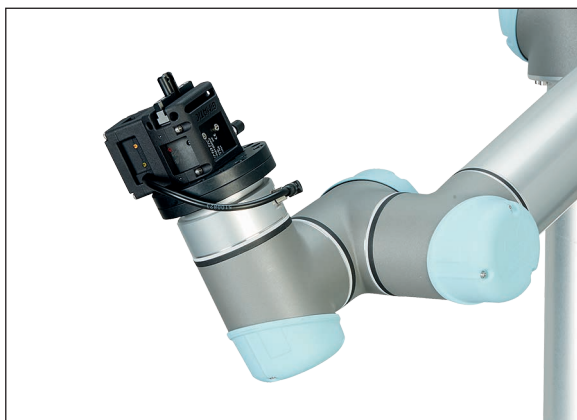


KIT-UR-G

電動2爪平行開閉型グリッパー、プラスチックカバーとコンデンサボックス付き。
システムはUR3,UR5そしてUR10協働ロボットに組付けが可能であり、キャパシターボックスが含まれていることで、ロボットリストからの直接配線が可能。
また標準フィンガーも含まれている。

主な機能

- UR3,5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)。
- ストローク端と把持を検知するための、埋め込まれた近接スイッチと同様の機能。

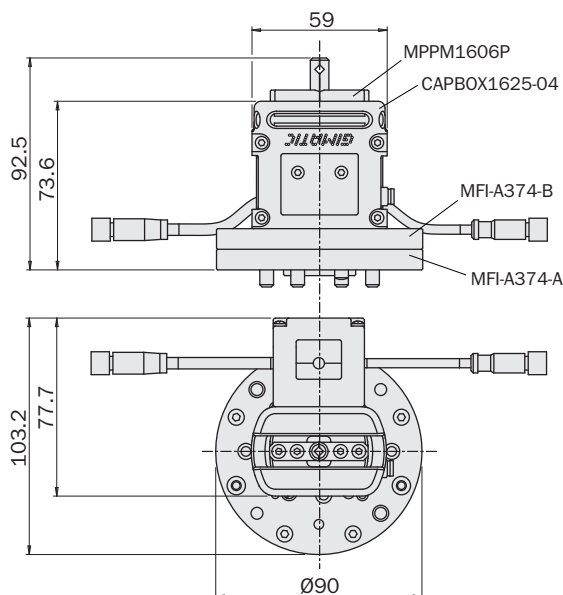


どのように機能するか?

メカニカルフランジのついたグリッパーをロボットのリストへ取り付け、保護カバーとキャパシターボックスを接続。
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可能(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インプットとアウトプットを経由して使用可能。

外形寸法 (mm)

Assembly dimensions (mm)



KIT-UR-G

Electric 2-finger parallel gripper with plastic cover and capacitor box. The system can be assembled on the UR3, UR5 or UR10 collaborative robots and the included capacitor box allows for a direct connection to the robot wrist. Standard fingers are also included.

Main features

- A unique design for UR 3, UR 5 and UR 10.
- 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 and install the protective cover and the capacitor box. 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.

グリッパー爪寸法 (mm)

Gripping finger dimensions (mm)

