

協働ロボット用エンドエフェクタ

ご注文受付中

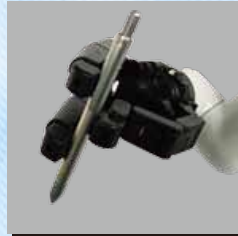
# 3 HAND



分注ピペットの把持・操作  
使用ピペット:  
アイカムス・ラボ製pipetty



ガラスシャーレの把持



ボールペンの把持



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

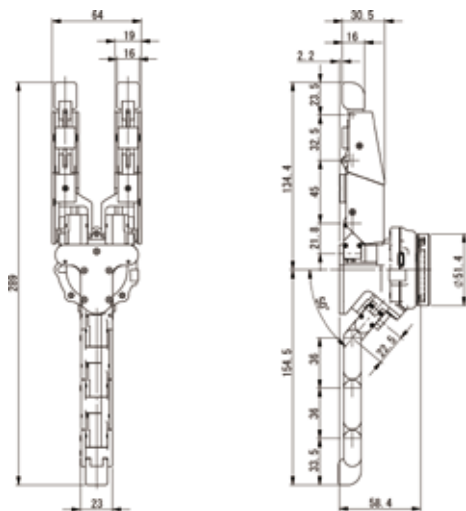
## 特長

- 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)※取付フランジ除く  
→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	安全対策	各関節にクラッチ搭載
重量	290g (取付フランジ除く)	制御方式	コマンド制御
指数	3	通信方式	接続1 COBOTTA専用通信方式 接続2 外部UART通信
自由度	合計：8DOF 拇指(Clever)：4DOF 他指(Standard)：2DOF ※他指→なじみ把持機構	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°	0~120°
第2関節	屈曲	-50~130°	0~120°
第3関節	屈曲	-90~90°	0~90°
第4関節	屈曲 (指先)	-90~90°	0~90°

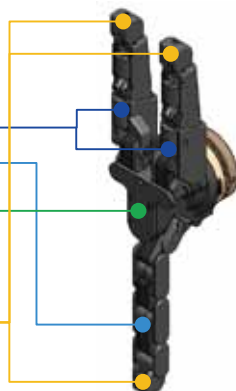
構成

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

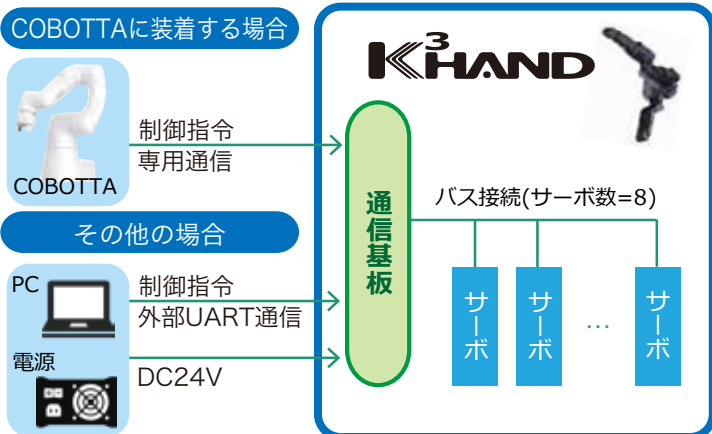
オプション

- ・ 指先チップ



タスクに合わせて指先チップ交換可能

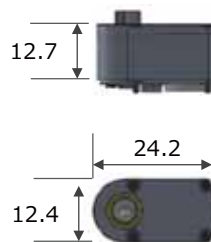
システム概要



※ 「COBOTTA」は株式会社デンソーの登録商標です

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](mailto:motor-salesjp@namiki.net)