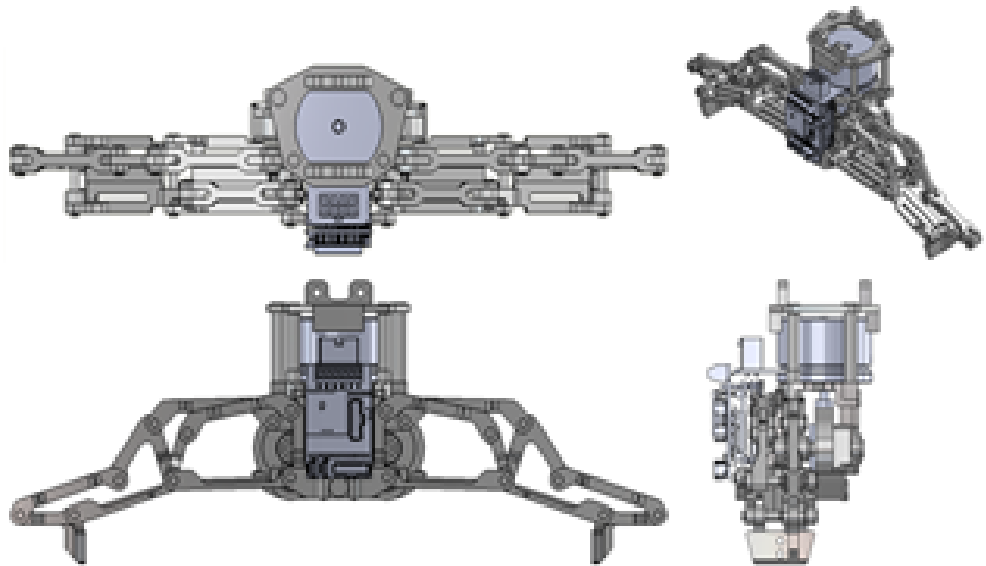
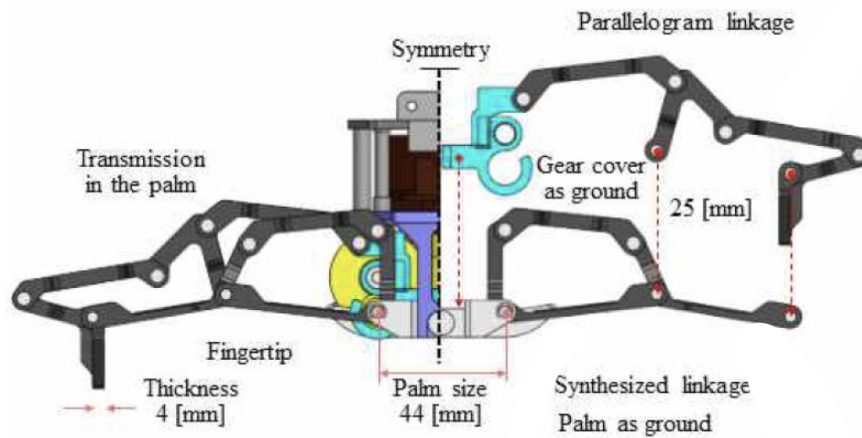


# 환경 제약에 순응하는 로봇 그리퍼 ERG5

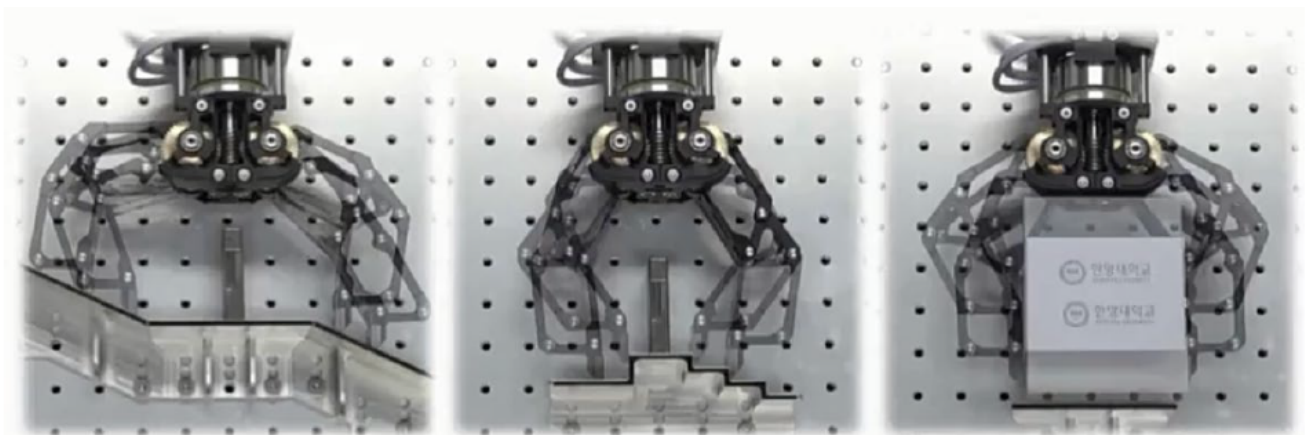


**주식회사 진영코퍼레이션**

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 적응

- ▶ 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.