

**System o modułowej
konstrukcji
umożliwiający
elastyczne chwytanie**

Katalog produktów 2022

SoftGripping – Twój unikalny chwytak

Skonfiguruj swój indywidualny chwytak w ciągu kilku minut korzystając z modułowego systemu SoftGripping. Napędzany pneumatycznie elastyczny chwytak umożliwia tworzenie łatwych, wytrzymałych i bardzo lekkich konstrukcji. Miękkie i elastyczne powierzchnie zapewniają bezpieczne i ostrożne chwytanie produktów o zróżnicowanych kształtach.

Jeśli Twoje przedsięwzięcie wymaga specjalnej konstrukcji, z przyjemnością opracujemy dla Ciebie niestandardowy system chwytania i zapewnimy wsparcie podczas całego procesu automatyzacji.

Metoda projektowania i produkcji SoftGripping pozwala na szybkie i ekonomiczne dostosowanie do potrzeb Klienta.

Spis treści

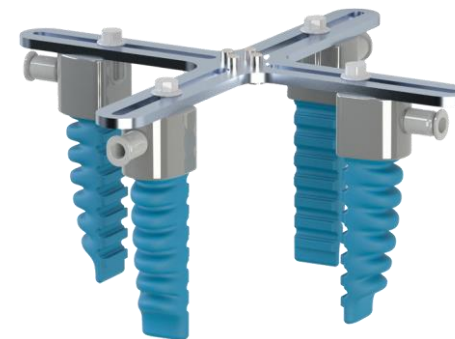
4 Elastyczne palce chwytne



6 SoftGripper

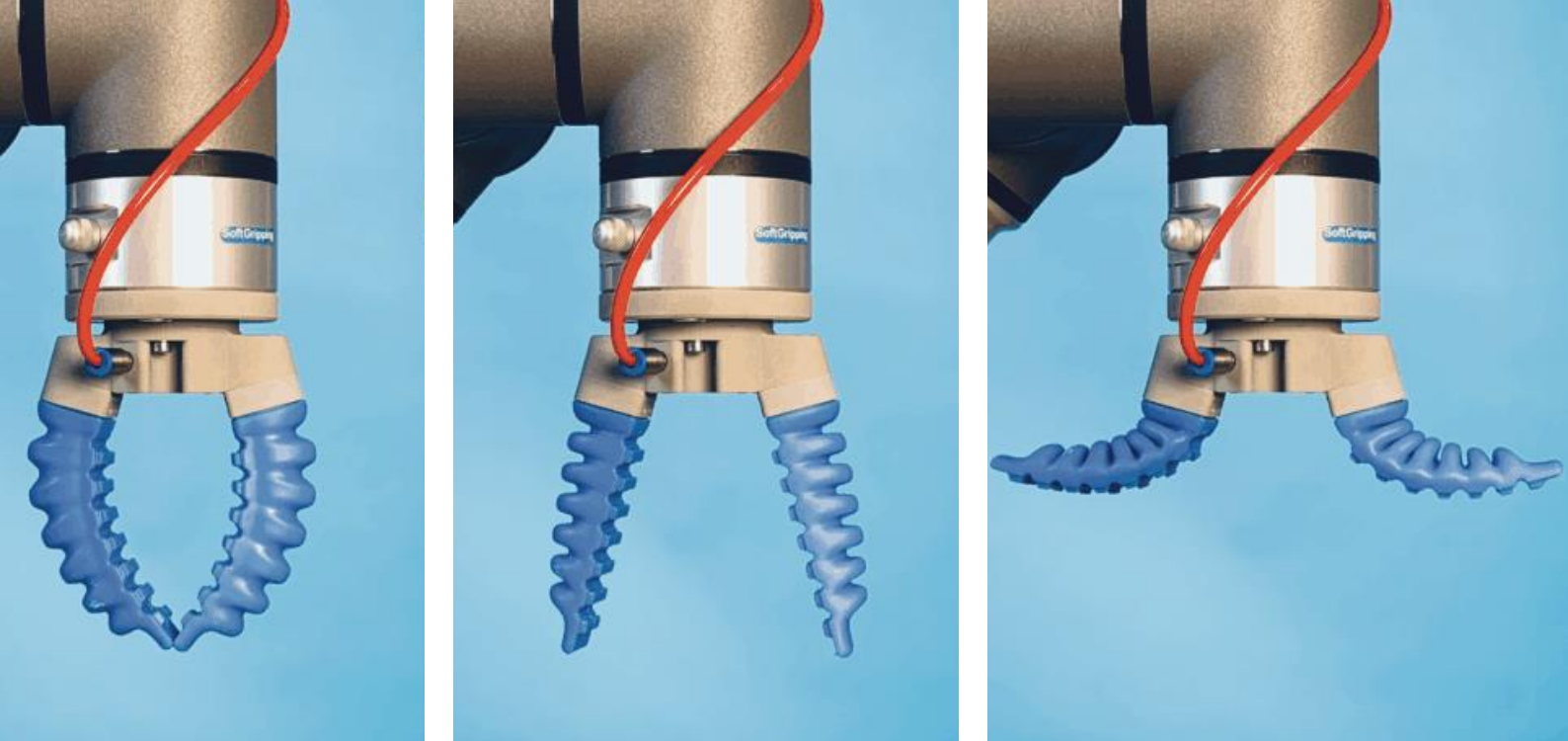


16 Siłowniki SoftActuator



20 Pneumatyka





Materiał palca	Silikon FDA (przeznaczony do kontaktu z żywnością)
Masa	20 g
Zakres ciśnienia	-0.5 1.2 bar
Siła chwytania	5 N
Trwałość @1.0 bar 0.5 Hz	>10 mln cykli
Prędkość chwytania	<50 ms

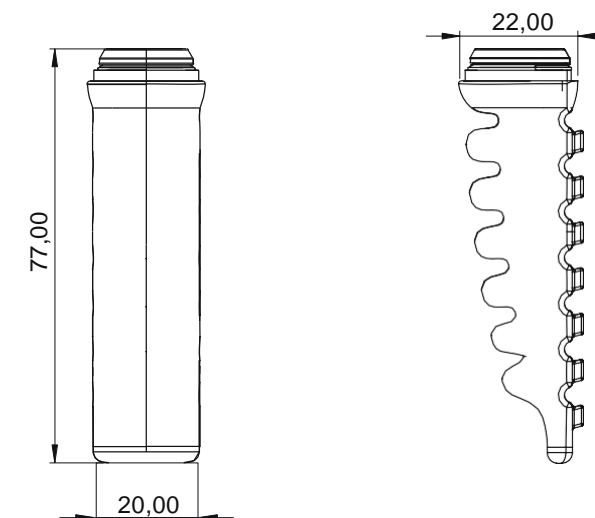
Elastyczny palec chwytny

Palce chwytne zbudowane są ze specjalnie ukształtowanej silikonowej powłoki, która chwyta dzięki ciśnieniu powietrza wewnątrz. Po naciśnięciu, palce zamykają się i ostrożnie chwytają przedmiot. Chwytnak może zostać rozłożony za pomocą podciśnienia.

Wielkość palców inspirowana jest palcami ludzkiej dłoni. Większość produktów, które zamierzamy obsługiwać ręcznie, została zaprojektowana tak, aby były chwymane ludzką ręką - jednym z najskuteczniejszych i najbardziej elastycznych narzędzi do chwytania.

W procesie rozwoju produktu szczególny nacisk położono na jego trwałość. Dzięki zoptymalizowanemu kształtowi i specjalnie opracowanemu materiałowi może on wykonać ponad 10 milionów cykli chwytania.

- **Bezpieczna współpraca**
- **Chwytnie bez uszkodzania**
- **Możliwość pracy z dużą prędkością**
- **Zoptymalizowana trwałość**
- **Materiał zatwierdzony przez FDA (Amerykańska Agencja Żywności i Leków)**
- **Opcja: dostępne z materiałem wykrywalnym**
- **Chwytnie produktów o różnych kształtach za pomocą jednego chwytaka**



Uzyskaj więcej informacji!





SoftGripper

Chwytki SoftGripper są lekkie, łatwe w obsłudze i nie mają ostrych krawędzi. Dostosowują się do kształtu każdego obiektu, nie uszkadzając powierzchni. Ich główne zalety to niska waga, szybkość chwytania i możliwość pracy z wszelkiego rodzaju przedmiotami. Nasze palce z napędem pneumatycznym są wykonane z kauczuku silikonowego zatwierdzonego przez FDA. Gwarantujemy żywotność ponad 10 milionów cykli przy ciśnieniu 1 bar.

Dostępne są adaptory dla każdego robota na rynku. Kształt przedmiotu chwytającego określa podstawę, która jest istotną częścią chwytaka. Przedmiot okrągły wymaga podstawy centrycznej, a przedmiot długi - podstawy równoległej.

Możesz wybrać jeden z naszych standardowych chwytaków z odpowiednią liczbą palców, ich rozmieszczeniem i orientacją. Te standardowe chwytaki umożliwiają obsługę większości obiektów. W przypadku specjalnych zastosowań z przyjemnością zaprojektujemy całkowicie zindywidualizowaną bazę dla Twojego zadania w jak najkrótszym czasie.

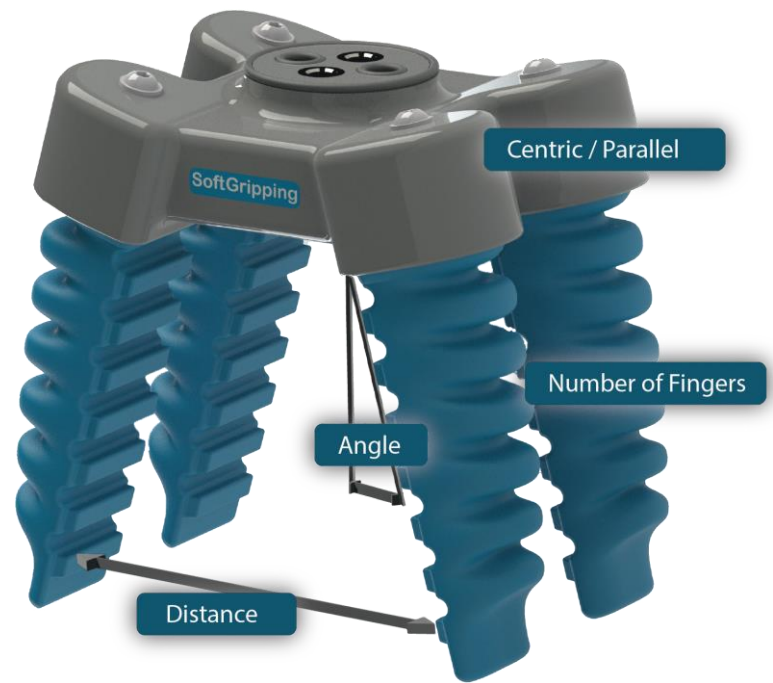
Będziesz zaskoczony, jak łatwo i bezpiecznie jeden SoftGripper może obsługiwać szeroką gamę obiektów ze względu na swoją elastyczność. Nie jest więc konieczne posiadanie różnych chwytaków dla obiektów o różnym kształcie.

Dodatkowo, aby usprawnić proces chwytania, może zostać zamontowana centralnie próżniowa przyssawka.



- **Zintegrowana i niezwykle lekka konstrukcja**
- **Idealny do chwytania przedmiotów o różnym kształcie**
- **Higieniczna konstrukcja**
- **Dostępne są chwytaki centralne i równoległe**
- **Złącze do opcjonalnej przyssawki lub elementu dystansowego**
- **Idealny do kontaktu z żywnością i delikatnymi przedmiotami**
- **Szybkie chwytanie za pomocą robotów delta**
- **Dostępne niestandardowe chwytaki (liczba palców i ich ustawienie)**





Skonfiguruj swój indywidualny chwytak SoftGripper

R31	Kołnierz robota
D15	Kąt ustawienia palca
A67	Odstęp między palcami
S60	Materiał palca
F4	Liczba palców
P	Chwytak równoległy lub centryczny
IH	Chwytak higieniczny lub normalny
SG	Zwykły chwytak

Oprócz standardowo dostępnych chwytaków możesz dowolnie skonfigurować swój niestandardowy chwytak. Wystarczy wybrać liczbę palców, ich ułożenie i odległość - w zależności od chwytanych przedmiotów i procesu. Wybierz wersję higieniczną do kontaktu z żywnością.

Dzięki procesowi projektowania i produkcji Twój indywidualny SoftGripper może zostać wyprodukowany w ciągu dwóch tygodni.

Wystarczy postępować zgodnie z instrukcją wyboru, aby określić chwytak i numer artykułu.

Potrzebujesz wsparcia w procesie wyboru lub projektowania? Po prostu daj nam znać! Z przyjemnością pomożemy.

Przewodnik konfiguracji Twojego indywidualnego chwytaka SoftGripper

R31 Kołnierz robota



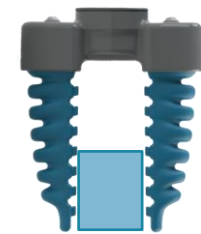
R31
ISO 9409-A31,5



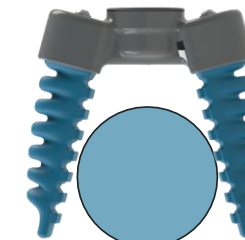
R50
ISO 9409-A50

Masz inny kołnierz robota? Zachęcamy do kontaktu! Możemy Ci dostarczyć odpowiedni adapter.

D15 Kąt ustawienia palca

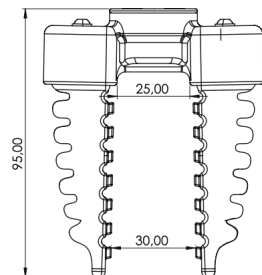


D0
0° do obiektów prostokątnych



D15
15° lub inne kąty dla obiektów okrągłych

A67 Odstęp między palcami



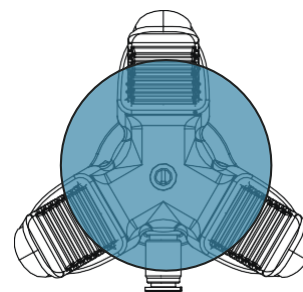
A30
Wybierz odległość odpowiadającą rozmiarowi obiektu

F4 Liczba palców

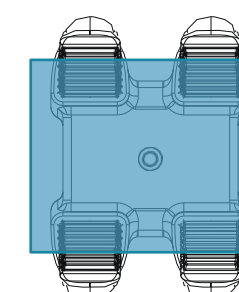


F6
Wybierz liczbę palców odpowiadającą wielkości i wadze przedmiotu: 1 palec = 150 g

P Chwytak równoległy lub centryczny



C
Chwytak centryczny do obiektów okrągłych



P
Chwytak równoległy do obiektów prostokątnych

2-palczysty chwytak równoległy SoftGripper

Art. nr SG.IN.P.F2.S60.Axx.Dxx
Masa 110 g

Typowe obiekty chwytane

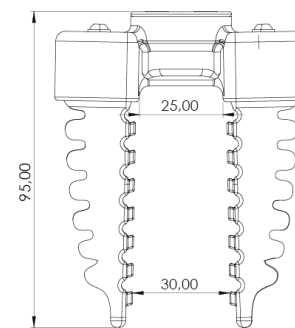
Prostokątne lub sześciennie
Wielkość wsadu 5 mm - 120 mm
Waga < 300 g



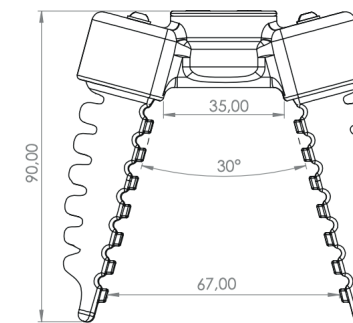
SG.IN.P.F2.S60.A30.D0



SG.IN.P.F2.S60.A67.D15



SG.IN.P.F2.S60.A30.D0



SG.IN.P.F2.S60.A67.D15

0° Kąt stożka

15° Kąt stożka

3-palczysty chwytak centryczny SoftGripper

Art. nr SG.IN.C.F3.S60.Axx.Dxx
Masa 190 g

Typowe obiekty chwytane

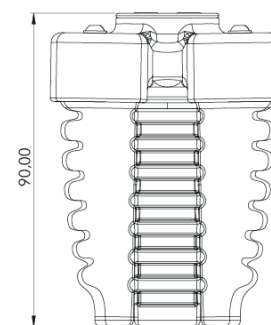
Okrągłe lub cylindryczne
Wielkość wsadu 5 mm - 120 mm
Waga < 450 g



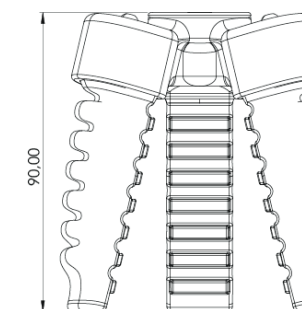
SG.IN.C.F3.S60.A30.D0



SG.IN.C.F3.S60.A70.D15



SG.IN.C.F3.S60.A30.D0



SG.IN.C.F3.S60.A70.D15

0° Kąt stożka

15° Kąt stożka

4-palczysty chwytak równoległy SoftGripper

Art. nr SG.IN.P.F4.S60.Axx.Dxx
Masa 200 g

Typowe obiekty chwytane

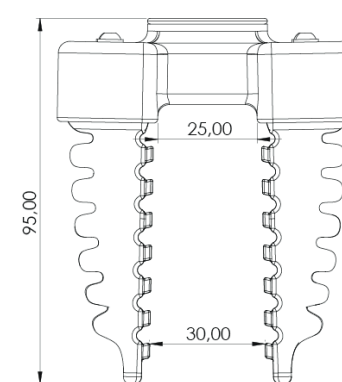
Prostokątne lub sześciennie
Wielkość wsadu 5 mm -
120 mm Waga < 600 g



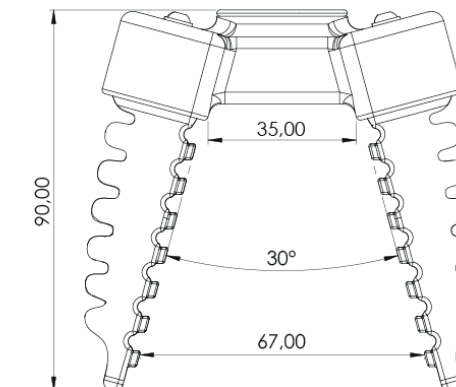
SG.IN.P.F4.S60.A30.D0



SG.IN.P.F4.S60.A67.D15



SG.IN.P.F4.S60.A30.D0



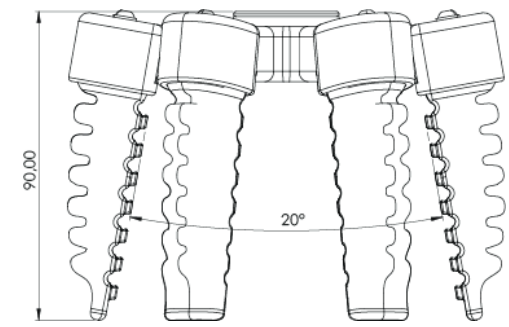
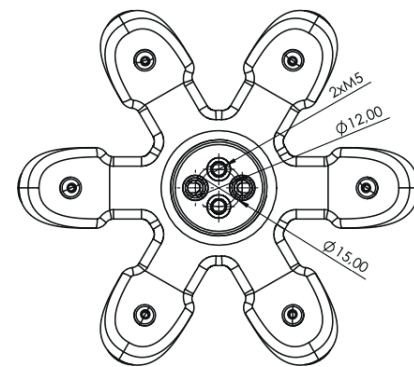
SG.IN.P.F4.S60.A67.D15

6-palczasty chwytak centryczny SoftGripper

Art. nr SG.IN.C.F6.S60.A100.D10
Masa 300 g

Typowe obiekty chwytane

Prostokątne lub sześciennie
Wielkość wsadu 5 mm - 120 mm
Waga <600 g

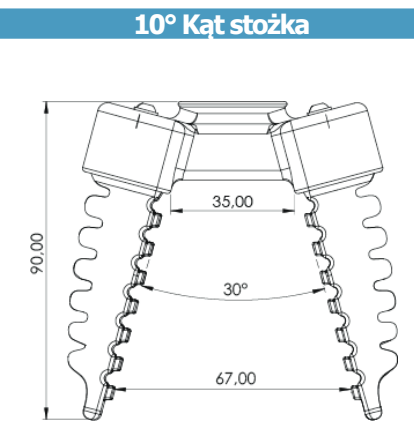
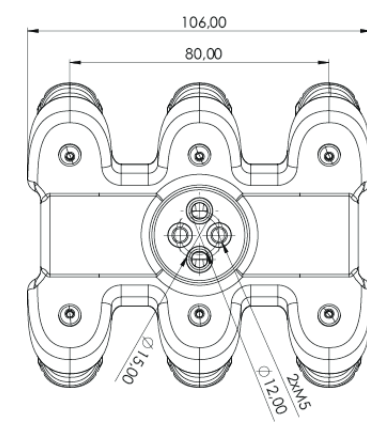


6-palczasty chwytak równoległy SoftGripper

Art. nr SG.IN.P.F6.S60.A67.D15
Masa 460 g

Typowe obiekty chwytane

Prostokątne lub sześciennie
Wielkość wsadu 40 mm - 120 mm
Waga <1200 g



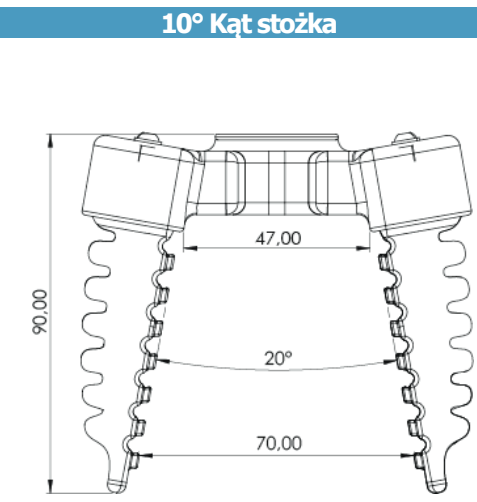
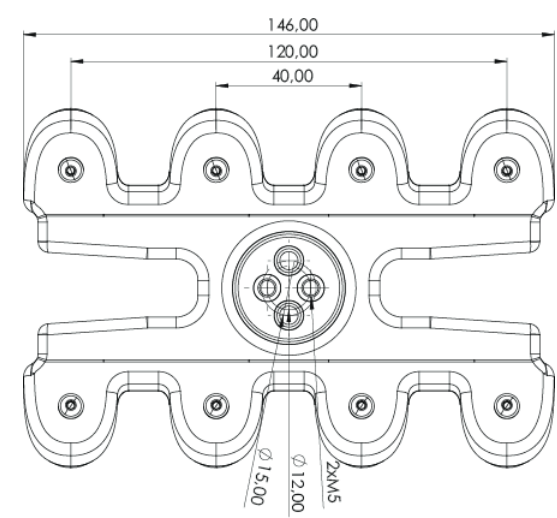
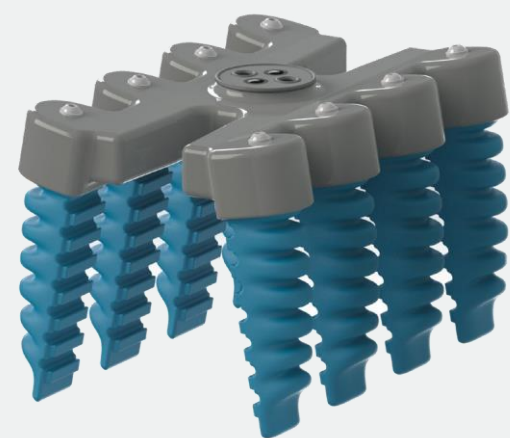
10° Kąt stożka

8-palczasty chwytak równoległy SoftGripper

Art. nr SG.IL.8P.50.80D.G1
Masa 460 g

Typowe obiekty chwytane

Prostokątne lub sześciennie
Wielkość wsadu 40 mm - 120 mm
Waga <1200 g

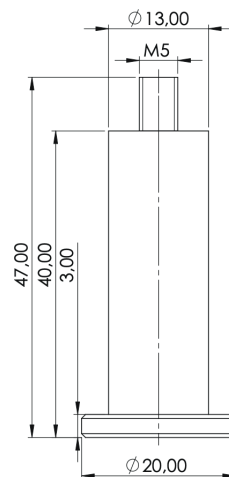
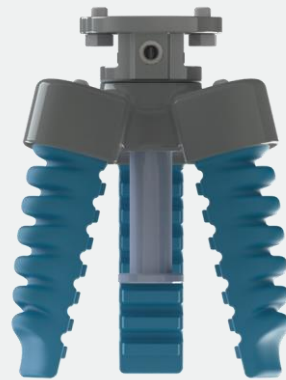


10° Kąt stożka

Element dystansowy do małych obiektów

Art. nr SG.SP.M5.40.01

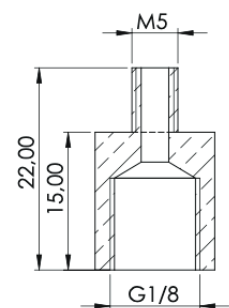
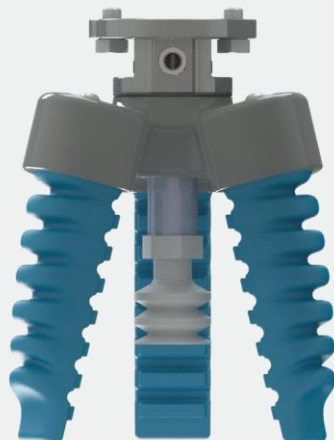
Bezpieczne chwytanie i unikanie przesuwania się w górę małych przedmiotów.



Przedłużacz przyssawki z gwintem G1/8

Art. nr SG.SP.M5.40.01

Przyssawki mogą być używane do zwiększania siły chwytania dla płaskich przedmiotów.

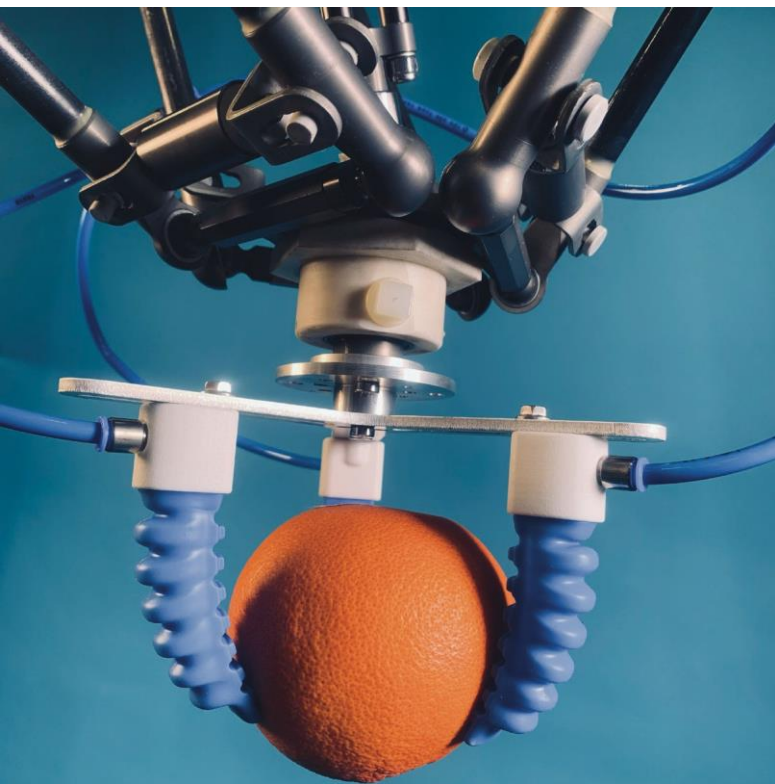
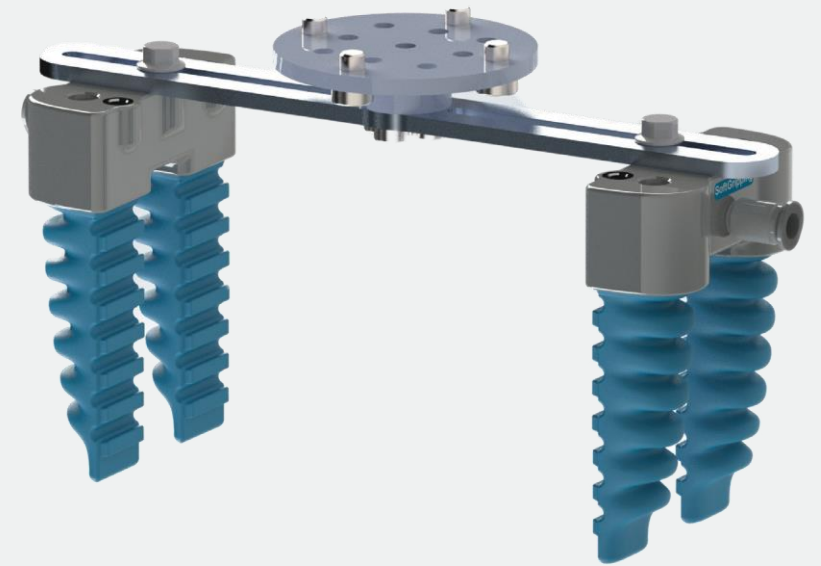
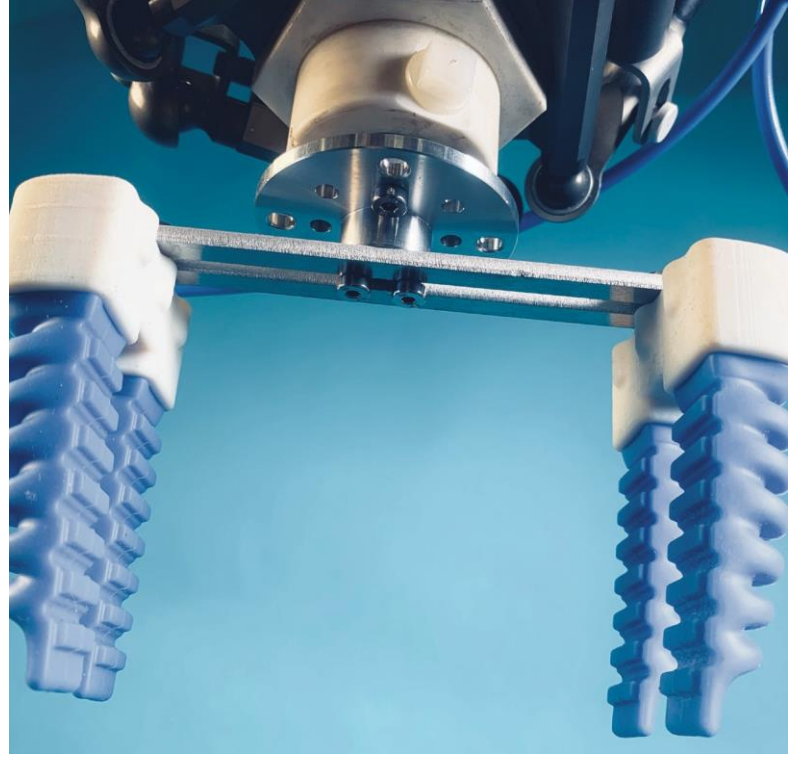


Czy masz różne zastosowania i chciałbyś przetestować wszechstronność SoftGripping? Możesz to zrobić z Zestawem Konstrukcyjnym!

Zestaw konstrukcyjny zawiera:

- 6x Palec do chwytania SoftGripping
- 2-ramienna podstawa chwytaka
- 3-ramienna podstawa chwytaka
- 4-ramienna podstawa chwytaka
- 6-ramienna podstawa chwytaka
- Przyssawka
- Element dystansowy
- Akcesoria pneumatyczne
- Adapter robota





SoftActuator

Potrzebujesz chwytaka, który jest bardziej elastyczny? Czy chcesz modyfikować chwytak w trakcie pracy? Czy chcesz zintegrować siłowniki SoftActuator z własnym urządzeniem?

Siłowniki SoftActuator to właściwy wybór dla Ciebie! Zbuduj swój osobisty chwytak z siłowników SoftActuators i płyt mocujących oraz złącza robota



- Pasuje do wszystkich płyt i profili SoftGripping
- Aplikacje typu "podnieś i połóż" o dużej prędkości
- Dostępne są niestandardowe siłowniki (liczba palców i ich odległość)

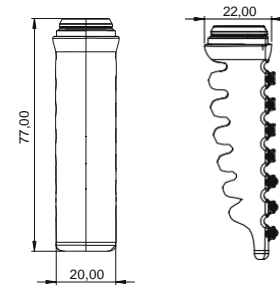
Pobierz modele CAD siłowników SoftActuator i włącz je do swojego projektu.

www.soft-gripping.com



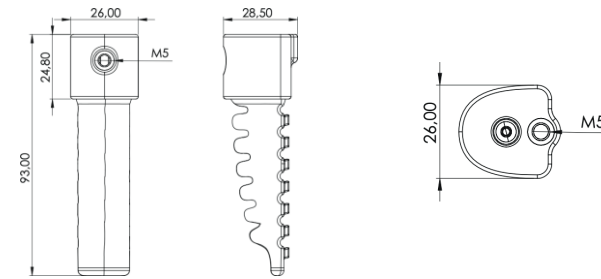
Palec SoftGripping

Art. nr SG.FI.60
Masa 20 g



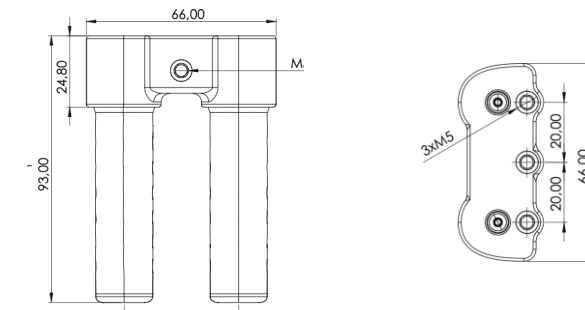
1-palczasty SoftActuator

Art. nr SG.AN.F1.S60
Masa 40 g



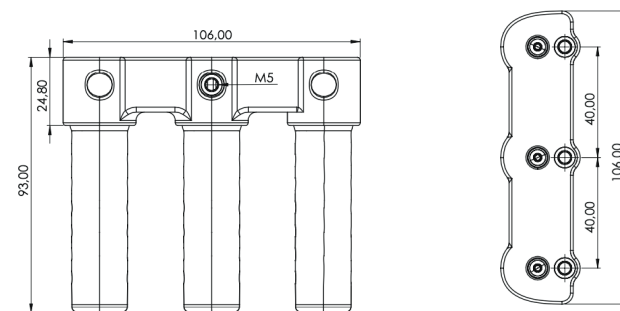
2-palczasty SoftActuator

Art. Nr SG.AN.F2.S60
Masa 100 g



3-palczasty SoftActuator

Art. nr SG.AN.F3.S60
Masa 120 g



Uniwersalna płyta adaptera do robota

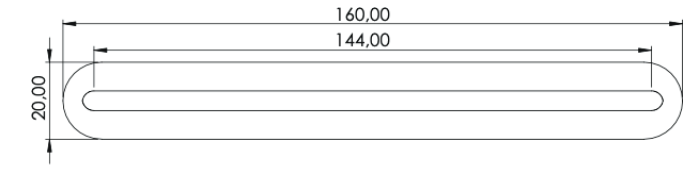
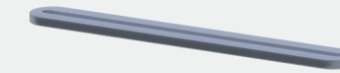
ISO 9409-A31,5 ISO 9409-A40
ISO 9409-A50

Art. nr SG.AN.R50
Masa 80 g



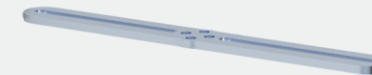
Płyta konstrukcyjna

Art. nr SG.AN.P1.A144
Masa 30 g



2-ramienna płyta

Art. nr SG.AN.P2.A185
Masa 40 g



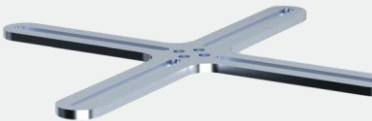
3-ramienna płyta

Art. nr SG.AN.P3.A185
Masa 50 g



4-ramienna płyta

Art. nr SG.AN.P4.A185
Masa 60 g



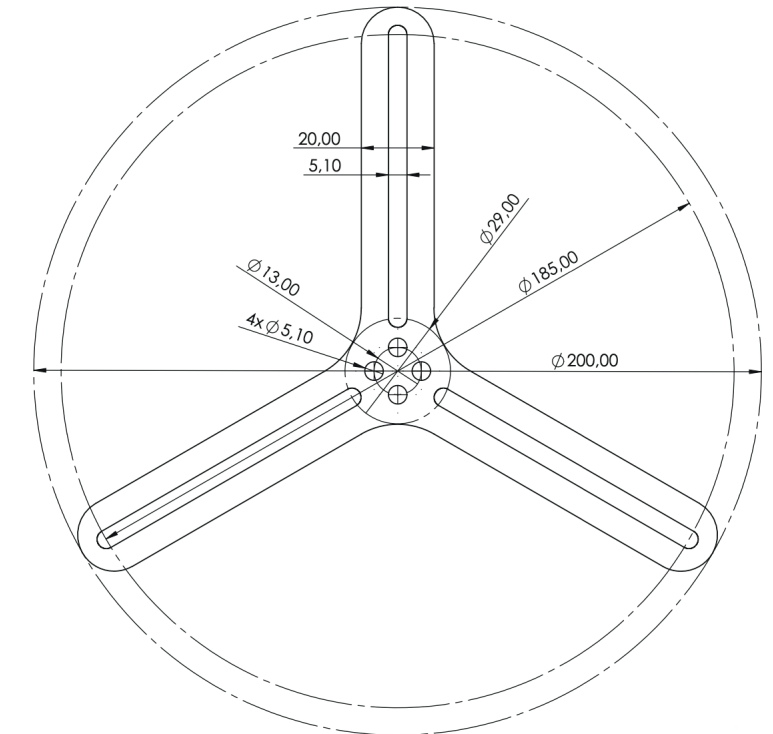
6-ramienna płyta

Art. nr SG.AN.P6.A185
Masa 75 g



8-ramienna płyta

Art. nr SG.AN.P8.A185
Masa 90 g





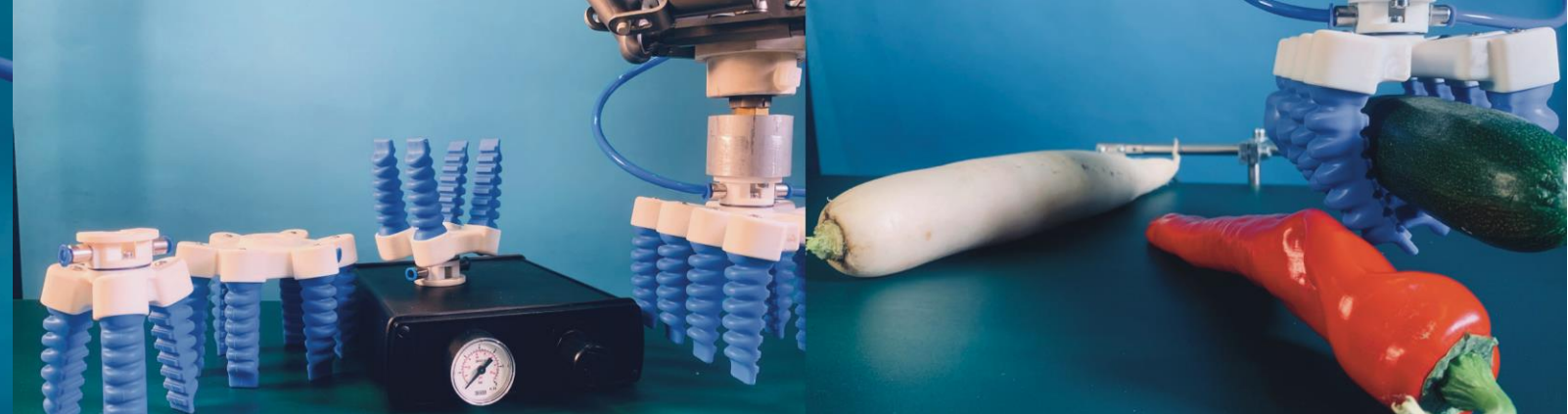
Wypuszczanie



Rozluźnianie



Uchwyt



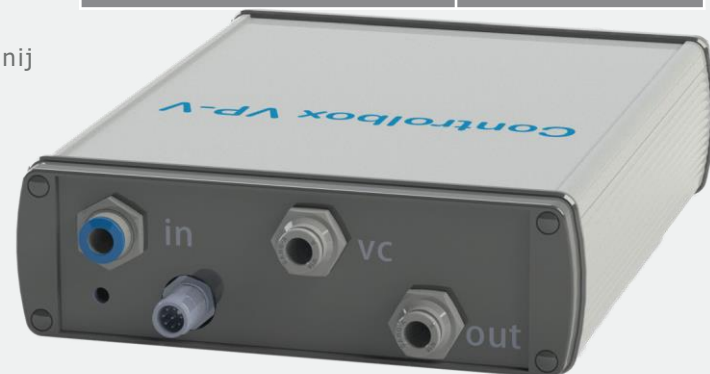
Panel sterujący Controlbox SoftGripping

Panel sterujący Controlbox może być używany do obsługi SoftGripper i SoftActuator. Posiada dwa wyjścia do dopływu powietrza na tylnym panelu. Jeden na przyssawkę próżniową i jeden na palec.

Na przednim panelu można dostosować do wymogów maksymalne ciśnienie wyjściowe i monitorować ciśnienie wyjściowe. Za pomocą sygnałów cyfrowych przesyłanych przez złącze sygnałowe można przełączać między trzema trybami palców: chwytanie, upuszczanie lub rozluźnianie. Przyssawkę można przełączać między trybem chwytania a upuszczania.

- Odpowiednie do zastosowań przemysłowych wymagających dużych prędkości
- Aplikacje Cobot
- 1 kanał dla palców chwytających: chwyć, upuść, rozluźnij
- 1 kanał dla przyssawki

	Controlbox VP-V
Art. Nr	SG.BP.2V.C3
Ciśnienie wejściowe	4-8 bar
Ciśnienie wyjściowe na palec	0...1.5 bar
Ciśnienie wyjściowe na przyssawkę	-0.7 bar
Szybkość przełączania	<20 ms
Przewód ciśnienia wejściowego	8 mm
Przewód ciśnienia wyjściowego	8 mm
Wejście cyfrowe	3x 24 V DC
Złącze sygnału	M12 IEC 61076-2-101



Pompa SoftGripping

Jeśli nie ma centralnego zasilania powietrzem, pompa może być używana do obsługi chwytaka. Jest ona wyposażona w jedno wyjście ciśnieniowe dla chwytaka. Za pomocą sygnałów cyfrowych przesyłanych przez złącze sygnałowe można przełączać między trzema trybami palców: chwytanie, upuszczanie lub rozluźnianie. Na przednim panelu można dostosować do wymogów maksymalne ciśnienie wyjściowe i monitorować ciśnienie wyjściowe.

- Odpowiednie do zastosowań mobilnych
- Zintegrowana pompa
- 1 kanał dla palców chwytających: chwyć, upuść, rozluźnij

	Controlbox P
Art. Nr	SG.BP.1P.C1
Ciśnienie wyjściowe na palec	-0.5...2.0 bar
Przewód ciśnienia wyjściowego	6 mm
Wejście cyfrowe	3x 24 V DC
Złącze sygnału	M12 IEC 61076-2-101



Twoje notatki

Twoje notatki



Wegard GmbH
Kirchenheide 18
22395 Hamburg
Germany

+49 40 319 76 995
info@soft-gripping.com

www.soft-gripping.com
www.soft-gripping.shop

Wersja 2022-01-11

© Wegard GmbH 2022 All rights reserved.