Objekt:	Modulares Roboter-Greifsystem "Soest Hand"
Museum:	Heinz Nixdorf MuseumsForum Fürstenallee 7 33102 Paderborn 05251-306600 AWegener@hnf.de
Sammlung:	KI und Robotik
Inventarnummer:	E-2018-0166

Beschreibung

Schon lange werden kooperative Roboter entwickelt und in Forschung und Arbeitswelt eingesetzt. Diese Hand ist nach einem Baukastenprinzip aus einzelnen Greiffingern mit Pneumatikantrieb zusammengesetzt. Sie wird vor allem zur Montage von Schläuchen und Blechen benutzt.

Grunddaten

Material/Technik:	Metall
Maße:	HxBxT: 60 x 30 x 30 cm, Gewicht: 25 kg

Ereignisse

Hergestellt	wann	1999
	wer	GMG Gesellschaft für modulare Greifersysteme
	wo	Soest

Schlagworte

- Greifhand
- Industrieroboter
- Roboter