



## K<sup>3</sup>HAND

### 小型・起用・軽量を実現した協働ロボット用エンドエフェクタ

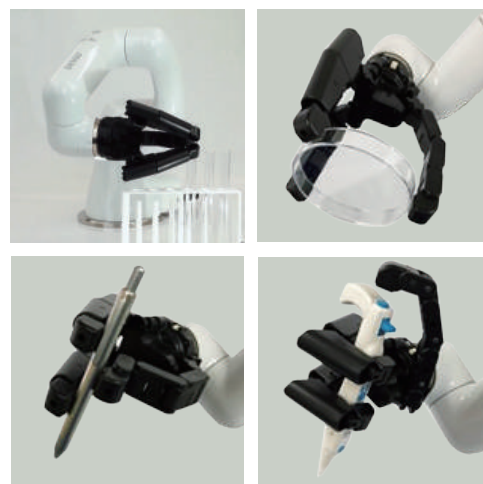
K<sup>3</sup>ハンドでは各可動関節に非接触型出力軸エンコーダ、クラッチ機構を搭載したアダマンド並木オリジナル小型ロボットサーボを使用し、小型軽量でありながら、多指で可動域が広く、指がワークの形状に沿うように持てる「なじみ把持機能」、指を閉じたり、広げたりする器用さと、人との衝突時、クラッチ機構によりケガを回避できる安全性を実現しています。

高可動域、指の開閉により、様々な指姿勢、指先配置に対応し、異形状な物を様々な姿勢で把持可能です。

また、指毎に把持機能と器用動作の役割を分担させることにより、例えば電動ピペットなどの理化学機器の「把持」と「操作」の両立も可能です。

### K<sup>3</sup>ハンドの特徴

- ・器用 = 擬人化 = 多指・多関節  
→広い可動域で行け以上ワークをさまざまな姿勢で把持
- ・小型・軽量化(重量290g)※取り付けフランジ除く  
→小型協働ロボットアーム可搬重量(~500g)に適合、ペイロード(有効荷重)100gを確保
- ・安全性  
→クラッチ搭載、エッジレスデザインな為、人との衝撃時に衝撃を吸収

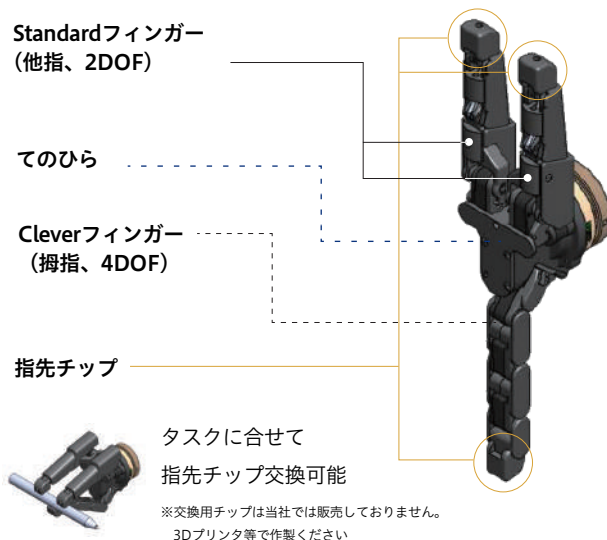


## 仕様・可動域

最大長さ（全開時）	290mm
重量	290g（取り付けフランジ除く）
指数	3
自由度	合計：8DOF 拇指（Clever）：4DOF 他指（Standard）：2DOF ※他指→なじみ把持機構
可搬重量	100g
安全対策	各関節にクラッチ搭載
制御方式	コマンド制御
通信方式	接続 1 COBOTTA専用通信方式 接続 2 外部 UART 通信
電源電圧	DC24V
フィードバック信号	サーボ出力軸角度 モーター電流

稼働角度範囲		拇指 Clever	他指 Standard
第 1 関節	内外転	-90 ~ 90°	0 ~ 120°
第 2 関節	屈曲	-50 ~ 130°	0 ~ 120°
第 3 関節	屈曲	-90 ~ 90°	0 ~ 90°
第 4 関節	屈曲（指先）	-90 ~ 90°	0 ~ 90°

## 構成



## 接続

### タイプ① COBOTTA対応仕様

COBOTTA専用接続通信・電源一体

### タイプ② 汎用（スタンドアローン）仕様

UART通信用コネクタ：USBmicroB

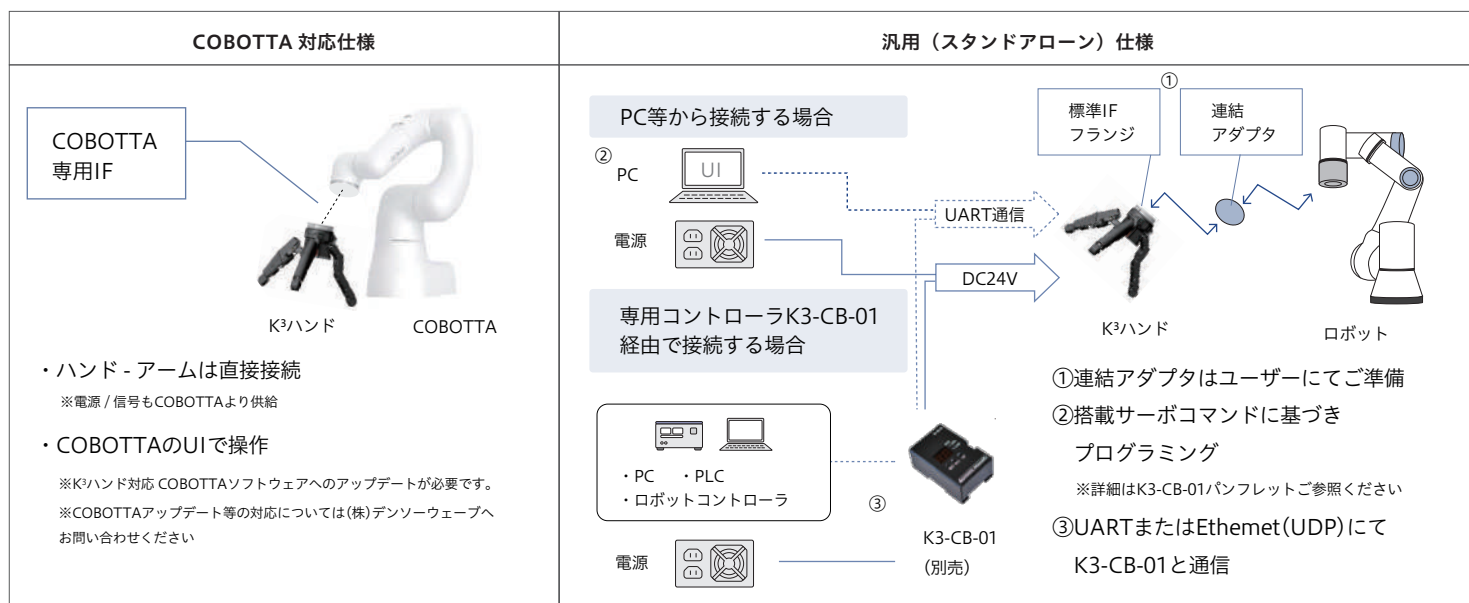
DC24V用コネクタ：JST製S02B-ZESK-2D

※コネクタ付き電源ケーブル付属

フィンガー外装材：ABS

指先ラバー：クロロプレン発泡体

## システム概要



アダマンド並木精密宝石株式会社

〒123-8511 東京都足立区新田 3-8-22

Tel : 03-5390-7620 / Fax : 03-5390-8082 / Mail : motor-salesjp@namiki.net / URL : https://www.ad-na.com

本製品の詳細はこちら

