

柔性夹爪

四爪柔爪模块

机器人末端

代码	类型	材质
NIL14	柔性夹爪 四爪柔爪模块	H(常规型):硅胶 HS(无痕型):涂层硅胶

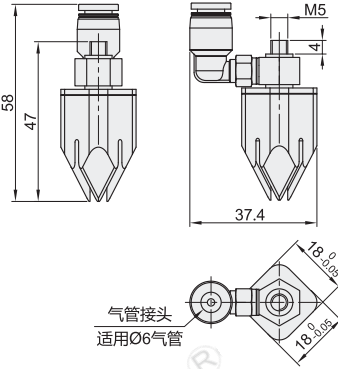
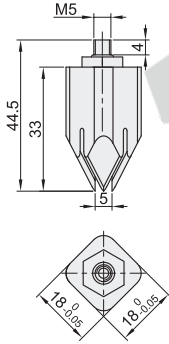
产品特点:

- 正压状态指尖打开，真空状态夹紧，建议配合柔触空气驱动器使用，夹持指尖距G可使用工作气压调节；
- 柔爪类型分为常规型(H)和无痕型(HS)，当工件重量轻，或十分柔软，落料时易粘连吸附于柔爪上时，应优选无痕型(HS)。

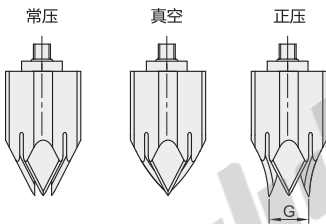


形式: A(直通型)

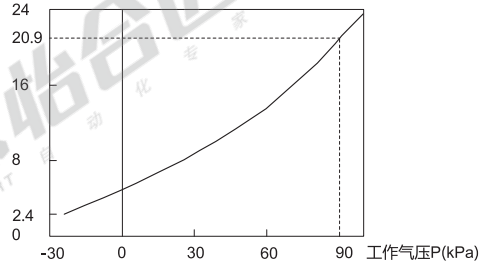
形式: B(侧通型)



夹持指尖距示意图



夹持指尖距G(mm)



型号		柔爪类型	重复定位精度(mm)	使用寿命(万次)	工作气压(kPa)	接触工件温度(°C)	开合频率(次/秒)	外抓夹持力(N)	建议负载(g)	重量(g)
代码	形式									
NIL14	A(直通型)	H(常规型)	±0.05	150	-30~90	180	6	0~0.05	5	11
		HS(无痕型)								20
	B(侧通型)	H(常规型)								11
		HS(无痕型)								20



型号			柔爪类型
代码	形式		
NIL14	A(直通型)	H(常规型)	HS(无痕型)

NIL14 - A - H



优惠价	
数量	1~10 11~
价格	100% 另行报价

