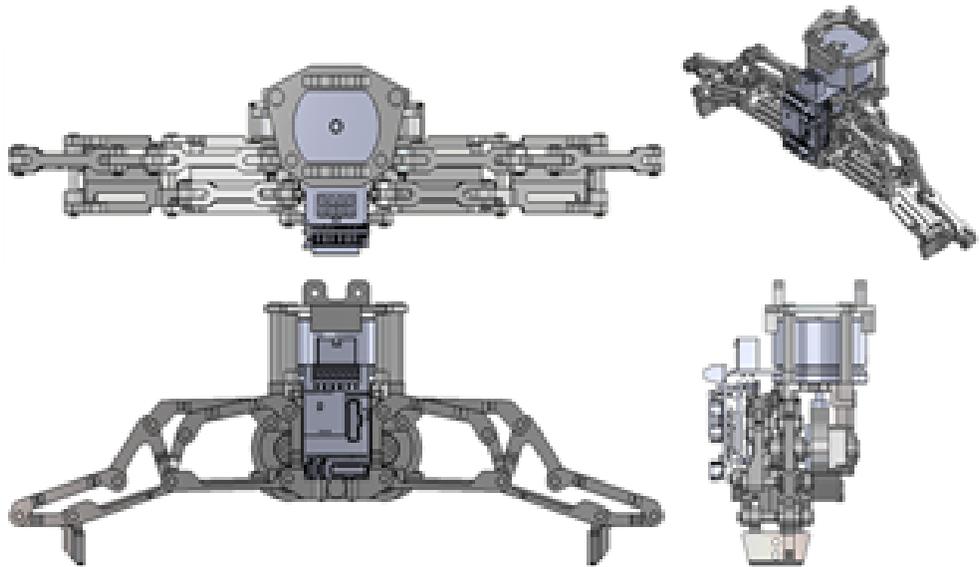
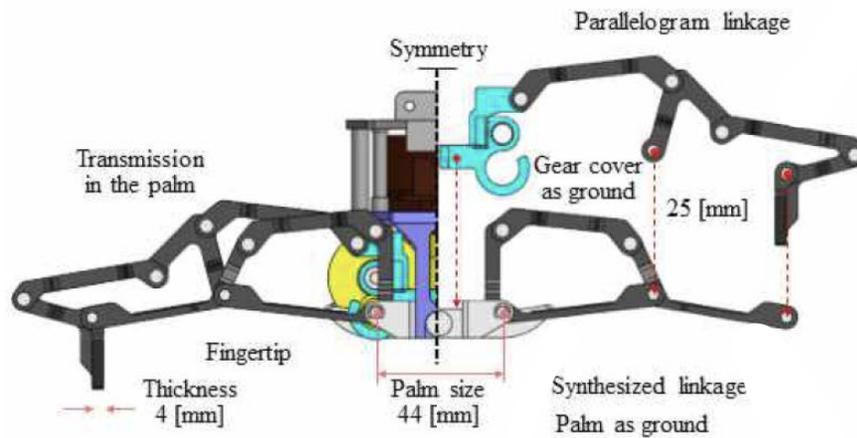


환경 제약에 순응하는 로봇 그리퍼 ERG5

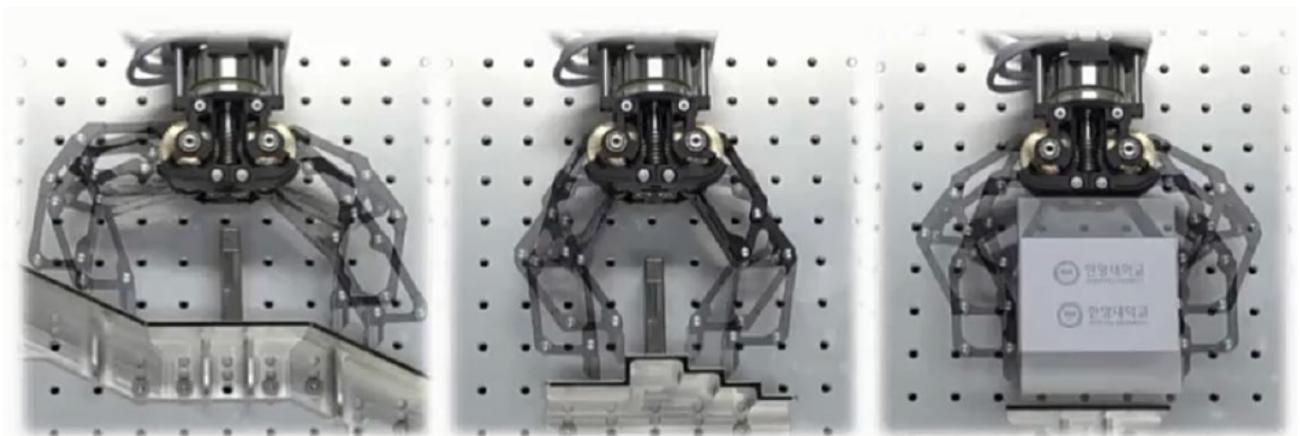


주식회사 진영코퍼레이션

본 사 경기도 안산시 상록구 한양대학로 55
한양대학교 창업보육센터 426호
부설연구소 한양대학교 창업보육센터 424, 425호
Tel. 070-5102-9390
Fax. 031-990-6974
E-mail. chsong@jinyoung-corp.kr
Web. www.jinyoung-corp.kr



항목	결과
Form-fit grip payload(kgf)	5
가동범위(mm)	230
물체올림 높이(mm)	50
환경적응 각도(°)	-50 ~ 50



경사 대응

계단 대응

물체 적음

- ▶ 손끝 충돌이 발생하더라도 유연한 미끄러짐으로 핀치 그립이 가능하다.
- ▶ 핀치 그립에 있어 추가적인 구동기 없이 손끝으로 물체를 올리거나 내려놓는 등의 제어가 가능하다.
- ▶ 상대적으로 큰 물체를 파지하는 경우, 내부 스프링에 의해 물형 파지 수행이 가능하다.