



K³HAND

小型・器用・軽量を実現した協働ロボット用エンドエフェクタ

K³ハンドでは各能動関節に非接触型出力軸エンコーダ、クラッチ機構を搭載したアダマンド並木オリジナル小型ロボットサーボを使用し、小型軽量でありながら、多指で可動域が広く、指がワークの形状に沿うように持てる「なじみ把持機能」、指を閉じたり、広げたりする器用さと、人との衝突時、クラッチ機構によりケガを回避できる安全性を実現しています。

高可動域、指の開閉により、様々な指姿勢、指先配置に対応し、異形状な物を様々な姿勢で把持可能です。

また、指毎に把持機能と器用動作の役割を分担させることにより、例えば電動ピペットなどの理化学機器の「把持」と「操作」の両立も可能です。

K³ハンドの特徴

- ・器用 = 擬人化 = 多指・多関節
→ 広い可動域で行け以上ワークをさまざまな姿勢で把持
- ・小型・軽量化(重量290g)※取り付けフランジ除く
→ 小型協働ロボットアーム可搬重量(~500g)に適合、ペイロード(有効荷重)100gを確保
- ・安全性
→ クラッチ搭載、エッジレスデザインな為、人との衝撃時に衝撃を吸収



