

一站式手臂末端 产品商店

OnRobot 为工业自动化提供所有类型的抓取和传感解决方案



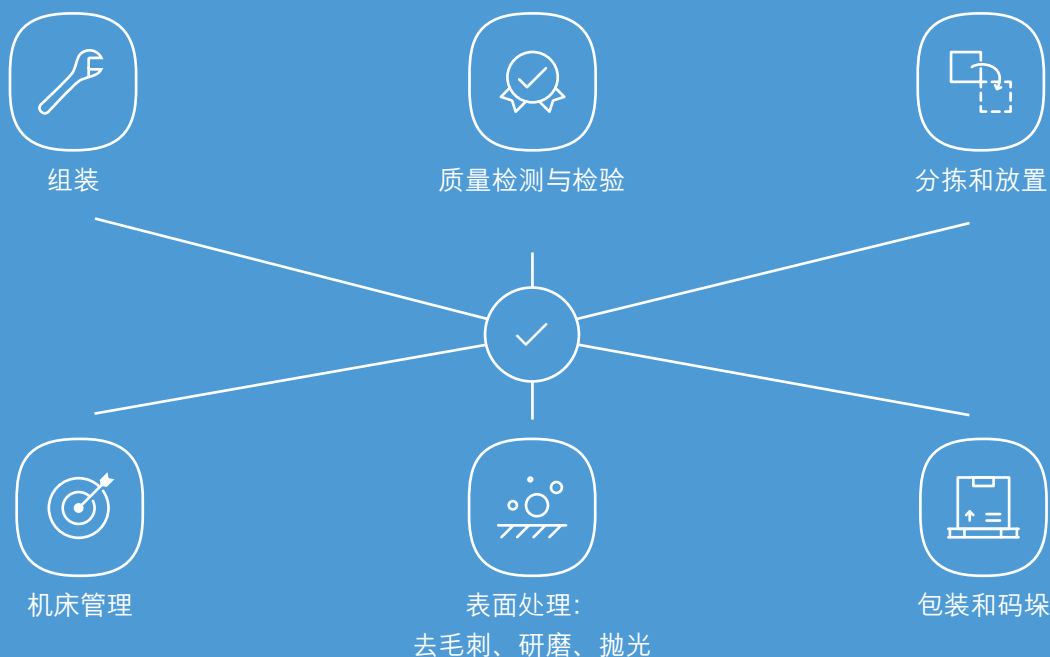
我们实现节约， 让您的利润节节攀升

OnRobot 为对工业自动化感兴趣的公司提供最先进的抓取和传感技术。您可以找到所有类型的协作应用传感系统，如组装、表面处理、分拣和取放、机床管理或测试。

配置智能机器人从未如此简单。由于可以将配置时间缩减 30%，OnRobot 产品成为项目交付周期短以及经常需要重新配置机器人环境的首选。

OnRobot 开发的抓取和传感系统可高效运行。通过使用真正意义上的即插即用解决方案，您可以享受最终安装和编程方面的便利性，重新部署系统也变得前所未有的迅速。

抓取和传感系统旨在提供最终的安装和编程的便利性



产品概述



RG2
夹持器



RG6
夹持器



双
夹持器



RG2-FT
夹持器



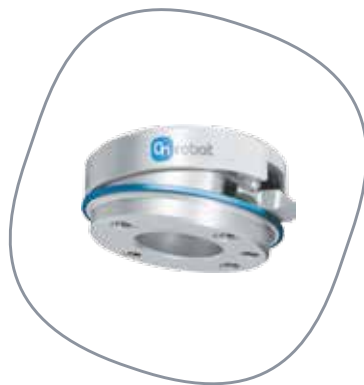
HEX-E、HEX-H F/T
传感器



壁虎
夹持器



VG10
真空夹持器



快换
装置

RG2 和 RG6 夹持器

即插即用型夹持器

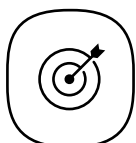
高投资回报率

- ✓ 无外部电缆
- ✓ 可调节的夹持器底座
- ✓ 功能反馈
- ✓ 自动有效载荷和 TCP 计算
- ✓ 深度补偿
- ✓ 可定制化指端
- ✓ 双夹持器

RG2/RG6 协作式夹持器是真正意义上的即插即用型解决方案。快速安装和简单编程可缩短 30% 的配置时间。



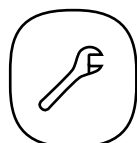
应用



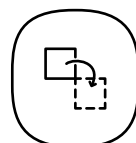
机床管理



包装和码垛



组装



分拣和放置

技术参数

参数	RG2	RG6
有效载荷	2 kg	6 kg
夹持力 (1 N 分辨率)	3-40 N	25-120 N
总行程 (1 mm 分辨率)	110 mm	160 mm
行程时间 (0 - 110/40 - 20)	950 ms / 200 ms	950 ms / 200 ms
产品重量	650 g	1000 g
反馈	力 (3-40 N) 和 宽度 (0-110 mm) 检测	力 (25-120 N) 和 宽度 (0-160 mm) 检测

丹麦，Rosborg

案例故事

在 Rosborg Greenhouse，协作式手臂末端产品可以优化生产力并减少单调作业。在应对不断增长的需求和季节性波动时，Rosborg Greenhouse 决定使用 RG6 自动化处理种植和包装药材的流程。通过易于调节的作用力，夹持器可以轻轻地拾取和包装药材，而不会造成挤压或损坏。夹持器的灵活性使 Rosborg 可以在同一包装线上添加不同尺寸、形状和重量的产品。

“我们当时要寻找的是一种能够小心地抓起药材和花卉，而不会对其造成挤压的夹持器。我们选择了 RG6 夹持器，因为它的夹持范围广，夹持力大，而且精确、灵活”，Henning Jørgensen 解释说。

- ✓ 直观，员工可轻松重新部署
- ✓ 减少单一作业
- ✓ 夹持范围广、夹持力大
- ✓ 精确且灵活
- ✓ 投资回报率快
- ✓ 在旺季期间，产量翻倍，且不会损失利润

在 onrobot.com 阅读完整案例故事



HEX-E、HEX-H F/T 传感器

通过触觉 自动化变得简单

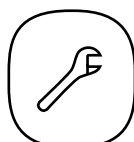
OPTOFORCE 技术

- ✓ 综合软件包
- ✓ 无需编程技巧
- ✓ 中心指向、插入、手动引导或路径记录等功能
- ✓ 物体存在性和精确位置检测
- ✓ 移动时作用力保持恒定
- ✓ 为机器人添加触觉

通过预编程的 OnRobot 力传感应用和直观的界面确保通过触觉实现更快速的集成和更轻松的操作。



应用



组装



表面处理：
去毛刺、研磨、抛光



质量检测与检验

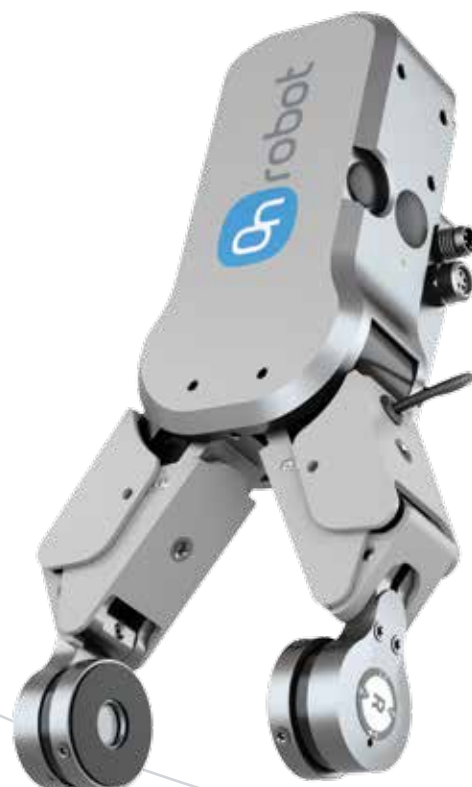
技术参数

参数	HEX-E - 高精度	HEX-H - 低形变率
尺寸	Ø70x37.5 mm	Ø70x37.5 mm
额定 Fx、y、z（所有方向）	200 N	200 N
额定扭矩	Tz:6.5 Nm Txy:10 Nm	Tz:13 Nm Txy:20 Nm
分辨率（无噪音）	Fxy:0.2 N Fz:0.8 N	Fxy:0.5 N Fz:1 N
额定形变	Fxy: ±1.7 mm Fz: ±0.3 mm	Fxy: ±0.6 mm Fz: ±0.25 mm

RG2-FT 夹持器

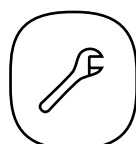
通过查看和触摸 实现智能抓取

- ✓ 指端带有 F/T 传感器的夹持器
- ✓ 使用邻近式传感器检测工件
- ✓ 工件滑落检测
- ✓ 精确和简单的深度补偿
- ✓ 集成力控插入软件
- ✓ 力控/扭矩传感器可实现精确加工 操作、
组装工作和协作式操作

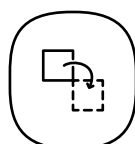


您可以使用 OnRobot RG2-FT 实现高精度自动化组装任务。指端内置的 6 维 F/T 传感器可实现极其精确的抓取，有助于提高生产质量

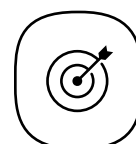
应用



组装



分拣和放置



机床管理

技术参数

一般特性	最小	典型	最大
总行程	0 mm	-	98 mm
指尖位置分辨率	-	0.1 mm	-
夹持力 (可调)	3 N	-	40 N

力传感器	Fxy	Fz	Txy	Tz
额定容量 (N.C)	20 N	40 N	0.7 Nm	0.5 Nm
无噪音分辨率	0.1 N	0.4 N	0.008 Nm	0.005 Nm

邻近式传感器	最小	典型	最大
分辨率	-	2 mm	-



壁虎夹持器

像壁虎一样附着

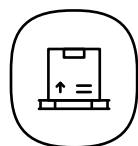
自动化程度更胜以往

- ✓ 壁虎式附着抓取
- ✓ 吸取扁平物品无需气源
- ✓ 可抓取固体或多孔物体
- ✓ 瞬间抓取
- ✓ 集成的负载传感器用于精确抓取
- ✓ 邻近式传感器 - 部分存在

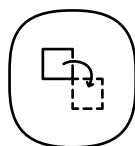
受自然启发的 OnRobot 壁虎技术使附着和抓取任何类型平坦而光滑的表面成为可能。适用于需要快速/简单抓取的应用场景。



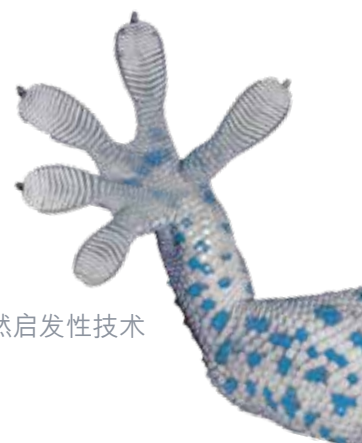
应用



包装和码垛



分拣和放置



大自然启发性技术

技术参数

最大有效载荷 (KG)	亮钢/亚克力/玻璃/钣金
食品级环境	4.1 / 4.1 / 3.3 / 3.1
其他环境 - 具有清洁系统	1.6 / 1.6 / 1.3 / 1.3
规格或功能	数值 / 说明
夹持器	
断电是否保持物品?	是
邻近式传感器范围	0-260 mm
最大附着力所需的预加载	125 N
缓冲垫	
更换间隔	100,000 周期

与优傲机器人、Kawasaki、FANUC兼容

VG10 真空夹持器

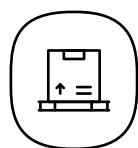
无需空气供应，即可处理多种尺寸的物体

- ✓ 无外部电缆或空气供应
- ✓ 带有单真空通道的双夹持器
- ✓ 可灵活调整的吸盘臂
- ✓ 可配置的吸盘
- ✓ 真空反馈传感器

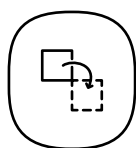
VG10 专为协作式机器人应用而设计。作为真正的即插即用解决方案，VG10 可以在不到 30 分钟的时间内直接开箱即用。



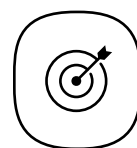
应用



包装和码垛



分拣和放置



机床管理

技术参数

参数

手臂可处理	10x10mm 至 500x500mm 的工件
带有单独真空通道的双夹持器	
有效载荷	最高 10kg
可调节真空	0-80%
支持	24V I/O 以及 MODBUS RTU RS485
真空泵	集成式，电动 BLDC
真空吸盘	1-16 个
手臂	4
抓取时间	0.35s
释放时间	0.20s
IP	54
重量	1,7kg

与优傲机器人兼容

快换装置

- ✓ 轻松且快速更换工具
- ✓ 全协作式，无锐利边缘
- ✓ 冗余锁定机制
- ✓ 高可重复性
- ✓ 同类型中最低重量和高度

获专利的、可靠且易于使用的锁定机制，额外的安全锁定结构和锁紧弹簧，使快换装置成为独特的产品，是所有协作式机器人应用的理想选择。

凭借快换装置，您将拥有最简单、最快速的工具切换装置，其中包含您需要的所有内容。



技术参数

参数

可重复性	+/- 0.02 mm
ISO 类型	9409-1
兼容性	50-4-M6
有效载荷	10kg



部署智能机器人— 自动化程度更胜以往

OnRobot 产品开启了自动化领域的新契机，先前无法实现的任务自动化现已轻而易举。您可利用 OnRobot 产品和综合软件包访问许多预编程的工业应用。增强机器人手臂的智能化程度，可赋予其更接近人类的感知能力，从而开启了自动化领域的全新契机。



联系当地经销商

OnRobot 手臂末端产品通过经认证的经销商合作伙伴网络进行售卖。
通过 onrobot.com/distributors 查找您的当地经销商

当地经销商

sales@onrobot.com
www.onrobot.com



OnRobot A/S
Teglvaerksvej 47H
5220 Odense SØ
Denmark
+45 53 53 57 37