

KIT-UR-V

真空吸着のピックアップブレース用ハンド(EOAT)。
UR3,UR5またはUR10の協働ロボットに組付け可能であり、エア
機器はロボットのリストとエア源へ直接接続可能。

主な機能

- UR3,UR5そして、UR10用のユニークなデザイン。
- ロボットアームに這うケーブルなし：ロボットのM8プラグコネクタへの直接配線。
- 構成なしで、簡単に導入可能（プラグ＆プレイソリューション）。
- 組み込まれた真空ジェネレータと電磁弁。

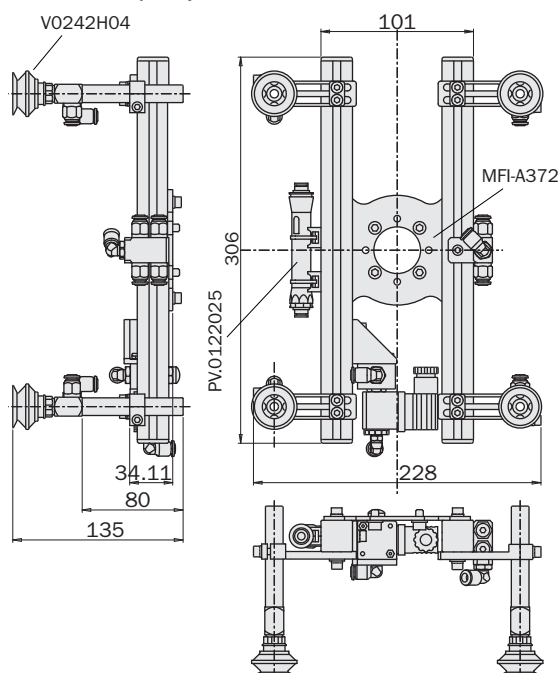


どのように機能するか？

メカニカルフランジのついたグリッパをロボットのリストへ取り付け、メインバルブのインレットへエア源を接続。システムは、ロボットのリストにあるM8コネクタと直接接続(ロボットアーム沿いのケーブルは不要)。

システムは、URロボットのペンダントからデジタルアウトプットを経由して使用可能。

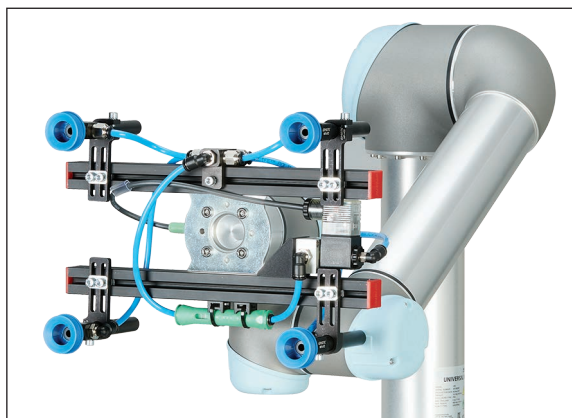
寸法 (mm)
Dimensions (mm)

**KIT-UR-V**

End Of The Arm Tool (EOAT) for vacuum based pick & place operations. The system can be assembled on the UR 3, UR 5 or UR 10 collaborative robots and the included pneumatic actuator and components allow for a direct connection to the robot wrist and to the pneumatic power source.

Main features

- A unique design for UR 3, UR 5 and UR 10.
- No electric cables along the robot arm: direct connection to M8 plug connector of the robot.
- Easy to install and without any configuration (plug & play solution).
- Embedded vacuum generator, valve and solenoid.



How does it work?

Mount the system with the included mechanical flange to the wrist of the robot and connect the main valve inlet to the pneumatic power source. 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 output from the tool interface of the UR robot.

調整幅 (mm)
Adjustments (mm)

