



# HANDY

Main articulée motorisée et auto adaptative, sans électronique, étanche 10 bars

//

**Motorized hand auto adaptive without electronic, depth operating 100 meters**



Auto adaptative à la forme de l'objet  
Voir principe ci-dessous

//

*Adapts to the shape of object  
(see the principle below)*

## Principe // *Principle*

La main comporte deux doigts articulés (trois phalanges par doigt), et un pouce à touches mobiles, monté sur pivot. Elle fonctionne suivant deux modes de préhension:

### 1) Saisie adaptative

A la fermeture de la main, le moteur accompagne les doigts qui se referment sous l'action de ressorts de rappel, les phalanges venant s'immobiliser et se bloquer au contact de l'objet.

Chaque doigt, de manière indépendante, enveloppe les courbes de l'objet.

Le serrage de la prise se fait automatiquement, par principe "d'auto coincement".

Le glissement provoqué par le poids de l'objet entraîne les touches mobiles du pouce, qui viennent plaquer l'objet sur les phalanges. Plus l'objet est lourd, plus le serrage est important.

### 2) Saisie par pression contrôlée

A la fermeture de la main, le moteur accompagne les doigts qui se referment sous l'action des ressorts de rappel, les phalanges venant s'immobiliser et se bloquer au contact de l'objet.

Chaque doigt de manière indépendante, enveloppe les courbes de l'objet

*The hand includes two articulated fingers (3 fingers phalanges) and a movable thumb keys pivoted*

*It operates in two modes grip:*

*1) adaptive input .when closing the hand, the motor assists fingers which close under the action of return springs, the phalanges from standstill and hang in contact with object.*

*Each finger independly, envelope curves of the object.*

*Tightening the decision is made automatically, by principle "self jamming"*

*The sliding caused by the weight of the object causes the movable type of the thumb, which are plated on the object phalanges. More the object is heavy, more tightening is important*

*2) Controlled by pressure input*

*When closing the hand, the motor asists fingers which close under action of return springs, the phalanges from standstill and hand in contact with the object. Each finger independly, envelope curves of the object.*

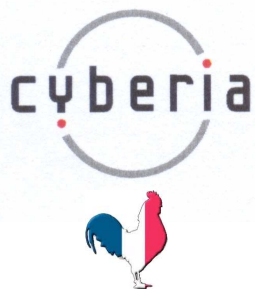
*Tightening of the jack is controlled by a thumb pressure through a force sensor*

CYBERIA 55 Rue MERLOT 34130 MAUGUIO (France) Tel:+33(0)4.67.99.94.58 Fax:+33(0)4.67.99.94.59

HTTP// [www.cyberia-robotics.com](http://www.cyberia-robotics.com)

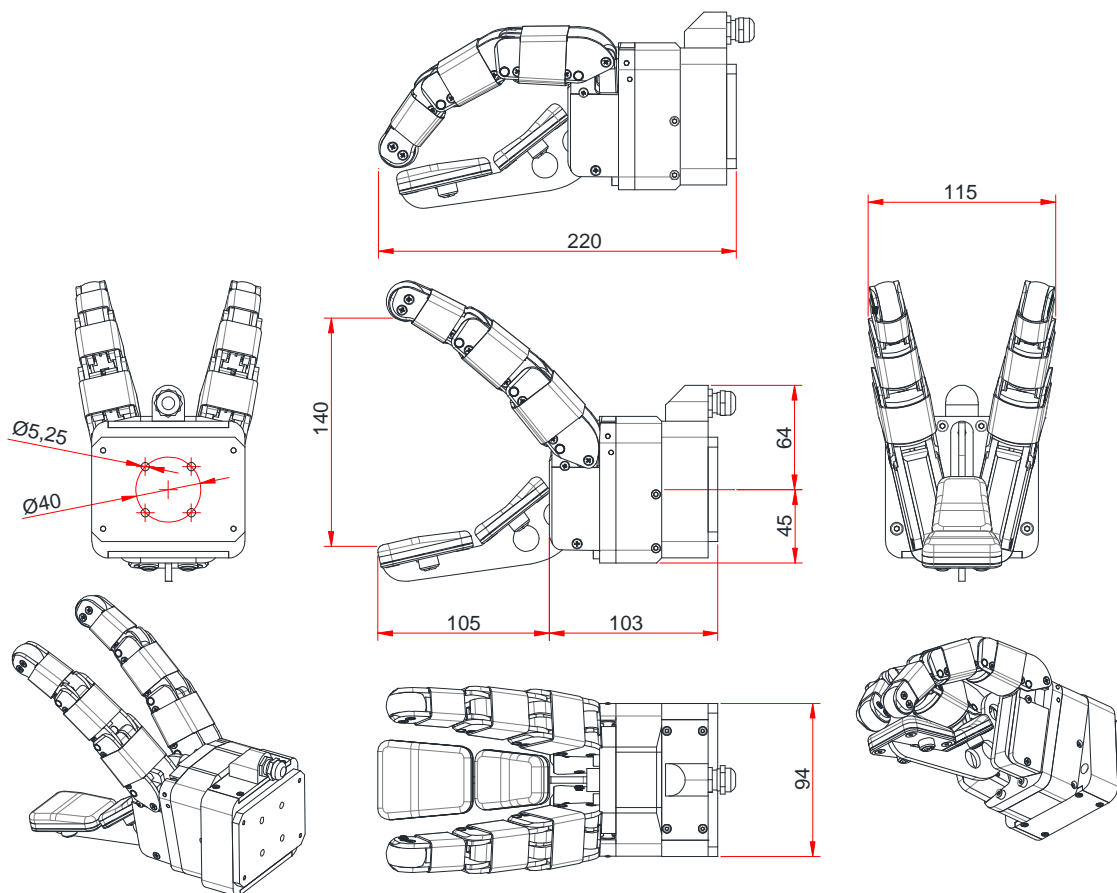
Email:[info@cyberia-robotics.com](mailto:info@cyberia-robotics.com)





# HANDY

|  |   |
|--|---|
| <b>DESIGNATION</b>                     | <b>HANDY</b>                                |
| <b>Poids de la Main // Hand weight</b> | <b>1,7 Kg</b>                               |
| <b>Alimentation // Power supply</b>    | <b>12 Vou 24 V CC</b>                       |
| <b>Etanchéité // Depth operating</b>   | <b>10 Bars // 145 PSI</b>                   |
| <b>Charge Maxi // Maxi Load</b>        | <b>30 kG Prise centrée // centered grip</b> |
| <b>Rotation Main // Hand rotation</b>  | <b>Option</b>                               |
| <b>Dimensions</b>                      | <b>Voir ci-dessous // See below</b>         |



CYBERIA 55 Rue MERLOT 34130 MAUGUIO (France) Tel:+33(0)4.67.99.94.58 Fax:+33(0)4.67.99.94.59

HTTP// [www.cyberia-robotics.com](http://www.cyberia-robotics.com)

Email:[info@cyberia-robotics.com](mailto:info@cyberia-robotics.com)

