

KIT-UR-J

内蔵コンデンサボックス付き平行四辺形電動グリッパー。グリッパーはすべての共同のユニバーサルロボット (UR3、UR5、UR10) に取り付けることができ、内蔵のコンデンサボックスによりロボットリストへの直接接続が可能になります。グリッパーは、短い開閉時間でのロングストロークに適しており、グリップ力はカスタマイズされたグリップフィンガーの長さに関わらず一定です。Gimaticが開発したURCapプラグインを取り付けることで、ユーザーはデバイスの構成が一度で済みます。グリップのための部品のリストが示され、グリップのタイプ (内部または外部) が規定され、それにより印加される負荷およびグリップポイントの座標が自動的に更新されます。またプラグインにより、複数のGimaticキットを同じロボット取り扱いプログラムから同時に管理することができます。

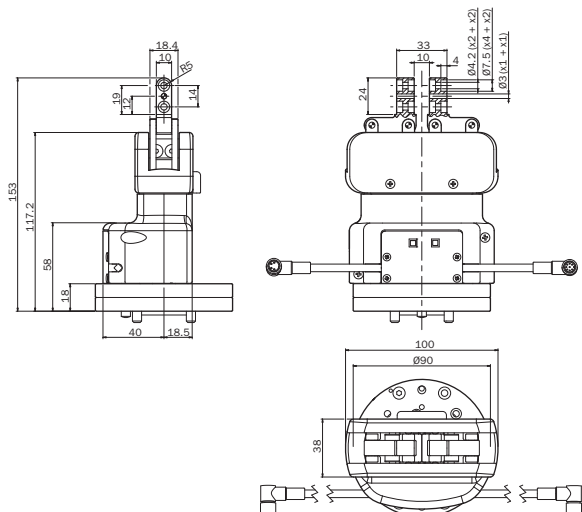
主な機能

- UR3、UR5およびUR10ロボットすべてのための1つの製品。
- ロボットアームに伴うケーブルなし: ロボットリストのM8配線コネクタに直接接続。
- 構成なしでの簡単な取り付け (プラグ & プレイソリューション)。ストロークエンドセンサーとワークピースのグリップセンサーの統合シミュレーション。



どのように機能するか?

付属のメカニカルフランジを使用してシステムをロボットリストに取り付けます。システムは、ロボットリストのM8コネクタに直接接続してすることができます (ロボットアームに伴うケーブルの必要なし)。システムは、専用URCapプラグインを用いてM8コネクタにあるデジタル入出力信号を使用して制御することができます。



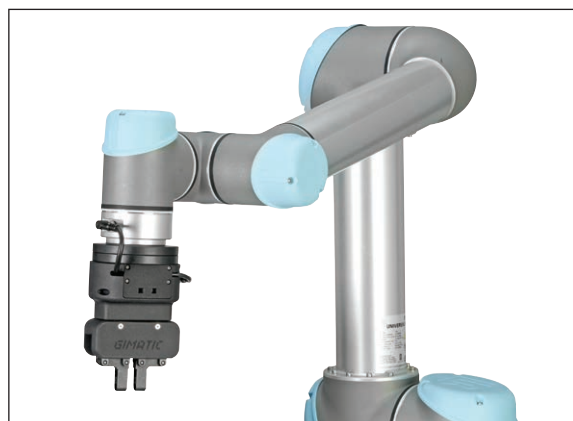
KIT-UR-J

Parallelogram electric gripper with integrated capacitor box. The gripper can be assembled on all the UR collaborative robots (UR3, UR5, UR10) and the included capacitor box allows for a direct connection to the robot wrist. The user can install his/her own fingers connecting to the existing ones. This gripper is suitable for long stroke and fast opening/closing motion and the gripping force is unaffected by the length of the custom fingers. By installing the associated Gimatic URCap the user can configure the device and a list of work pieces (WP) to be gripped just once and simply use a generic grip/release command independently on the internal/external gripping configuration. The plugin also automatically updates the mass distribution of the payload and the final tool center point (TCP) of the gripper. The URCap provided by Gimatic can handle multiple Gimatic's UR KITS and WP definitions simultaneously in a unique application thus simplifying the development process.

Main features

- A unique design for UR3, UR5 and UR10 and e-Series.
- No cables along the robot arm: direct connection to M8 plug connector of the robot.
- Easy to install and without any configuration (plug & play solution).

Simulated proximity switch functionality embedded for gripping or end of the stroke detection.



How does it work?

Mount the gripper with the included mechanical flange to the wrist of the robot. The system can be electrically connected directly to the M8 plug connector at the wrist of the robot (not cables along the robot arm). The system can be operated via digital input and output to/from the tool interface of the UR robot of using the Gimatic's URCap.

