





柔性自适应机械爪 FA 系列手册

1 柔性自适应机械爪概述

柔性自适应机械爪FA(Flexible adaptive gripper)是一类新型末端夹具,其主要特点为夹具末端与工件接触的部分为柔性材料制造。具有与人交互安全、与环境交互安全、抓取安全无损,且具有极高的适应性。同一夹具可以抓取不同形状、不同尺寸、不同重量的工件。

柔性自适应机械爪FA在接触产品时,可以被动自适应贴合物体的形状曲率,无需根据产品的精确尺寸、形状进行定制加工,到手即用。一爪兼容多规格物体,无需昂贵的快换系统。

柔性机械爪抓取轻柔,适应性强,特别适合抓取<mark>易损易碎、多规格、不规则形状</mark>的产品。

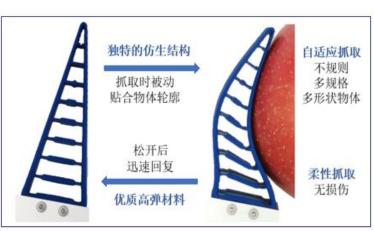


柔性机械爪控制系统

使用常见的二位五通电磁阀换向控制即可。作为优选,可在进气前端加入精密调压阀。

控制简便

无额外成本





特点和适用领域

安全

由柔性材料组成,即使意外夹住人手,也不会感到疼痛。
本质安全性使得其适合与人交互,非常适合在科研和服务领域的使用

无损

材料柔软,弹性结构可以抵消多余外力,抓取不损伤物体。非常适用于水果、玻璃、陶瓷、粉末压铸成型物体、表面高要求物体的无损抓取。

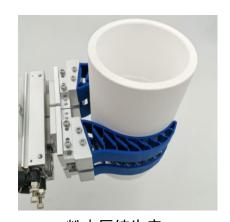
一爪兼容

可以**自适应物体轮廓。**一爪抓取不同形状、不同尺寸、异形工件。 十分适合抓取异形物体,一条产线多规格产品的柔性生产。

省钱省时

多规格物体抓取时无需快换,**高效经济。** 无需根据工件形状定制加工爪子形状,到手即用,**节省时间与人工。**

柔性自适应夹爪可以柔软包裹抓取各类物体,而不对所抓取物体造成物理损伤,适用于食品、汽车、日化、医疗、3C电子等多领域。可集成至智能装配、自动分拣、物流仓储、和食品加工流水线中。也可作为科研实验设备、智能娱乐设备或服务型机器人的功能性配件,是要求实现智能、无损、高安全性、、高适应性抓取的客户的理想选择。



粉末压铸生产



异形灯罩注塑取模



服务机器人







日化 30 水果生鲜

2 柔性自适应机械爪产品介绍

组成

3多指连接板

1手指模块

2可调T形安装块

4运动模块

2可调T形安装块可以用来调节两侧手指之间的距离。 3多指连接板可定制,

包括增加手指数目,增加同侧手指布置间距,增大两侧手指安装距离。 4运动模块也可根据需求 重新选择,包括运动样式、行程。

编码规则

| 1 系列名称 | | | | |
|--------|---------------------------|--|--|--|
| 代号 | 描述 | | | |
| FA | Flexible adaptive gripper | | | |
| | 柔性自适应机械爪 | | | |

| 2 手指数目 | | | |
|--------|-------|--|--|
| 代号 | 描述 | | |
| 缺省 | 仅手指模块 | | |
| 2 | 2指 | | |
| 3 | 3指 | | |
| 4 | 4指 | | |

| 3 手指模块组成 | | | |
|----------|--------------|--|--|
| 代号 | 描述 | | |
| MR | 手指带硅胶层rubber | | |
| M | 手指不带硅胶层 | | |

FA 4 MR 100 W30 L48 1 2 3 4 5 6

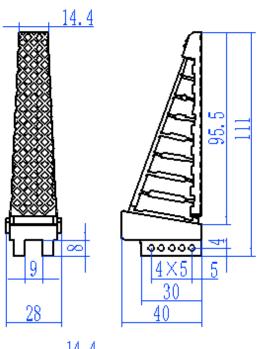
| 4 手指长 | 4 手指长度 | | | |
|-------|----------|--|--|--|
| 代号 | 描述 | | | |
| 66 | 手指66mm长 | | | |
| 86 | 手指86mm长 | | | |
| 100 | 手指100mm长 | | | |

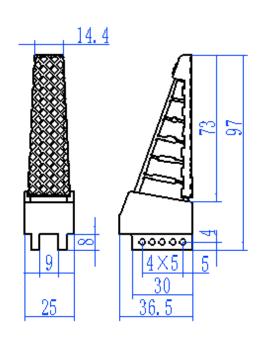
| 5 手指同侧间距 | | | | |
|----------|-------------------------|--|--|--|
| 代号 | 描述 | | | |
| 缺省 | 无此参数 | | | |
| 30 | 同侧手指中心距30mm | | | |
| 80 | 同侧手指中心距80mm 也可调成50mm | | | |

| 6 运动模块移动行程 | | | |
|------------|-----------|--|--|
| 代号 | 描述 | | |
| 12 | 开闭行程12mm长 | | |
| 24 | 开闭行程24mm长 | | |
| 48 | 开闭行程48mm长 | | |

手指模块







| | 14.4 | |
|-------------------------|------|----------------|
| | | |
| | | Z7.1 |
| | | |
| | | <i>[</i> -3] |
| <u> </u> | | / ⁴ |
| $\lfloor \perp \rfloor$ | | <u>{</u> |
| ГГГЛ | | 9000 |
| 9 | | <u>3×5 5</u> |
| ' ' | | 25 |
| 23 | | 30 |

| 手指模块 | | | |
|---------|-----|------|--------|
| 型号 | 自重 | 单指负载 | 尺寸B |
| FAMR66 | 22g | 250g | 30mm |
| FAMR86 | 32g | 300g | 36.5mm |
| FAMR100 | 52g | 350g | 40mm |

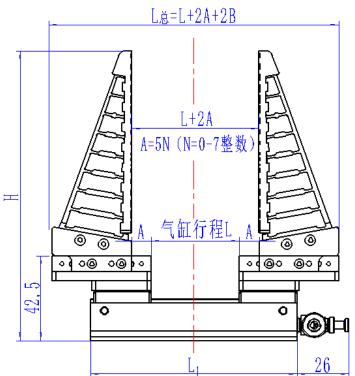
注: 抓取小、矮物体,短指效果较好。

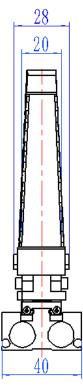
单指负载为参考值,视具体要抓取物体的形状、材料有所不同。

二指FA机械爪





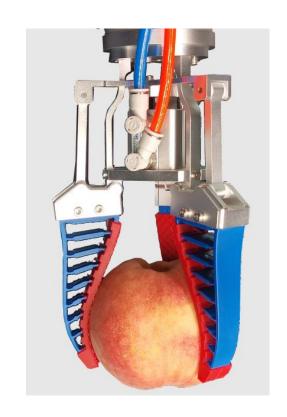


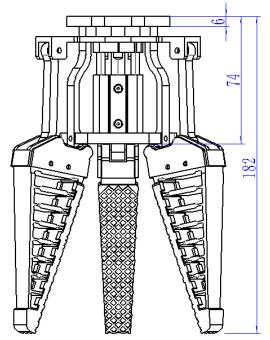


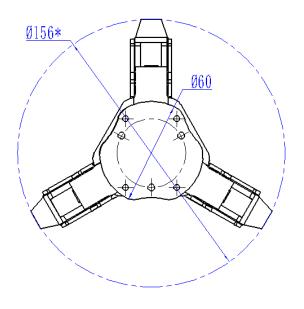
| 二指FA机械爪 | | | | | | |
|-------------|-------|--------|-------|-------|-------|-------|
| 型号 | 手指长度 | 尺寸B | 整数N | 开闭行程L | 长度Lı | 高度H |
| FA2MR66L12 | 66mm | 30mm | 0-3 | 12mm | 52mm | 110mm |
| FA2MR66L24 | 66mm | 30mm | 0-3/7 | 24mm | 68mm | 110mm |
| FA2MR66L48 | 66mm | 30mm | 0-3/7 | 48mm | 104mm | 110mm |
| FA2MR86L24 | 86mm | 36.5mm | 0-3/7 | 24mm | 68mm | 132mm |
| FA2MR86L48 | 86mm | 36.5mm | 0-3/7 | 48mm | 104mm | 132mm |
| FA2MR100L24 | 100mm | 40mm | 0-3/7 | 24mm | 68mm | 146mm |
| FA2MR100L48 | 100mm | 40mm | 0-3/7 | 48mm | 104mm | 146mm |

三指FA机械爪







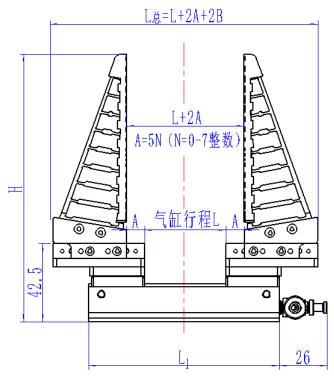


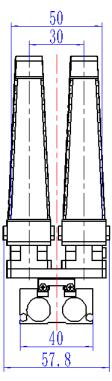
注:最大张开后尺寸 156mm 可以调小。

| 三指FA机械爪 | | | | | | |
|--------------|------|-------|---------------|--|--|--|
| 型号 | 自重 | 负载 | 抓取范围 | | | |
| FA3MR100R15C | 470g | 1050g | 直径20-100mm类球型 | | | |

四指FA机械爪







| 四指FA机械爪 | | | | | | |
|-------------|-------|--------|-------|-------|-------|-------|
| 型号 | 手指长度 | 尺寸B | 整数N | 开闭行程L | 长度Lı | 高度H |
| FA4MR66L12 | 66mm | 30mm | 0-3 | 12mm | 52mm | 115mm |
| FA4MR66L24 | 66mm | 30mm | 0-3/7 | 24mm | 68mm | 115mm |
| FA4MR66L48 | 66mm | 30mm | 0-3/7 | 48mm | 104mm | 115mm |
| FA4MR86L24 | 86mm | 36.5mm | 0-3/7 | 24mm | 68mm | 137mm |
| FA4MR86L48 | 86mm | 36.5mm | 0-3/7 | 48mm | 104mm | 137mm |
| FA4MR100L24 | 100mm | 40mm | 0-3/7 | 24mm | 68mm | 151mm |
| FA4MR100L48 | 100mm | 40mm | 0-3/7 | 48mm | 104mm | 151mm |