

	<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