

協働ロボット用エンドエフェクタ

3月 受注受付開始

3 HAND



マウス把持



シェーラ把持



ペン把持



器用
小型
軽量



協働ロボットをさらに器用に！
擬人化の実現

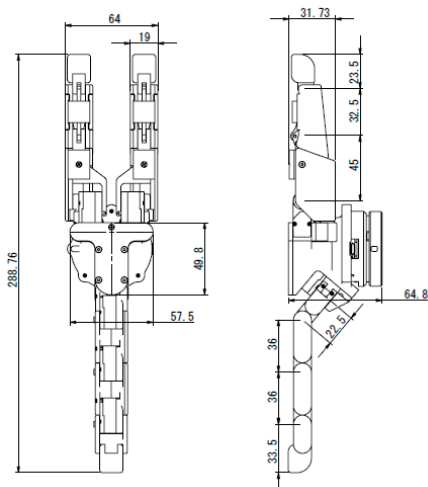
特長

- ① 器用＝擬人化＝多指・多関節
→広い可動域→ 異形状ワークを様々な姿勢で把持
- ② 小型・軽量(重量290g)
→ 小型協働ロボットアーム可搬重量(～500g)に適合、ペイロード100gを確保
デンソーウェーブ製人協働ロボットCOBOTTAに直接装着可能
- ③ 安全＝クラッチ搭載、エッジレスデザイン → 人との衝突時、衝撃を吸収

仕様

最大長さ(全開時)	290mm		最大関節速度	0.3sec(90°)	
重量	290g		安全対策	以下の荷重が指先にかかるとクラッチ切断 拇指…屈曲方向 : 1.8N 内外転方向 : 1.4N 他指…屈曲方向 : 2.2N 内外転方向 : 2.0N	
指数	3				
自由度	合計 : 8DOF 拇指(Clever) : 4DOF 他指(Standard) : 2DOF ※他指→なじみ把持機構				
最大指先力			制御方式	コマンド制御	
	内外転	他指	拇指	通信方式	接続1 COBOTTA専用通信方式 接続2 外部UART通信
				電源電圧	DC24V
可搬重量	100g		フィードバック信号	サーボ出力軸角度 モーター電流	

外観図・可動域



可動角度範囲

		拇指 Clever	他指 Standard
第1関節	内外転	-90~90°	0~90°
第2関節	屈曲	-90~90°	0~115°
第3関節	屈曲	-90~90°	0~90°
第4関節	屈曲 (指先)	-90~90°	0~90°

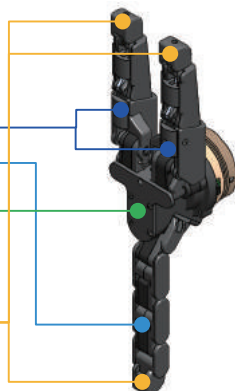
構成

ハンド

- Standardフィンガー(他指、2DOF)
- Cleverフィンガー(拇指、4DOF)
- てのひら

オプション

- 指先チップ



タスクに合わせて指先チップ交換可能

システム概要

COBOTTAに装着する場合



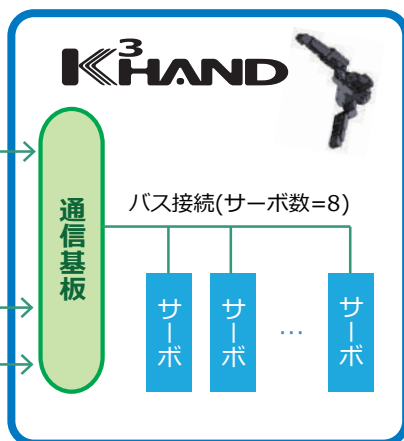
制御指令
専用通信

その他の場合



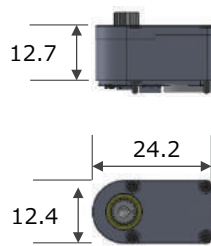
制御指令
外部UART通信

電源
DC24V



超小型サーボ

小型ロボット関節用サーボモーターを搭載



- ①小型/薄型
業界最小サイズを実現
- ②小型ロボットの関節に
沿う円弧形状
- ③高耐久のクラッチ内蔵
破損防止&安全性確保
- ④非接触ポテンシオメータ

アダマント並木精密宝石株式会社

〒123-8511 東京都足立区新田3-8-22

TEL:03-5390-7620 FAX:03-5390-8082

URL : <https://www.ad-na.com> E-mail: motor-salesjp@namiki.net