

Préhenseur Gecko



Nouveauté Septembre 2018

La technologie gecko OnRobot inspirée de la nature permet de fixer et de soulever n'importe quel type de surfaces planes et lisses.

Technologie de préhension rapide et facile pour l'application Pick & Place.

En savoir plus : Contactez-nous par téléphone au 05 57 93 13 86 ou par email à contact@humarobotics.com.

Avantages produit

- Préhension avec adhésif de type gecko
- Préhension d'objets plats sans système d'air
- Capable de soulever des objets solides ou poreux
- Saisie instantanée
- Capteur de charge intégré pour une préhension précise
- Capteur de proximité - présence de pièces

Applications

- Assemblage
- Pick & Place

Caractéristiques Techniques

Gripper

Matériau de la pièce	Acier Poli	Acrylic	Verre	Tôle
Charge Utile Max (facteur de sécurité x2) Kg	4.1	4.1	3.3	3.1
Charge Utile Max avec Système nettoyé	1.6	1.6	1.3	1.3
Précharge requise pour adhésion maximale [N]	125			
Temps de démontage [ms]	500			

Conserve de l'énergie en cas de perte de puissance

Pads

Cycles avant remplacement	50 000 à 100 000
Système de nettoyage autonome	Piezoélectrique
Temps minime pour nettoyage	1
	15s : 3%
Interval de nettoyage autonome et % de récupération	2min : 5%
	15min : 15%
Système de nettoyage robotique	Rouleau de silicone
Interval de nettoyage robotique et % de récupération	Variable/100%

Capteurs

Gamme	Capteur de Forces	Capteur à Ultrasons
	0 – 400 N	0 – 260 mm
Sensibilité	1 N	300 kHz

Plans 2D

