

三指自适应机器人机械爪



易于使用

- Plug + Play
- 经 UR+ 认证产品
- 免费的编程软件

最大的多功能性

- 4 个不同的抓取模式
- 独立的手指控制
- 拾取任意大小和形状的对象

经过验证的设计

- 坚固可靠
- 全金属
- 高有效载荷



拾取和放置



装配

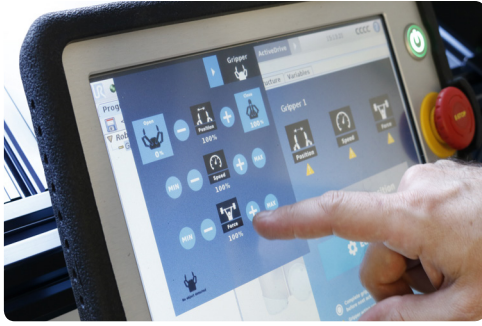


质量检测



机器维护

更快开展生产



完全控制

可调整机械爪的位置、速度和力度，直到其精准抓取您的物体



极宽的冲程

采用环绕式准抓模式，可打开至 155 毫米

规格

行程（可编程）	155 mm
夹力（可编程）	30 70 N
适形抓握载荷	10 kg
摩擦抓握载荷	2.5 kg
手指位置重复（指尖抓握）	0.05 mm
闭合速度（可编程）	22 110 mm/s
夹具质量	2.3 kg
主要通信协议	Modbus RTU (RS-485)
次要通信协议选项	Modbus TCP, EtherNet/IP, PROFINET, EtherCAT, DeviceNet, CANopen

* 提供的所有规格仅供参考。官方规格请参阅《用户手册》(support.robotiq.com)。

下一步是什么？

可在
support.robotiq.com
获取三指自适应机器人机械爪的规格

与 Robotiq 销售团队交流：
iss@robotiq.com
1-888-ROBOTIQ

在此处输入您的
联系信息



LEAN
ROBOTICS



UNIVERSAL ROBOTS+
Certified

于 2018 年 8 月更新
robotiq.com