



Vorteile

Die 3 mehrgliedrigen Finger (2 davon schwenkbar) ermöglichen es unterschiedliche Werkstück ohne Umrüsten formschlüssig zu greifen.

Regelbar:

- Regelung der Greifkraft
- Regelung der Geschwindigkeit
- Feinfühlige Regelung der Position

Präzises, kraftgeregeltes Greifen von schwierig zu greifenden Werkstoffen wie Schaumstoff, Glas oder hochelastischem Gummi. Sicheres Greifen von Teilefamilien.

Intelligent:

Alle Greiferparameter wie Geschwindigkeit, Hub, Position und Motorstrom werden über eine RS 232-Schnittstelle übertragen.

Kompakt:

Trotz Integration von 4 Motoren und Getrieben baut die Hand sehr kompakt.

Einbaulage:

Die Einbaulage ist beliebig.

Technische Basisdaten

Standard-Ausführung:

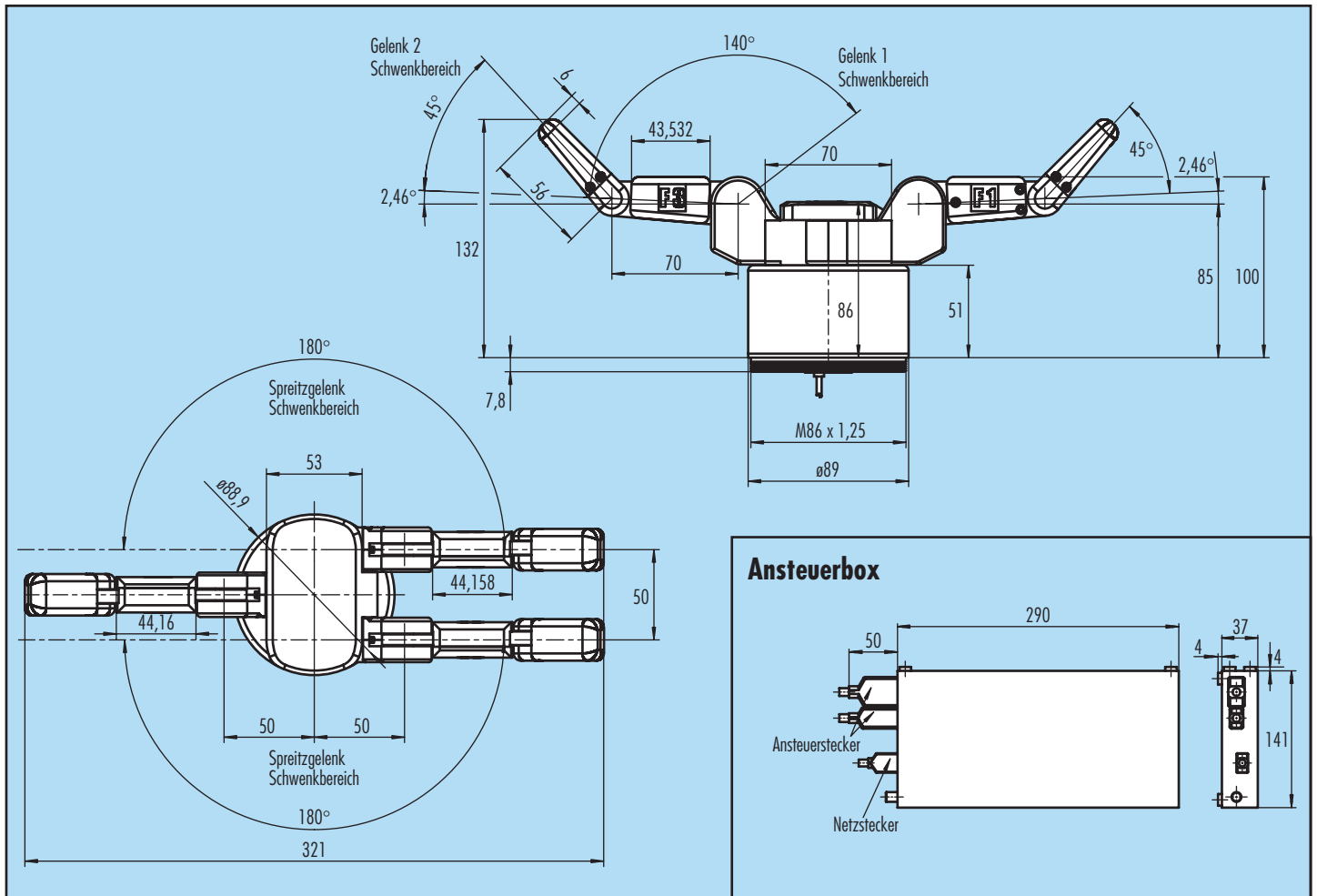
- 4 DC-Servomotoren, davon 3 mit patentiertem Entkoppelgetriebe
- Inkrementale Geber für alle Motoren
- Separate Kommunikations- und Steuerbox für kleinste Abmessung der SGH
- Steuerungssoftware und Testsoftware
- Ständer zur sicheren Tischmontage
- Wartungssatz

Option:

- Dehnmeßstreifen in den Fingern zur Messung auftretender Kräfte- und Momente
- 24 V DC-Version für mobilen Einsatz

Bedienung durch:

Jede Steuerung mit einer RS 232-Schnittstelle.



| Type | SGH |
|--|----------------|
| Ident-Nr. | 306 400 |
| Kraft pro Finger* | 5N |
| Kommunikation | RS 232 |
| Achsen | 8 |
| Finger | 3 |
| Finger mit rotierender Bewegung | 2 |
| Gelenke pro Finger | 2 |
| Motoren pro Finger | 1 |
| Motoren pro Hand | 4 |
| Wiederholgenauigkeit* | 0,1° |
| Spannungsversorgung [VDC] | 220V AC |
| Masse | 1,18 Kg |
| max. Werkstückgewicht* (Empfehlung) | 6 KG |
| Schwenkbereiche Finger Gelenk 1 | 140° |
| Schwenkbereiche Finger Gelenk 2 | 45° |
| Schwenkbereiche Spreizbewegung | 180° |
| Zeit für kompletten Fingerhub (beide Gelenke)* | 1 sec. |
| Zeit für Spreizbewegung* | 0,4 sec. |

* Unter Einhaltung definierter Verfahr- und Umgebungsparameter