

大寰机器人 自适应电动夹爪

适配遨博协作机器人



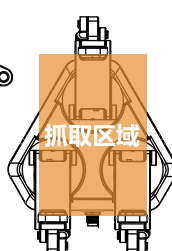
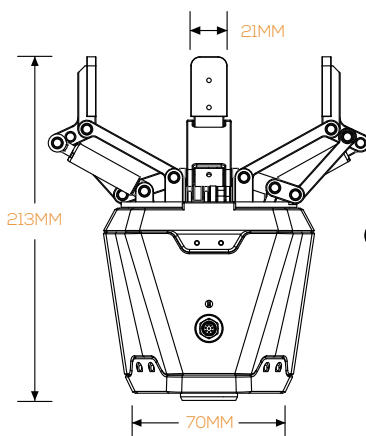
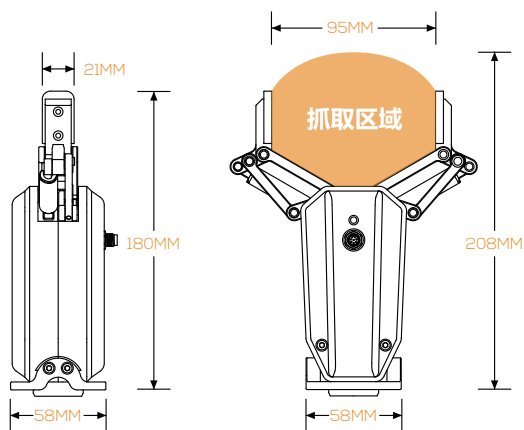
技术参数

Technical Specifications

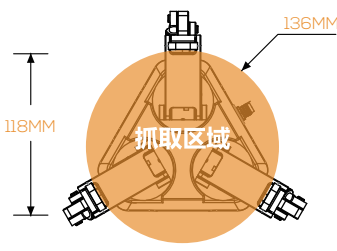
即插即用

大行程&大负载

位置, 力量, 速度
精确可控



平行抓持
(手指旋转0°)



对心抓持
(手指旋转60°)

自适应两指夹爪(自锁) AG-95L

0~95 mm

30~95 N

6 kg*

95 mm/s

0.92 kg

平行/包络

0.05mm

机械性能参数

行程 (编程可调)

抓持力 (编程可调)

最大负载

最大抓取速度

自身重量

抓取方式

重复定位精度

自适应三指机器人手 DH-3

118mm (平行抓取)
136mm (对心抓取)

10~65 N

4 kg*

110 mm/s

1.65 kg

平行/对心/包络

0.05mm

* 基于标准末端平面接触, 1.8的安全系数

电子、通讯参数

TCP/IP, USB2.0, I/O

24V DC $\pm 10\%$

与遨博协作机械臂即插即用,
支持工业机械臂常见通讯, 支持ROS

通讯协议

工作电压

机械臂集成

TCP/IP, USB2.0, I/O

24V DC $\pm 10\%$

与遨博协作机械臂即插即用,
支持工业机械臂常见通讯, 支持ROS

info@dh-robotics.com

+86 755 82734836

深圳市南山区粤兴三道2号深圳虚拟大学园综合楼A401-402

www.dh-robotics.com

