

# Деликатный, обучаемый захват

*Совместное взаимодействие человека и робота требует применения интеллектуальных и безопасных систем. Используя свой многолетний опыт, SCHUNK разработал захватное устройство, которое соответствует всем параметрам и качествам безопасной захватной системы для коллаборативного использования. Результатом этой работы стал новый коллаборативный захват SCHUNK JL1.*

Для того, чтобы человек и робот работали бок о бок, необходимо соблюсти много требований по безопасности. Захват SCHUNK JL1 соответствует всем требованиям безопасности: оценка риска согласно DIN EN ISO 12100, сертификация по безопасности машин и оборудования DIN EN ISO 13849, DIN EN ISO 10218-1/-2 и DIN EN ISO/TS 15066.

Захват SCHUNK JL1 – это первый коллаборативный захват, способный «общаться» с людьми.

Компания SCHUNK выделяет 5 основных характеристик, которые отличают захват Schunk JL1 от всех остальных:



*Сенсорная панель, встроенная в корпус и световая индикация пальцев позволяет оператору программировать и управлять захватом SCHUNK JL1 в режиме реального времени*

*Во-первых*, захват способен полностью взаимодействовать и управляться оператором. Имея большой ход пальцев и достаточно высокое усилие захвата, при прерывании процесса работы захват надежно удерживает заготовку, что полностью исключает риск травмоопасных ситуаций.

*Во-вторых*, захват оборудован специальными датчиками, которые могут реагировать на изменение окружающей среды захвата.

*В-третьих*, специальное программное обеспечение позволяет безошибочно считывать показания датчиков окружающей среды в режиме реального времени.

*В-четвертых*, при непосредственном контакте с человеком, захват начинает работать с ограниченными характеристиками силы захвата (безопасный режим).

*Пятым* фактором является безопасная обтекаемая форма захвата, выполненная из пластика, без острых углов и поверхностей.

Пальцы захвата SCHUNK JL1 могут выполнять как параллельное, так и угловое перемещение.

Встроенная между захватных пальцев камера позволяет идентифицировать необходимые для захвата объекты. Система тактильных датчиков позволяет регулировать усилие захвата для перемещения и удержания заготовок различной плотности и массы.



*«Мягкая» оболочка –  
«интеллектуальное» ядро!*

*Коллаборативный  
захват SCHUNK JL1 –  
новый стандарт  
работы при кооперации  
человека и робота*

*Co-act  
JL1  
gripper*

ООО «ШУНК Интек»

197342, Санкт-Петербург,  
ул. Белоостровская,  
д. 17, к. 2, лит. А, оф. 103  
Тел.: +7 (812) 326-78-35  
E-mail: info@ru.schunk.com  
www.ru.schunk.com

**SCHUNK** 