

[Additional information: <https://owl.museum-digital.de/object/4383> vom 2024/05/17]

	<p>Object: Modulares Roboter-Greifsystem "Soest Hand"</p> <p>Museum: Heinz Nixdorf MuseumsForum Fürstenallee 7 33102 Paderborn 05251-306600 AWegener@hnf.de</p> <p>Collection: KI und Robotik</p> <p>Inventory number: E-2018-0166</p>
--	--

## Description

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

## Basic data

Material/Technique: Metall  
Measurements: HxBxT: 60 x 30 x 30 cm, Gewicht: 25 kg

## Events

Created      When      1999  
                 Who      GMG Gesellschaft für modulare Greifersysteme  
                 Where     Soest

## Keywords

- Greifhand
- Industrial robot
- Robot