

# Dual Gripper



## Double préhension

Les préhenseurs RG2 et RG6 sont disponibles tous deux dans **une configuration à double pince**. Cela permet à deux pinces d'être installées sur le même bras robotisé et sans câbles supplémentaires. Les deux pinces travaillent comme des pinces indépendantes.

La double configuration permet au bras robotisé d'effectuer des tâches plus complexes tout en augmentant considérablement la productivité, simplement en pouvant manipuler plus d'objets à la fois. Cela permet à l'utilisateur d'adapter son outil à l'application, plutôt que d'exiger des changements aux applications pour s'adapter à l'automatisation.

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

*A découvrir : les caractéristiques techniques des préhenseurs RG2 et RG6.*

# Préhenseur électrique RG2



## Pince Plug & Work

Le préhenseur RG2 de OnRobot est la solution Plug & Work pour les robots collaboratifs : fixez, connectez et démarrez le programme.

Dédiés aux robots collaboratifs, le préhenseur OnRobot RG2 est rapide à installer et fonctionne sans câble externe, de sorte que tout mouvement du robot peut être effectué sans se soucier du placement du câble.

Le préhenseur collaboratif RG2 atteint les promesses de la robotique collaborative : une programmation simple et une intégration rapide réduisant votre temps de déploiement de 30%.

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

## Avantages produit

- Pas de câbles externes
- Force et course ajustables
- Détection gripper
- Compensation automatique de la profondeur
- Calcul automatique de la charge utile et du TCP
- Préhenseurs personnalisables

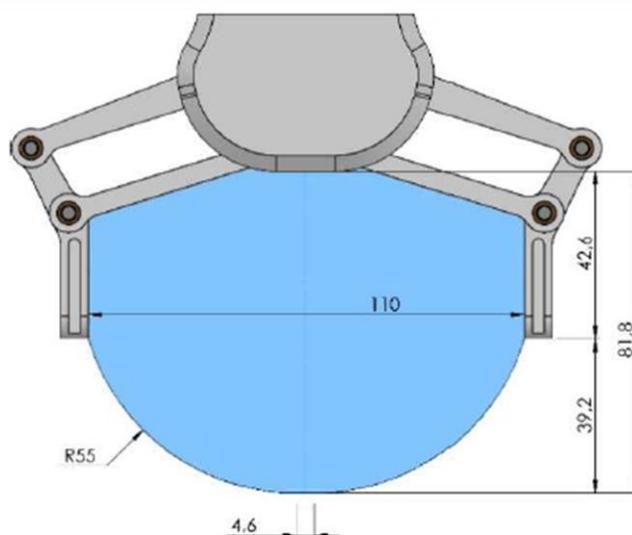
## Applications

- Machines Tending
- Pick & Place
- Packaging et palettisation
- Assemblage

## Caractéristiques Techniques

Données Techniques	Min	Typique	Max
Course Total (ajustable) [mm]	0	-	110
Résolution de la position du doigt [mm]	-	0.1	-
Précision de la répétabilité [mm]	-	0.1	0.2
Jeu Réversible [mm]	0.2	0.4	0.6
Force de préhension (réglable) [N]	3	-	40
Répétabilité Force [N]	$\pm 0.5$	$\pm 1$	$\pm 2$
Tension de fonctionnement [V DC]	10	24	26
Courant Maximum [mA]	25	-	600
Consommation de puissance [W]	1.9	-	14.4
Température ambiante de fonctionnement [C°]	5	-	50
Température de conservation [C°]	0	-	60
Poids [Kg]	-	0.65	-

## Champ de travail



# Plans 2D

Figure 1 : Système Préhenseur RG2

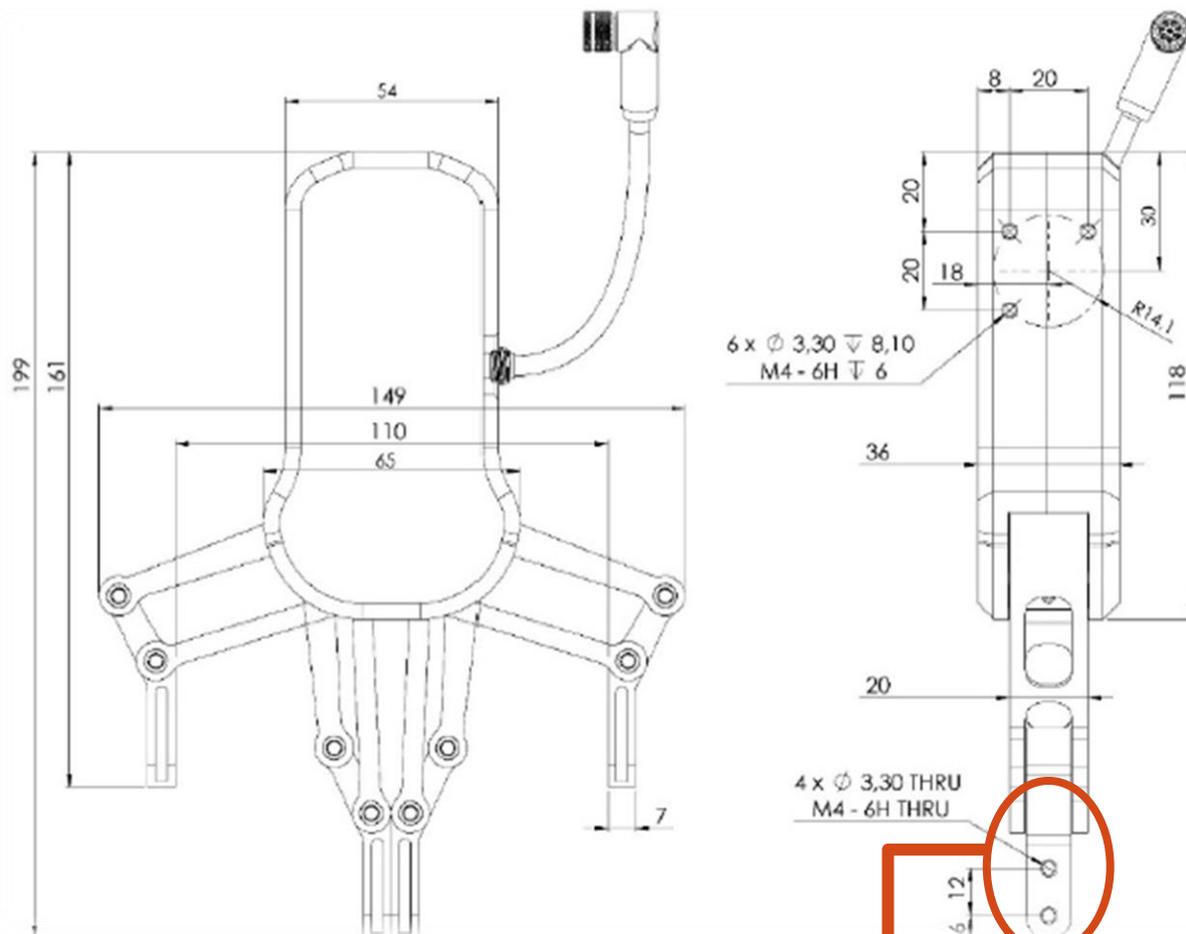
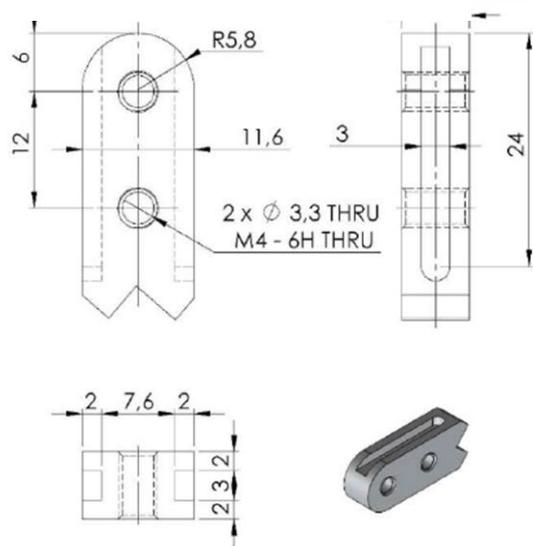


Figure 2 : Doigt Préhenseur RG2



# Préhenseur électrique RG6



Le préhenseur RG6 de OnRobot est une solution Plug & Work pour les robots collaboratifs.

Dédiés aux robots collaboratifs, le préhenseur RG6 est rapide à installer et fonctionne sans câble externe, de sorte que tout mouvement du robot peut être effectué sans se soucier du placement du câble.

Le préhenseur collaboratif RG6 atteint les promesses de la robotique collaborative : une programmation simple et une intégration rapide réduisant votre temps de déploiement de 30%.

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

## Avantages produit

- Pas de câbles externes
- Force et course ajustables
- Détection gripper
- Compensation automatique de la profondeur
- Calcul automatique de la charge utile et du TCP
- Préhenseurs personnalisables

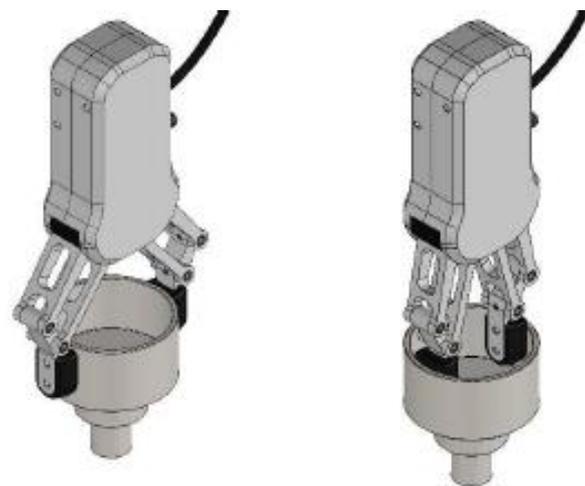
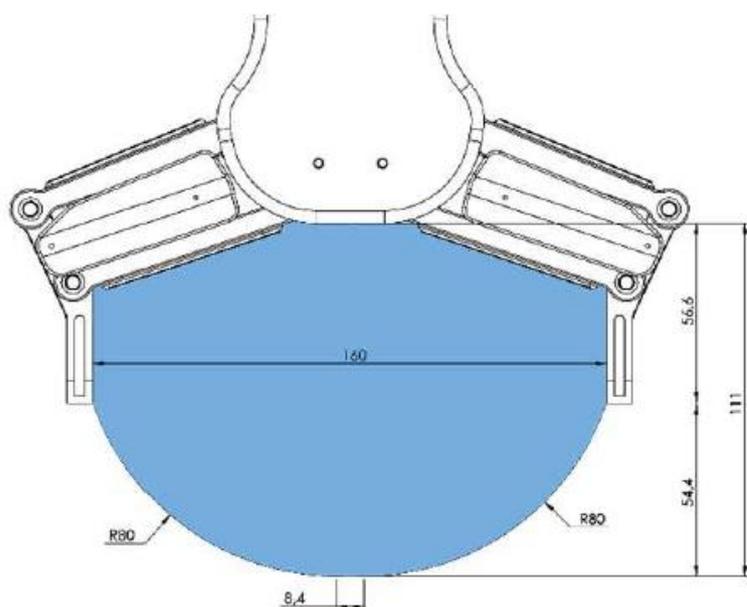
## Applications

- Machines Tending
- Pick & Place
- Packaging et palettisation
- Assemblage

## Caractéristiques Techniques

Données Techniques	Min	Typique	Max	Units
Course Total (ajustable)	0	-	160	[mm]
Résolution de la position du doigt	-	0.15	-	[mm]
Précision de la répétabilité	-	0.15	0.3	[mm]
Jeu Réversible	0.4	0.7	1	[mm]
Force de préhension (réglable)	25	-	120	[N]
Répétabilité Force	±2	±5	±26	[N]
Tension de fonctionnement	10	24	26	[V DC]
Consommation de puissance	1.9	-	14.4	[W]
Courant Maximum	25	-	600	[mA]
Température ambiante de fonctionnement	5	-	50	[C°]
Température de conservation	0	-	60	[C°]
Poids	-	1	-	[Kg]

## Espace de travail



**PRISE EXTERIEUR / PRISE INTERIEUR**



# Plans 2D

