopen、EtherCAT

開閉位置、開閉速度、把持力制御

電源、通信、故障状況

把持検出、グリッパー位置、モーター電流