

ADAPTIVE GRIPPERS



HAND-E



2F-85



2F-140

FACILITÉ D'UTILISATION

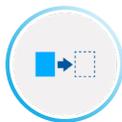
- Conçue pour les robots Universal Robots
 - Plug + Play
- Logiciel de programmation gratuit

POLYVALENCE

- 3 options d'ouverture
- Plusieurs modes de préhension
- Réaction de mise en position intégrée

ADAPTÉE AUX BESOINS INDUSTRIELS

- Rapide et robuste
- Précision et durabilité
- Validation de pièces



Transfert d'objets



Assemblage



Contrôle de la qualité



Chargement et déchargement de machines

**DÉMARREZ VOTRE PRODUCTION
SANS PERDRE DE TEMPS**



PRENEZ LE CONTRÔLE TOTAL

RÉGLEZ LA POSITION, LA VITESSE ET
LA FORCE DE LA MAIN POUR UNE
PRÉHENSION PARFAITE



UTILISEZ DEUX MAINS

RÉDUISEZ LE TEMPS DE CYCLE EN AJOUTANT
PLUSIEURS MAINS AU MÊME ROBOT

SPÉCIFICATIONS	Hand-E	2F-85	2F-140
Course (programmable)	50 mm	85 mm	140 mm
Force de préhension (programmable)	60 à 130 N	20 à 235 N	10 à 125 N
Charge utile pour prise ergonomique	5 kg	5 kg	2,5 kg
Charge utile pour prise par friction	3 kg	5 kg	2,5 kg
Masse de la main	1 kg	0,9 kg	1 kg
Résolution de la position (bout des doigts)	0,2 mm	0,4 mm	0,6 mm
Vitesse d'approche (programmable)	20 à 150 mm/s	20 à 150 mm/s	30 à 250 mm/s
Protocole de communication	Modbus RTU (RS-485)		
Options de protocole de communication (avec contrôleur externe)	Ethernet/IP, Modbus TCP, PROFINET, DeviceNet, CANopen, EtherCAT		

*Toutes les spécifications sont fournies à titre indicatif uniquement. Consultez le manuel d'utilisation sur support.robotiq.com pour connaître les spécifications officielles.

CONTACT

Contactez **FIT ROBOTIQUE**
au Tel: **+33 4 74 77 64 51**
ou par email à **c.cadieu@fit-oyonnax.com**
www.fit-robotique.com

