

# DH-3

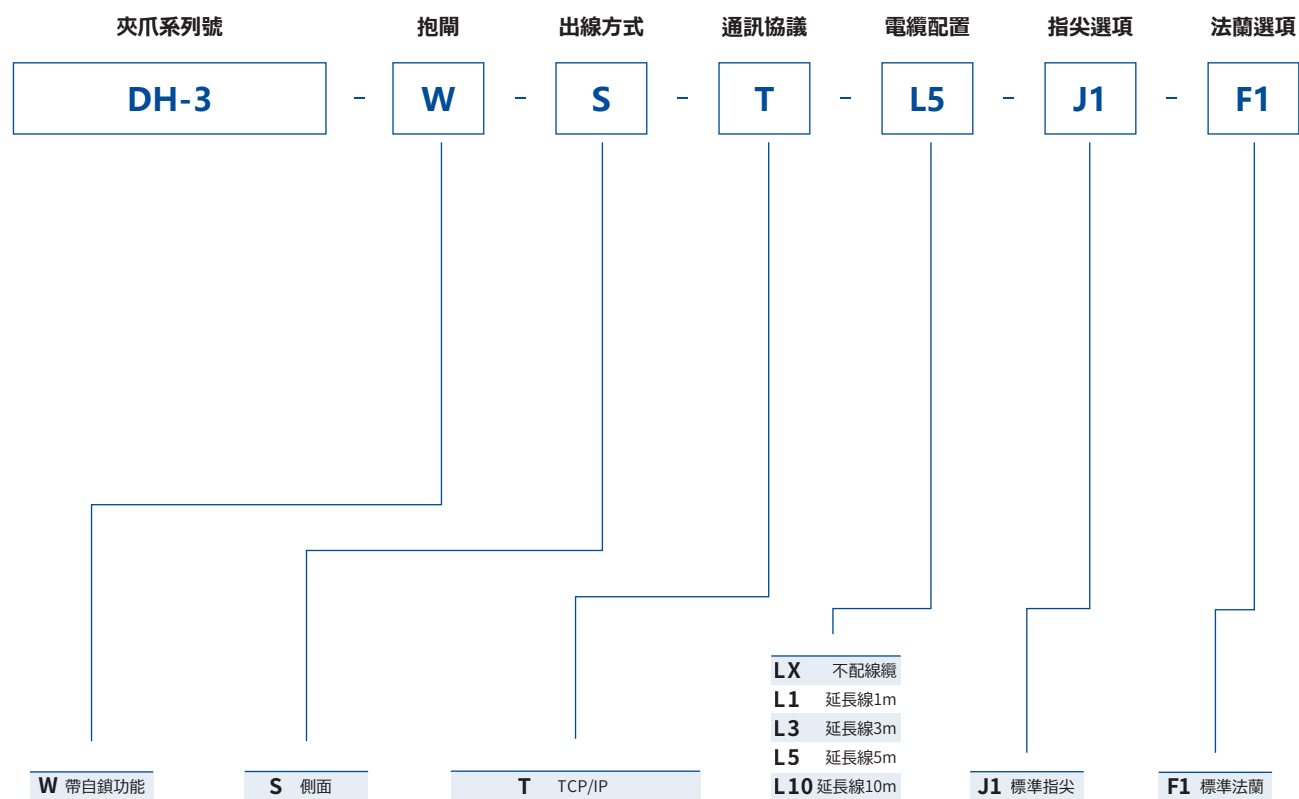
關節型自適應電爪  
Electric Adaptive Gripper



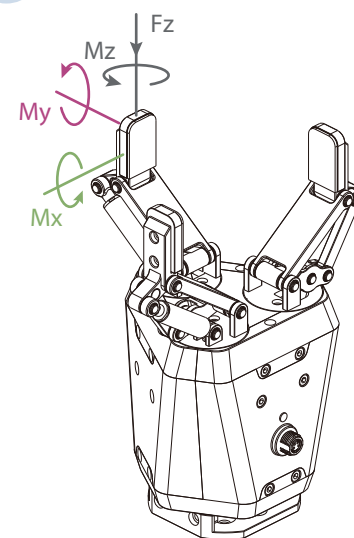
底面安裝



## 選型方式



## 技術參數



### 垂直方向容許靜負荷

Fz 150 N

### 負載容許力矩

Mx 2.5 N·m

My 2 N·m

Mz 3 N·m

- \*① 推薦負載計算基於純摩擦力夾持，摩擦係數0.2，安全係數4。抓取物體的重心偏移也會影響到負載，如有問題請諮詢我們。
- \*② 需外接通訊盒或定制，請聯繫銷售或技術支持。
- \*③ 選配電源時，請按峰值電流選配，若選電源電流過低，會導致產品無法正常工作。

### 性能參數

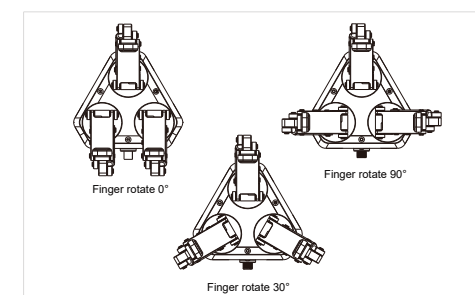
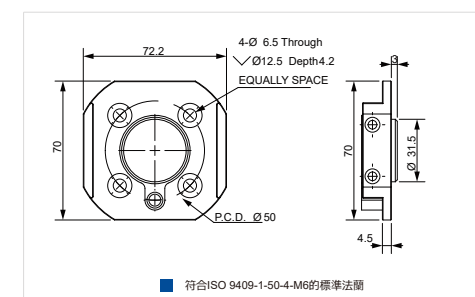
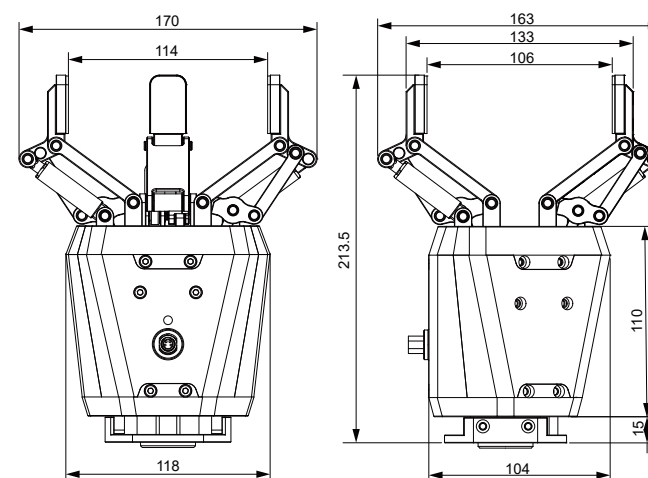
|            |                            |
|------------|----------------------------|
| 夾持力(單側)    | 10~65 N                    |
| 最大推薦負載*①   | 1.8 kg                     |
| 總行程        | 106 mm (平行) 122 mm (對心)    |
| 全行程打開/閉合時間 | 0.7 s/0.7 s                |
| 位置重複精度     | ± 0.03 mm                  |
| 重量         | 1.68 kg                    |
| 尺寸         | 213.5 mm x 170 mm x 118 mm |
| 運行噪音       | < 60 dB                    |
| 傳動方式       | 絲桿螺母+齒輪傳動+連桿機構             |

### 運行環境

|        |                                        |
|--------|----------------------------------------|
| 通訊協議   | 標配: TCP/IP通訊模塊(含TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A) |
| 工作電壓   | 24 V DC ± 10%                          |
| 電流     | 0.5 A (額定) / 1 A (峰值)*③                |
| 額定功率   | 12 W                                   |
| 防護等級   | IP 40                                  |
| 推薦使用環境 | 0~40°C, 85% RH 以下                      |
| 符合國際標準 | CE, FCC, RoHS                          |

|                                  |                                         |                                  |                               |                             |                          |                                     |
|----------------------------------|-----------------------------------------|----------------------------------|-------------------------------|-----------------------------|--------------------------|-------------------------------------|
| ✓ 驅控內嵌<br>Build-in<br>Controller | ✓ 夾持力可調<br>Gripping Force<br>Adjustable | ✓ 位置可調<br>Position<br>Adjustable | ✗ 速度可調<br>Speed<br>Adjustable | ✗ 掉落檢測<br>Drop<br>Detection | ✓ 即插即用<br>Plug &<br>Play | ✓ 自鎖功能<br>Self-locking<br>Mechanism |
|----------------------------------|-----------------------------------------|----------------------------------|-------------------------------|-----------------------------|--------------------------|-------------------------------------|

## 技術尺寸圖



DH-5-6

五指靈巧手  
Dexterous Hand



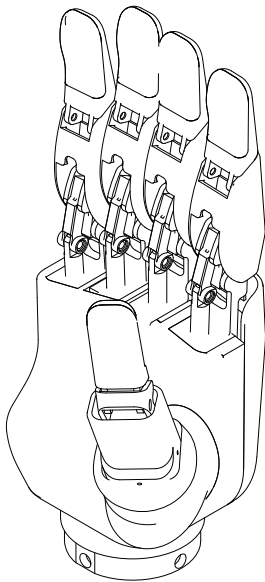
底面安裝



選型方式

| 系列號          | 手指數          | 手形    | 主動自由度 | 關節數              | 腕部接口                         | 通訊協議                                                                                                | 傳感器     | 線纜配置                                           | 安裝法蘭 |
|--------------|--------------|-------|-------|------------------|------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------|---------|------------------------------------------------|------|
| DH           | 5            | L     | 6     | 11               | N                            | M3                                                                                                  | C0      | L3                                             | Z0   |
| 3 3指<br>5 5指 | L 左手<br>R 右手 | 6 自由度 | 11 關節 | N 標準接口<br>F 快拆接口 | M3 MODBUS-RTU<br>M4 R485定制協議 | Z0 標準無轉接法蘭<br>Z1 帶轉接法蘭1 (安裝孔PCD直徑50mm/定位凸台直徑31.5mm)<br>Z2 帶轉接法蘭2 (安裝孔PCD直徑49mm/定位凸台直徑18mm)<br>Z3 其他 | C0 無傳感器 | L1 延長線1m<br>L3 延長線3m<br>L5 延長線5m<br>L10 延長線10m |      |

技術參數



|                                  |                                         |                                  |                               |
|----------------------------------|-----------------------------------------|----------------------------------|-------------------------------|
| ✓ 驅控內嵌<br>Build-in<br>Controller | ✓ 夾持力可調<br>Gripping Force<br>Adjustable | ✓ 位置可調<br>Position<br>Adjustable | ✗ 速度可調<br>Speed<br>Adjustable |
| ✓ 即插即用<br>Plug &<br>Play         |                                         |                                  |                               |

性能參數

|            |                      |
|------------|----------------------|
| 總自由度       | 11                   |
| 主動自由度      | 6                    |
| 節拍         | 0.8 s                |
| 四指彎曲角度     | 83°+87°              |
| 拇指彎曲角度     | 38°+7°               |
| 拇指側擺角度     | 85°                  |
| 單指指尖力      | 25 N                 |
| 建議最大摩擦負載   | 2 kg                 |
| 建議最大結構提拉負載 | 4 kg                 |
| 五指抓握力      | 80 N                 |
| 提拉載荷       | 10 kg                |
| 重量         | 790 g                |
| 傳感器        | 多點觸覺 (選配)            |
| 安全功能       | 內握方嚮防撞緩沖             |
| 傳動方式       | 空心杯電機+行星減速器+滾珠絲桿+連桿  |
| 尺寸         | 236 mm*116 mm*96 mm  |
| 運行環境       |                      |
| 通訊協議       | Modbus-RTU/RS485定制协议 |
| 工作電壓       | 24 V DC ± 10%        |

技術尺寸圖

