

# サーボ電動グリ ッパー

JP-2022.11

# DH-ROBOTICS

DH-Roboticsは、工業用インテリジェント製造シナリオの中核コンポーネントの提供に重点を置くハイテク企業です。自社開発の正確な力制御ダイレクトドライブテクノロジーに基づいて、世界中のさまざまな業界のお客様に種々の電動グリッパーと精密モーション製品を提供し、生産コストを削減し、生産効率を向上し、インテリジェントな製造を実現します。

## サポート体制



## 研究開発体制



新技術



イノベーション



研究開発



エンジニアリング管理



## 販売ネットワーク



プロジェクト  
評価



研修



品質監督



アフターサー  
ビス



## 製造



品質システム



在庫管理



サプライ管理



製造

# 目次

|           |    |
|-----------|----|
| 用途        | 5  |
| 選択レファレンス  | 8  |
| 製品パラメータ概要 | 10 |

---

## PGEシリーズ

スリムタイプ電動平行グリッパー



|            |    |
|------------|----|
| PGE-2-12   | 14 |
| PGE-5-26   | 15 |
| PGE-8-14   | 16 |
| PGE-15-10  | 17 |
| PGE-15-26  | 18 |
| PGE-50-26  | 19 |
| PGE-100-26 | 20 |

---

## RGIシリーズ

電動ロータリーグリッパー



|            |    |
|------------|----|
| RGI-35-12  | 22 |
| RGI-35-14  | 23 |
| RGI-35-30  | 24 |
| RGI-100-14 | 25 |
| RGI-100-22 | 26 |
| RGI-100-30 | 27 |

---

## RGDシリーズ

ダイレクトドライブロータリーグリッパー



|           |    |
|-----------|----|
| RGD-5-14  | 29 |
| RGD-5-30  | 30 |
| RGD-35-14 | 31 |
| RGD-35-30 | 32 |

---

## PGIシリーズ

電動平行グリッパー



|            |    |
|------------|----|
| PGI-140-80 | 34 |
|------------|----|

## PGHLシリーズ

産業用フラット電動グリッパ



---

|             |    |
|-------------|----|
| PGHL-400-80 | 36 |
|-------------|----|

## PGSシリーズ

ミニチュア電磁グリッパー



---

|         |    |
|---------|----|
| PGS-5-5 | 38 |
|---------|----|

## PGCシリーズ

コラボレーティブ平行電動グリッパー



---

|            |    |
|------------|----|
| PGC-50-35  | 40 |
| PGC-140-50 | 41 |
| PGC-300-60 | 42 |

## AGシリーズ

電動アダプティブグリッパー



---

|            |    |
|------------|----|
| AG-160-95  | 44 |
| AG-105-145 | 45 |
| DH-3       | 46 |

## CGシリーズ

電動中心グリッパー

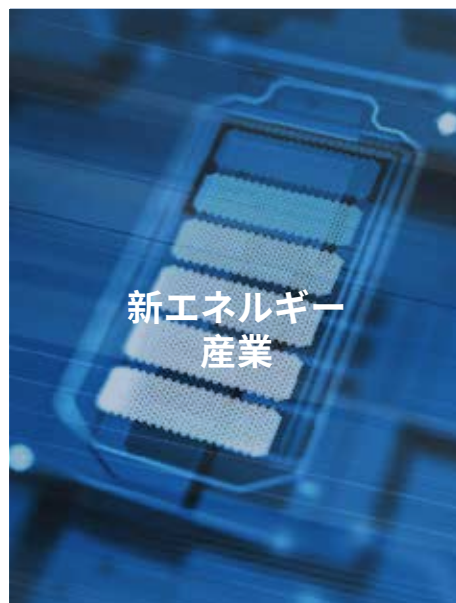
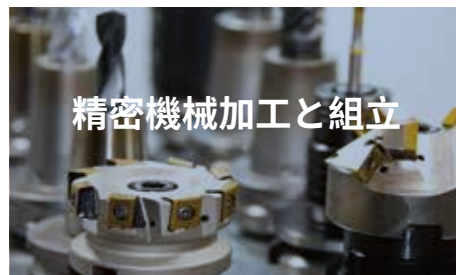


---

|             |    |
|-------------|----|
| CGE-10-10   | 48 |
| CGI-100-170 | 49 |
| CGC-80-10   | 50 |

# 最先端産業への応用

その他のソリューションや応用例については、[www.dh-robotics.com](http://www.dh-robotics.com) をご覧ください。



# 応用例



## PGE-8-14 自動適用

2台の電動グripperを実装した1台の協働ロボットで、積み降ろしを完了します。



## PGE-8-14 電子機器

極小加工対象物のハンドリングと位置決め。



## RGI-35-14 医療オートメーション

自動サブカップ処理システムは、ABBのScaraロボットアームとDH-Robotics電動グripperを通じて、サンプルチューブの開放操作、スキャン、情報入力、ピペッティング、プレートの回転、蓋の閉鎖を自動的に完了することができます。



## PGE-15-26 医療オートメーション

情報を読み取ってチューブカバーのネジを外すためのダブルチャンネルスキャンコード。自動カップ共有プロセスに関与します。

# 応用例



## PGC-50-35 オートメーション

URロボットに2台のPGC-50-35グripperが応用され、生産ラインで加工対象物をピック&プレースしました。



## AG-160-95 自動車

協働ロボットにAG-160-95電動グripperが応用され、ニードルローラーベアリングの締め付けと組立を完了しました。



## PGC-140-50 ロボット新規小売

PGC-140-50は、シャネル5番香水の100周年を記念して、世界20か国のシャネル店舗でお披露目されたDOOSANロボットに応用されました。



## AG-160-95 機械加工

AGVとCOBOTにAG-160-95電動グripperが応用され、工作機械の積み降ろしならびに工作機械の設備管理を完了しました。

## ショートワイヤー対応表

当社のグリッパーは、短いワイヤで、各ブランドの協働ロボットのエンドインターフェイスに直接接続できます。

| ワイヤー番号 | 電動グリッパーモデルをサポート           | UR     | Dobot  | Aubo | Jaka | Elite  | TM | Doosan | Elephant | SINSUN | ROKAE | Han's Robot | Neuro-meka | Hanwha |
|--------|---------------------------|--------|--------|------|------|--------|----|--------|----------|--------|-------|-------------|------------|--------|
| W0     | 小電流電動グリッパー（ピーク電流 0.6 A以下） | CBシリーズ |        |      |      |        |    |        |          |        |       |             |            |        |
| Wa     | 小電流電動グリッパー（ピーク電流 1.5 A未満） | Eシリーズ  | CRシリーズ |      |      | CSシリーズ |    |        |          | V      |       |             |            | V      |
| Wb     | 大電流電動クロー（ピーク電流 1.5 A以下）   | Eシリーズ  |        |      |      |        |    |        |          |        |       |             |            |        |
| Wc     | 小電流電動グリッパー（ピーク電流 1.5 A未満） |        |        | V    |      |        |    |        |          |        |       |             |            |        |
| Wd     | 小電流電動グリッパー（ピーク電流 1.5 A未満） |        |        |      |      |        |    |        | V        |        |       |             |            |        |
| We     | 共通（大電流および小電流の電動グリッパーに対応）  |        |        |      |      |        |    | Aシリーズ  |          |        |       |             |            |        |
| Wf     | 共通（大電流および小電流の電動グリッパーに対応）  |        |        |      |      |        |    | Mシリーズ  |          |        |       |             |            |        |
| Wg     | 小電流電動グリッパー（ピーク電流 1.5 A未満） |        |        |      | V    |        |    |        |          |        |       |             |            |        |
| Wh     | 小電流電動グリッパー（ピーク電流 1.5 A未満） |        |        |      |      |        | V  |        |          |        |       |             |            |        |
| Wi     | 小電流電動グリッパー（ピーク電流 1.5 A未満） |        |        |      |      |        |    |        |          |        | V     |             |            |        |
| Wj     | 共通（大電流および小電流の電動グリッパーに対応）  |        |        |      |      | ECシリーズ |    |        |          |        |       |             |            |        |
| Wk     | 共通（大電流および小電流の電動グリッパーに対応）  |        |        |      |      |        |    |        |          |        |       | V           |            |        |
| Wl     | 共通（大電流および小電流の電動グリッパーに対応）  |        |        |      |      |        |    |        |          |        |       |             | V          |        |

## クイック選択レファレンス

まず、以下の5条件に従って、一致するグリッパーモデルをスピーディーに選択できます。また、詳しい情報や選択方法について、セールス部門にご相談いただくこともできます。

### 条件 1

#### 応用



- ☐ 協働ロボット
  - ☐ 負荷
  - ☐ ピーク電流
- ☐ 工業用ロボット
- ☐ オートメーションモジュール

### 条件 2

#### 加工対象物の重量



- ☐ 加工対象物の形状
- ☐ 加工対象物の材質
- ☐ 摩擦
- ☐ ...

### 条件 3

#### 把持ストローク



- ☐ 加工対象物のサイズ
  - ☐ 平行 / 中心
  - ☐ アウタークリップ、インナーサポート
  - ☐ フィンガーチップの構造
  - ☐ ...

### 条件 4

#### 機能の選択



- ☐ 回転
- ☐ 自己ロック
- ☐ エンベロープ把持
- ☐ ...

### 条件 5

#### 環境要件

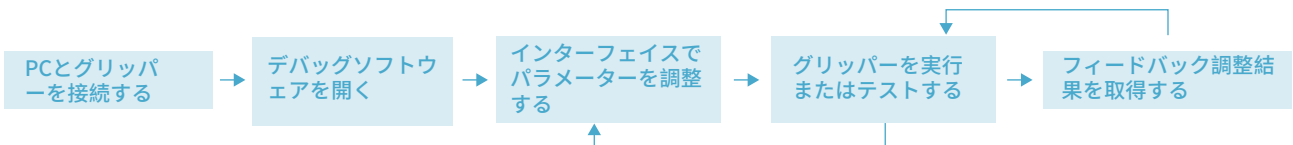


- ☐ IP等級
- ☐ 温度条件
- ☐ ...

# ホストコンピュータデバッグソフトウェア（PC側）

## ユーザーフレンドリー

ホストコンピュータのデバッグソフトウェアはDH-Roboticsが自社開発したものであり、PC側から種々の機能パラメーターの調整・テスト・初期設定を簡単にかつ迅速に完了する上で役立ちます。同時に、さまざまなステータス情報がリアルタイムで提供されるため、生産ラインのセットアップ時間が大幅に短縮され、現場エンジニアの操作とメンテナンスの難易度が軽減されます。



## パラメータが調整可能

- ・把持力
- ・フィンガーチップ位置
- ・把持速度
- ・回転角度\*
- ・回転速度\*
- ・回転力 (トルク力)\*

## リアルタイムフィードバック

- ・4つの把持状態
  - ① 移動状態
  - ② 所定の位置
  - ③ クランプ状態
  - ④ 落下状態
- ・場所と時間のグラフ
- ・時間の関数として表示されたクランプ電流



例：DH-Robotics PCソフトウェア

\* 具体的な応用機種は営業担当者  
にご相談ください

# 製品パラメータ概要

## PGEシリーズ スリムタイプ電動平行グリッパー

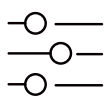
正確な力制御

小型

速い応答



オールイン  
ワン設計



調整可能な  
パラメータ



インテリジェ  
ントなフィ  
ードバック



交換可能なフィ  
ンガーチップ



自己ロック  
機能



PGE-2-12



PGE-5-26



PGE-8-14



PGE-15-10



PGE-15-26



PGE-50-26



PGE-100-26

|            | 把持力 (N) |    |     |     |     |     |     | ストローク (mm) | 速度 (秒) |     |      |     | IP等級<br>IP40 |
|------------|---------|----|-----|-----|-----|-----|-----|------------|--------|-----|------|-----|--------------|
|            | 25      | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |            | 0.15   | 0.3 | 0.45 | 0.5 |              |
| PGE-2-12   | ■       |    |     |     |     |     |     | 12         | ●      |     |      |     | ●            |
| PGE-5-26   | ■       |    |     |     |     |     |     | 26         |        | ●   |      |     | ●            |
| PGE-8-14   | ■       |    |     |     |     |     |     | 14         |        | ●   |      |     | ●            |
| PGE-15-10  | ■       |    |     |     |     |     |     | 10         |        | ●   |      |     | ●            |
| PGE-15-26  | ■       |    |     |     |     |     |     | 26         |        |     |      | ●   | ●            |
| PGE-50-26  |         | ■  |     |     |     |     |     | 26         |        |     | ●    |     | ●            |
| PGE-100-26 |         | ■  | ■   |     |     |     |     | 26         |        |     |      | ●   | ●            |

## RGIシリーズ 電動ロータリーグリッパー

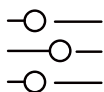
無限回転

デュアルサーボ  
システム

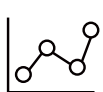
コンパクトタイ  
プ



ドライブとコン  
トロールの統合



調整可能な  
パラメータ



インテリジェ  
ントなフィー  
ドバック



交換可能なフィ  
ンガーチップ



RGI-35-12



RGI-35-14



RGI-35-30



RGI-100-14



RGI-100-22



RGI-100-30

|            | 把持力 (N) |    |     |     |     |     |     | ストローク (mm) | 速度 (秒) |     |      |     | IP等級<br>IP40 |
|------------|---------|----|-----|-----|-----|-----|-----|------------|--------|-----|------|-----|--------------|
|            | 25      | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |            | 0.55   | 0.6 | 0.65 | 0.7 |              |
| RGI-35-12  | ■       |    |     |     |     |     |     | 12         |        | ●   |      |     | ●            |
| RGI-35-14  | ■       |    |     |     |     |     |     | 14         | ●      |     |      |     | ●            |
| RGI-35-30  | ■       |    |     |     |     |     |     | 30         |        |     | ●    |     | ●            |
| RGI-100-14 |         | ■  | ■   | ■   |     |     |     | 14         |        | ●   |      |     | ●            |
| RGI-100-22 |         |    | ■   | ■   | ■   |     |     | 22         |        |     | ●    |     | ●            |
| RGI-100-30 |         |    |     | ■   | ■   | ■   |     | 30         |        |     |      | ●   | ●            |

## RGDシリーズ スリムタイプ電動平行グリッパー

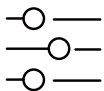
バックラシ  
ュゼロ

無限回転

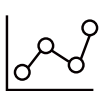
正確な配置



ドライブとコン  
トロールの統合



調整可能な  
パラメータ



インテリジェ  
ントなフィー  
ドバック



交換可能なフィ  
ンガーチップ



自己ロック  
機能



RGD-5-14



RGD-5-30



RGD-35-14



RGD-35-30

|           | 把持力 (N) |    |     |     |     |     |     | ストローク (mm) | 速度 (秒) |     | IP等級<br>IP40 |
|-----------|---------|----|-----|-----|-----|-----|-----|------------|--------|-----|--------------|
|           | 25      | 50 | 100 | 150 | 200 | 250 | 300 |            | 0.5    | 0.7 |              |
| RGD-5-14  | ■       |    |     |     |     |     |     | 14         | ●      |     | ●            |
| RGD-5-30  | ■       |    |     |     |     |     |     | 30         | ●      |     | ●            |
| RGD-35-14 | ■       |    |     |     |     |     |     | 14         | ●      |     | ●            |
| RGD-35-30 | ■       |    |     |     |     |     |     | 30         |        | ●   | ●            |

## PGIシリーズ 電動平行グリッパー

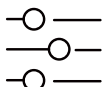
高負荷

高い保護等級

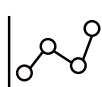
ロングストローク



ドライブとコントロールの統合



調整可能なパラメータ



インテリジェントなフィードバック



交換可能なフィンガーチップ



自己ロック機能



PGI-140-80

|            | 把持力 (N)                   | ストローク (mm) | 速度 (秒)                            | IP等級                   |
|------------|---------------------------|------------|-----------------------------------|------------------------|
|            | 25 50 100 150 200 250 300 |            | 0.7                               | IP54                   |
| PGI-140-80 | <div><div></div></div>    | 80         | <div><div></div><div></div></div> | <div><div></div></div> |

## PGIシリーズ 産業用フラット電動グリッパ

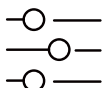
高負荷

高いクランプ力

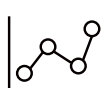
ロングストローク



ドライブとコントロールの統合



調整可能なパラメータ



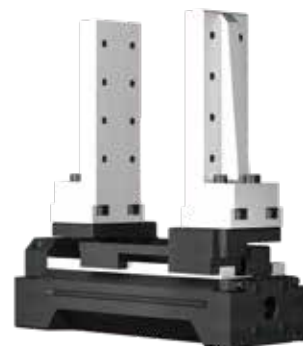
インテリジェントなフィードバック



交換可能なフィンガーチップ



自己ロック機能



PGHL-400-80

|             | 把持力 (N)                   | ストローク (mm) | 速度 (秒)                 |                        | IP等級                   |
|-------------|---------------------------|------------|------------------------|------------------------|------------------------|
|             | 25 50 100 150 200 250 400 |            | 1.0                    | 1.1                    | IP40                   |
| PGHL-400-80 | <div><div></div></div>    | 80         | <div><div></div></div> | <div><div></div></div> | <div><div></div></div> |

## PGSシリーズ ミニチュア電磁グリッパー

小型

高頻度

操作が容易



オールインワン設計



交換可能なフィンガーチップ



自己ロック機能



PGS-5-5

|         | 把持力 (N)                   | ストローク (mm) | 速度 (秒)                            | IP等級                   |
|---------|---------------------------|------------|-----------------------------------|------------------------|
|         | 25 50 100 150 200 250 300 |            | 0.03                              | IP40                   |
| PGS-5-5 | <div><div></div></div>    | 5          | <div><div></div><div></div></div> | <div><div></div></div> |

## PGCシリーズ コラボーティブ平行電動グリッパー

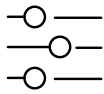
プラグ&プレイ

高い保護等級

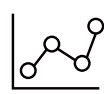
高負荷



ドライブとコントロールの統合



調整可能なパラメータ



インテリジェントなフィードバック



交換可能なフィンガーチップ



自己ロック機能



PGC-50-35



PGC-140-50



PGC-300-60

|            | 把持力 (N)                         | ストローク (mm) | 速度 (秒) |     |     | IP等級 |      |
|------------|---------------------------------|------------|--------|-----|-----|------|------|
|            | 25 50 100 150 200 250 300       |            | 0.6    | 0.7 | 0.8 | IP54 | IP67 |
| PGC-50-35  | <div style="width: 10%;"></div> | 37         |        | ○●  |     | ●    |      |
| PGC-140-50 | <div style="width: 30%;"></div> | 50         | ○●     |     |     |      | ●    |
| PGC-300-60 | <div style="width: 60%;"></div> | 60         |        |     | ○●  |      | ●    |

## AGシリーズ 電動アダプティブグリッパー

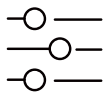
プラグ&プレイ

エンベロープアダプティブ把持

ロングストローク



ドライブとコントロールの統合



調整可能なパラメータ



インテリジェントなフィードバック



交換可能なフィンガーチップ



自己ロック機能



AG-160-95



AG-105-145



DH-3

|            | 把持力 (N)                         | ストローク (mm)         | 速度 (秒) |  |  | IP等級 |      |
|------------|---------------------------------|--------------------|--------|--|--|------|------|
|            | 25 50 100 150 200 250 300       |                    | 0.7    |  |  | IP40 | IP54 |
| AG-160-95  | <div style="width: 30%;"></div> | 95                 | ○●     |  |  |      | ●    |
| AG-105-145 | <div style="width: 20%;"></div> | 145                | ○●     |  |  |      | ●    |
| DH-3       | <div style="width: 10%;"></div> | 106 (平行)/ 122 (中心) | ○●     |  |  | ●    |      |

## CGシリーズ 電動中心グリッパー

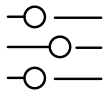
中心把持

ハイパフォーマンス

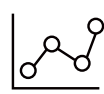
長寿命



ドライブとコントロールの統合



調整可能なパラメータ



インテリジェントなフィードバック



交換可能なフィンガーチップ



自己ロック機能



CGE-10-10



CGI-100-170



CGC-80-10

|             | 把持力 (N)                         | ストローク (mm)           | 速度 (秒) |     |     | IP等級 |      |
|-------------|---------------------------------|----------------------|--------|-----|-----|------|------|
|             | 25 50 100 150 200 250 300       |                      | 0.2    | 0.3 | 0.5 | IP40 | IP67 |
| CGE-10-10   | <div style="width: 5%;"></div>  | 10(単一ジョー)            |        | ○●  |     |      |      |
| CGI-100-170 | <div style="width: 20%;"></div> | φ 40~φ 170 (加工対象物内径) |        |     | ○●  | ●    |      |
| CGC-80-10   | <div style="width: 10%;"></div> | 10 (単一ジョー)           | ○●     |     |     |      | ●    |

# PGEシリーズ スリムタイプ電動平行グripper

PGE-2-12      PGE-15-26  
PGE-5-26      PGE-50-26  
PGE-8-14      PGE-100-26  
PGE-15-10

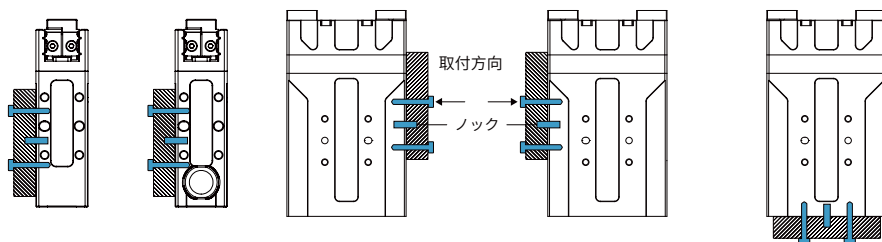


PGEシリーズは工業用のスリムタイプ電動平行グripperです。正確な力制御、コンパクトなサイズ、高い作業速度により、産業用電動グripperの分野で「売れ筋製品」となっています。

## 取付



- 1.前面取付：前面のネジ穴を使用して取り付ける
- 2.背面取付：背面のネジ穴を使用して取り付ける
- 3.右側取付：右側のネジ穴を使用して取り付ける
- 4.左側取付：左側のネジ穴を使用して取り付ける
- 5.底面取付：底面のネジ穴を使用して取り付ける



## 製品の特徴

### ● 小型で柔軟な設置

最も薄いサイズはコンパクトな構造を有する 18 mmで、少なくとも5種類の柔軟な取付方法に対応し、締付作業のニーズを満たし、設計スペースを節約します。

### ● 高い作業速度

最小開/閉時間は0.15 秒/ 0.15 秒に達し、生産ラインの高速で安定した締付条件を満たすことができます。

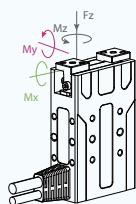
### ● 正確な力制御

特別なドライバー設計と駆動アルゴリズム補償により、把持力が連続的に調整可能で、力の再現性は 0.1 Nに達することができます。



## 応用

半導体、3Cエレクトロニクス、医療オートメーションなどの業界における組立、仕分け、積み降ろしなど、力の制御や柔軟性が必要なシナリオ向け。



|       |      |
|-------|------|
| $F_z$ | 35 N |
|-------|------|

|       |                                |
|-------|--------------------------------|
| $M_x$ | $0.2 \text{ N} \cdot \text{m}$ |
|-------|--------------------------------|

$M_y$  0.17 N·m

Mz 0.2 N·m

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

證明書 CE、FCC、RoHS



●

●

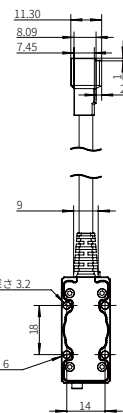
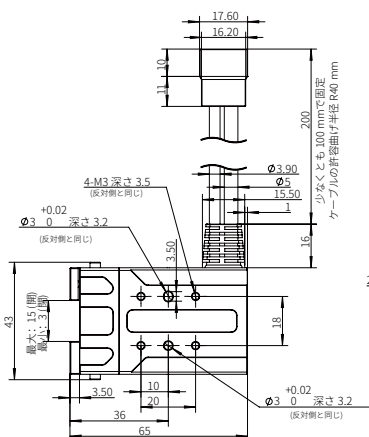
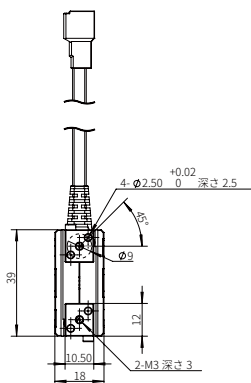
●

●

C

### 自己ロック機能

Technical drawing of a mechanical part (Fig. 10) showing a side view with dimensions and tolerances. The part has a total length of 36. It features a central section with a width of 12 and a depth of 3.5. There are two sets of holes: one set with a diameter of 3.2 and a depth of 3.2, and another set with a diameter of 3.2 and a depth of 3.2. The drawing includes various dimension lines and tolerance specifications.



# PGE-5-26



## 垂直静的許容荷重

Fz 50 N

## 許容負荷モーメント

Mx 0.3 N・m

My 0.25 N・m

Mz 0.3 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

|              |                                                                     |
|--------------|---------------------------------------------------------------------|
| 把持力 (ジョーあたり) | 0.8~5 N                                                             |
| ストローク        | 26 mm                                                               |
| 推奨加工対象物重量 *① | 0.1 kg                                                              |
| 開閉時間         | 0.3 秒/ 0.3 秒                                                        |
| 繰り返し精度 (配置)  | ± 0.02 mm                                                           |
| 騒音放射         | 40 dB未満                                                             |
| 重量           | 0.4 kg                                                              |
| 駆動方法         | ラックアンドピニオン+クロスローラーガイド                                               |
| サイズ          | 95 mm x 55 mm x 26 mm (ブレーキなし)<br>113.5 mm x 55 mm x 30 mm (ブレーキなし) |

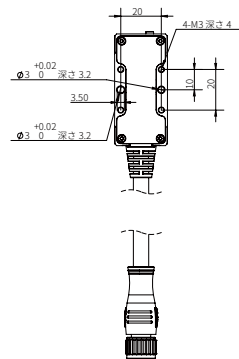
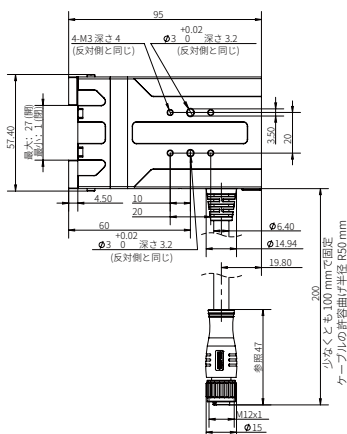
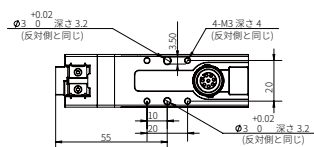
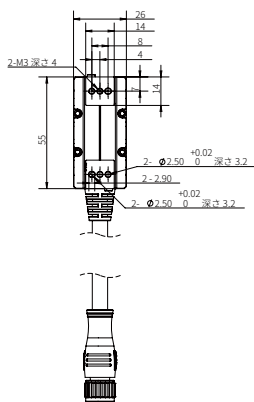
### 作業環境

|            |                                                                                          |
|------------|------------------------------------------------------------------------------------------|
| 通信インターフェイス | 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O<br>オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT *② |
| 定格電圧       | DC 24 V ± 10%                                                                            |
| 定格電流       | 0.4 A                                                                                    |
| ピーク電流      | 0.7 A                                                                                    |
| IP等級       | IP 40                                                                                    |
| 推奨環境       | 0~40 °C、相対湿度 85 %以下                                                                      |
| 証明書        | CE、FCC、RoHS                                                                              |

|              |         |        |        |      |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ●○      |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | 自己ロック機能 |

## 技術図

この図はブレーキなしのグripperです。ブレーキ付きグripperの図面が必要な場合は、弊社公式サイトよりダウンロードいただくか、弊社営業までお問い合わせください。



# PGE-8-14



## 垂直静的許容荷重

Fz 90 N

## 許容負荷モーメント

Mx 0.55 N・m

My 0.45 N・m

Mz 0.55 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

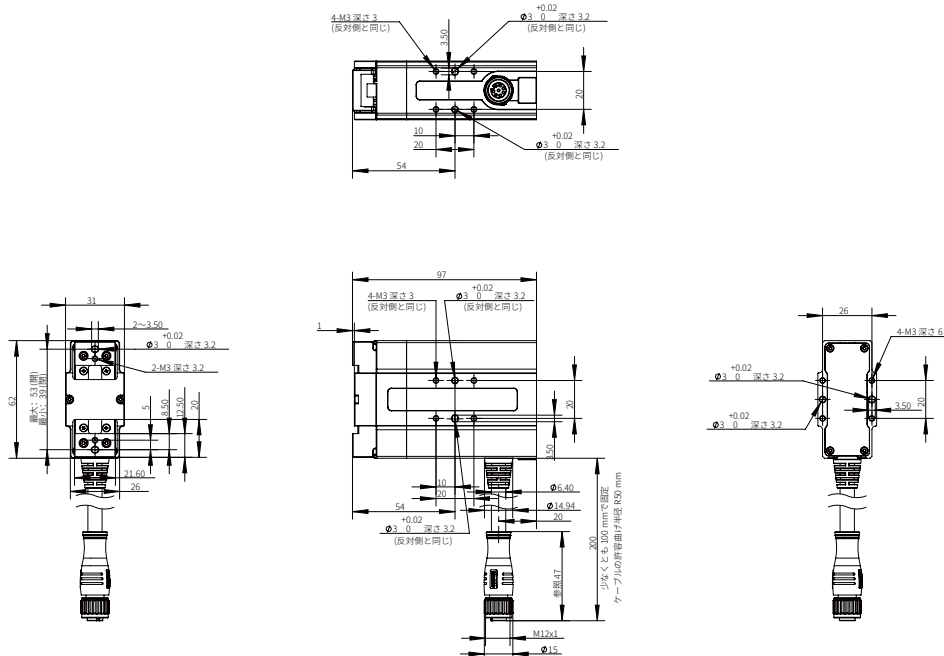
|              |                       |
|--------------|-----------------------|
| 把持力 (ジョーあたり) | 2~8 N                 |
| ストローク        | 14 mm                 |
| 推奨加工対象物重量 *① | 0.1 kg                |
| 開閉時間         | 0.3 秒/0.3 秒           |
| 繰り返し精度 (配置)  | ± 0.02 mm             |
| 騒音放射         | 40 dB未満               |
| 重量           | 0.4 kg                |
| 駆動方法         | ラックアンドピニオン+クロスローラーガイド |
| サイズ          | 97 mm x 62 mm x 31 mm |

### 作業環境

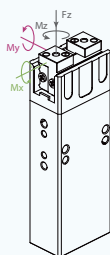
|            |                                                                                          |
|------------|------------------------------------------------------------------------------------------|
| 通信インターフェイス | 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O<br>オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT *② |
| 定格電圧       | DC 24 V ± 10%                                                                            |
| 定格電流       | 0.4 A                                                                                    |
| ピーク電流      | 0.7 A                                                                                    |
| IP等級       | IP 40                                                                                    |
| 推奨環境       | 0~40 °C、相対湿度 85 %以下                                                                      |
| 証明書        | CE、FCC、RoHS                                                                              |

|              |         |        |        |      |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ○       |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | 自己ロック機能 |

## 技術図



# PGE-15-10



## 垂直静的許容荷重

Fz 35 N

## 許容負荷モーメント

Mx 0.45 N・m

My 0.4 N・m

Mz 0.45 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

把持力 (ジョーあたり) 6~15 N

ストローク 10 mm

推奨加工対象物重量 \*① 0.25 kg

開閉時間 0.3 秒/0.3 秒

繰り返し精度 (配置)  $\pm 0.02$  mm

騒音放射 60 dB未満

重量 0.155 kg

駆動方法 高精度プラネタリギヤ+ラックアンドピニオン

サイズ  
グリッパーサイズ: 89 mm x 30 mm x 18 mm  
コントローラーサイズ: 78 mm x 52.4 mm x 27.2 mm

### 作業環境

通信インターフェイス 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O  
オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT \*②

定格電圧 DC 24 V  $\pm 10\%$

定格電流 0.1 A

ピーク電流 0.22 A

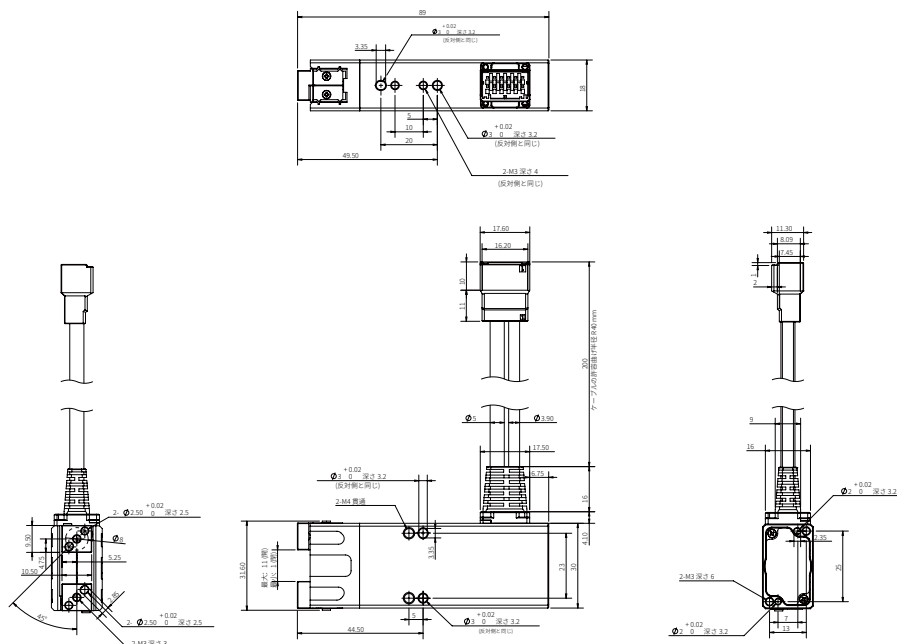
IP等級 IP 40

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

証明書 CE、FCC、RoHS

|                       |                                  |                                  |                                  |                                  |                       |
|-----------------------|----------------------------------|----------------------------------|----------------------------------|----------------------------------|-----------------------|
| <input type="radio"/> | <input checked="" type="radio"/> | <input checked="" type="radio"/> | <input checked="" type="radio"/> | <input checked="" type="radio"/> | <input type="radio"/> |
| ビルトインコントローラー          | 把持力調整可能                          | 位置調整可能                           | 速度調整可能                           | 落下保護                             | 自己ロック機能               |

## 技術図



The photograph shows a blue and black DH-MicroTICS force sensor unit. The blue part has the text "DH-MicroTICS" printed on it. A black cable is connected to the bottom. Below the photograph is a 3D schematic diagram of the sensor. The diagram shows a rectangular block with a cylindrical rod extending from the bottom left. Three coordinate axes are shown: a vertical axis labeled  $F_z$ , a horizontal axis labeled  $M_y$  (in pink), and a diagonal axis labeled  $M_x$  (in green). The  $M_x$  and  $M_y$  axes are represented by curved arrows indicating moments.

Mz 0.9 N · m

# PGE-50-26



## 垂直静的許容荷重

Fz 150 N

## 許容負荷モーメント

Mx 2.5 N・m

My 2 N・m

Mz 3 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

|              |                                                                   |
|--------------|-------------------------------------------------------------------|
| 把持力 (ジョーあたり) | 15~50 N                                                           |
| ストローク        | 26 mm                                                             |
| 推奨加工対象物重量 *① | 1 kg                                                              |
| 開閉時間         | 0.45 秒/ 0.45 秒                                                    |
| 繰り返し精度 (配置)  | ± 0.02 mm                                                         |
| 騒音放射         | 40 dB未満                                                           |
| 重量           | 0.4 kg                                                            |
| 駆動方法         | 高精度プラネタリギヤ+ラックアンドピニオン                                             |
| サイズ          | 97 mm x 55 mm x 29 mm (ブレーキなし)<br>118 mm x 55 mm x 29 mm (ブレーキあり) |

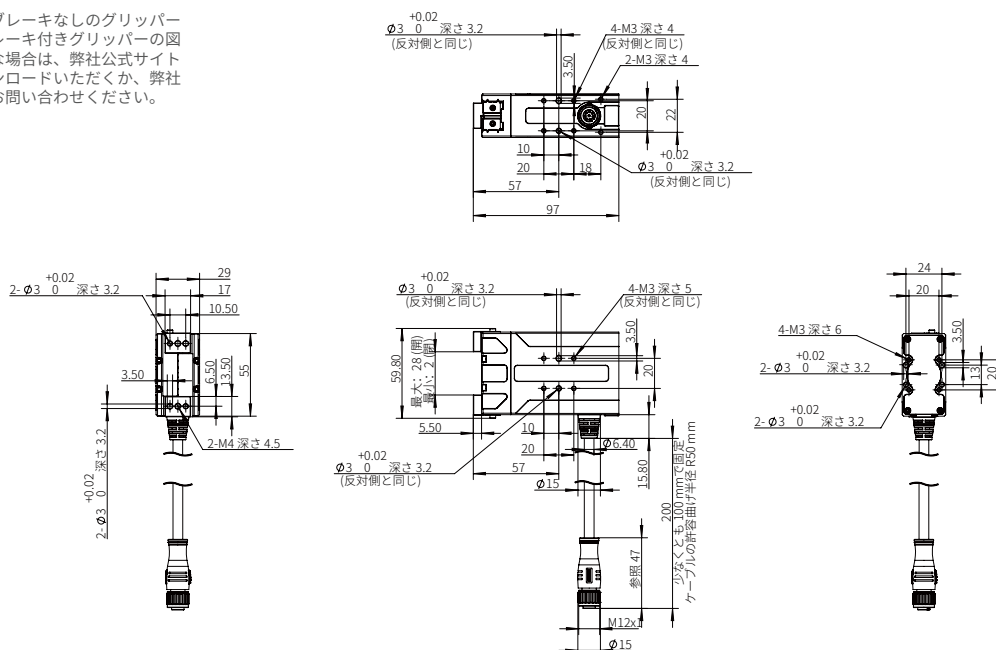
### 作業環境

|            |                                                                                          |
|------------|------------------------------------------------------------------------------------------|
| 通信インターフェイス | 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O<br>オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT *② |
| 定格電圧       | DC 24 V ± 10%                                                                            |
| 定格電流       | 0.25 A                                                                                   |
| ピーク電流      | 0.5 A                                                                                    |
| IP等級       | IP 40                                                                                    |
| 推奨環境       | 0~40 °C、相対湿度 85 %以下                                                                      |
| 証明書        | CE、FCC、RoHS                                                                              |

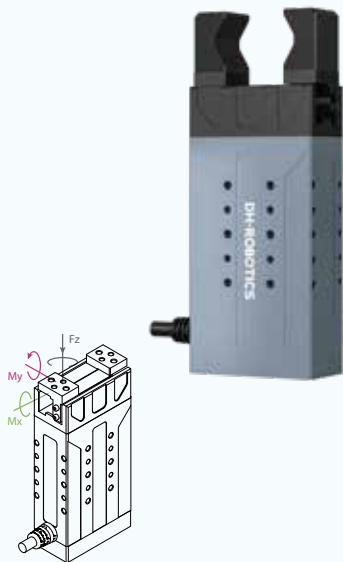
|              |         |        |        |      |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ●○      |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | 自己ロック機能 |

## 技術図

この図はブレーキなしのグリッパーです。ブレーキ付きグリッパーの図面が必要な場合は、弊社公式サイトよりダウンロードいただくか、弊社営業までお問い合わせください。



# PGE-100-26



## 垂直静的許容荷重

Fz 150 N

## 許容負荷モーメント

Mx 2.5 N・m

My 3 N・m

Mz 4 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

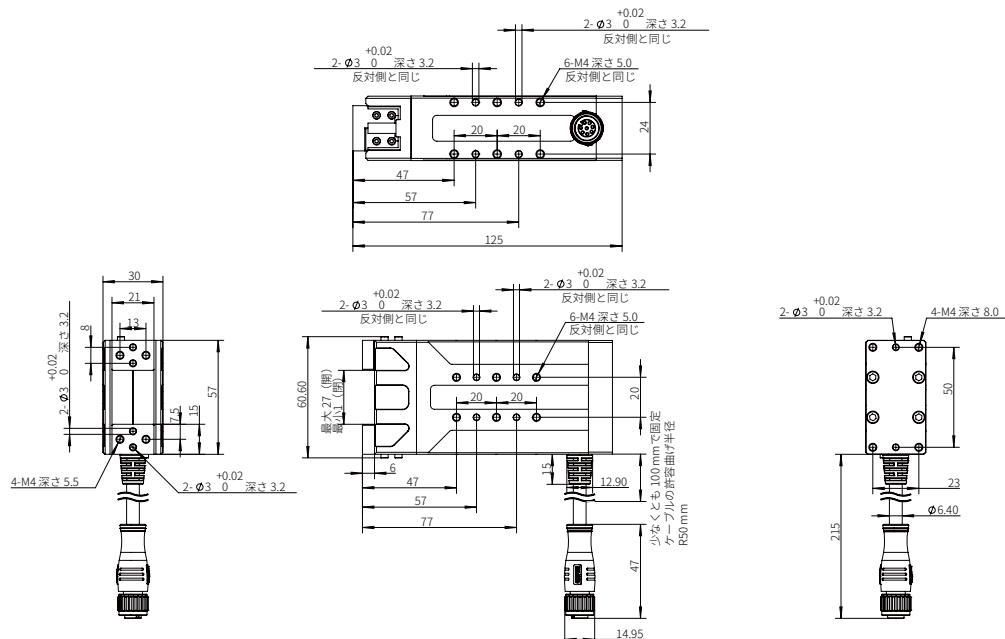
|              |                        |
|--------------|------------------------|
| 把持力 (ジョーあたり) | 30~100 N               |
| ストローク        | 26 mm                  |
| 推奨加工対象物重量 *① | 2 kg                   |
| 開閉時間         | 0.5 秒/ 0.5 秒           |
| 繰り返し精度 (配置)  | ± 0.02 mm              |
| 騒音放射         | 60 dB未満                |
| 重量           | 0.55 kg                |
| 駆動方法         | 高精度プラネタリギヤ+ラックアンドピニオン  |
| サイズ          | 125 mm x 57 mm x 30 mm |

### 作業環境

|            |                                                                                          |
|------------|------------------------------------------------------------------------------------------|
| 通信インターフェイス | 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O<br>オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT *② |
| 定格電圧       | DC 24 V ± 10%                                                                            |
| 定格電流       | 0.3 A                                                                                    |
| ピーク電流      | 1.2 A                                                                                    |
| IP等級       | IP 40                                                                                    |
| 推奨環境       | 0~40 °C、相対湿度 85 %以下                                                                      |
| 証明書        | CE、FCC、RoHS                                                                              |

|              |         |        |        |      |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ○       |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | 自己ロック機能 |

## 技術図



# RGIシリーズ 電動ロータリーグripper

RGI-35-12 RGI-100-14

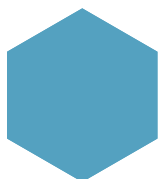
RGI-35-14 RGI-100-22

RGI-35-30 RGI-100-30

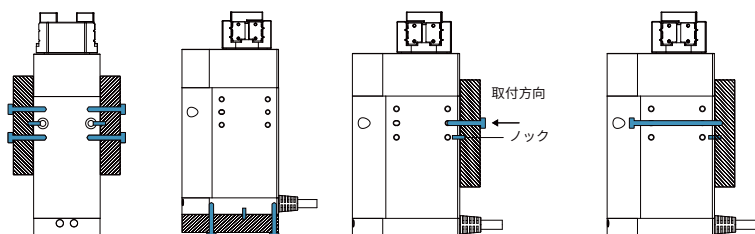


RGIシリーズは、市場で初めて精密なコンパクト構造を有する完全自社開発の無限回転グripperです。医療オートメーション産業における試験管の把持と回転、ならびに、電子産業や新エネルギー産業などの産業に広く応用されています。

## 取付



- 1.側面取付：側面のネジ穴を使用して取り付ける
- 2.底面取付：底面のネジ穴を使用して取り付ける
- 3.背面取付：背面のネジ穴を使用して取り付ける
- 4.前面取付：前面のネジ穴で取り付ける



## 製品の特徴

### ● 把持&無限回転

業界で唯一の構造設計により、1台の電動グripperで把持と無限回転を同時に実現し、標準外構造や回転における巻き取りの問題を解決できます。

### ● コンパクトダブルサーボシステム

デュアルサーボシステムは薄型機械本体にクリエイティブに統合されており、コンパクト設計で多くの産業場面に応用できます。

### ● 高い把持力とトルク

片側最大把持力 100 N、最大トルク 1.5 Nmです。RGIグripperは、正確な力制御と位置制御により、さらに安定に、把持作業や回転作業を完了することができます。



## 応用

試薬、血液サンプル、核酸、カバーの開閉、コード検出のスクランなどのサンプル処理シナリオにおける医療オートメーション。

RGI-100シリーズはフィンガーチップが標準装備されており、10 ミックス 1 と 20 ミックス 1 サイズのチューブに適応し、大規模な核酸サンプリングのニーズを満たすことができます。

# RGI-35-12



## 垂直静的許容荷重

Fz 100 N

## 許容負荷モーメント

Mx 1.5 N・m

My 1.1 N・m

Mz 2.1 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

把持力 (ジョーあたり) 13~35 N

ストローク 12 mm

定格トルク 0.2 N・m

ピークトルク 0.5 N・m

回転範囲 無限回転

推奨加工対象物重量 \*① 0.5 kg

最大回転速度 2160 °/秒

繰返し精度 (旋回) ± 0.05 °

繰返し精度 (配置) ± 0.02 mm

開閉時間 0.6 秒 / 0.6 秒

重量 0.64 kg

サイズ 150 mm x 53 mm x 34 mm  
回転径: 33 mm

### 作業環境

通信インターフェイス 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O  
オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT\*②

定格電圧 DC 24 V ± 10%

定格電流 1.7 A

ピーク電流 2.5 A

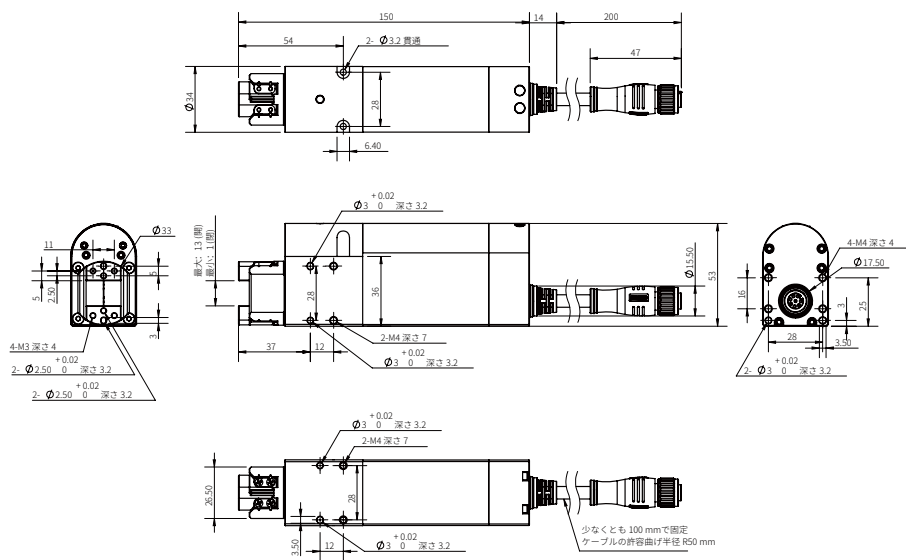
IP等級 IP 40

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

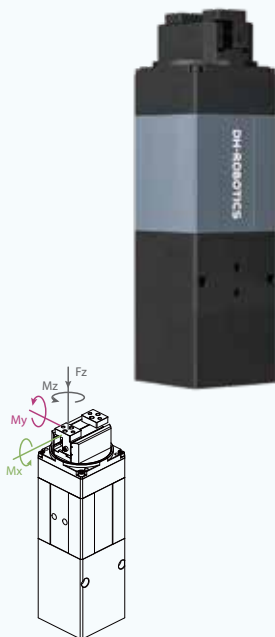
証明書 CE、FCC、RoHS

|              |         |        |        |      |        |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|--------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ●      | ○       |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | 回転調整可能 | 自己ロック機能 |

## 技術図



# RGI-35-14



## 垂直静的許容荷重

Fz 150 N

## 許容負荷モーメント

Mx 2 N・m

My 1.5 N・m

Mz 2.5 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

把持力 (ジョーあたり) 10~35 N

ストローク 14 mm

定格トルク 0.25 N・m

ピークトルク 0.4 N・m

回転範囲 無限回転

推奨加工対象物重量 \*① 0.7 kg

最大回転速度 1500 °/秒

繰返し精度 (旋回) ± 0.05 °

繰返し精度 (配置) ± 0.02 mm

開閉時間 0.55 秒 / 0.55 秒

重量 1.0 kg

サイズ 178 mm x 50 mm x 50 mm  
回転径: 48.7 mm

### 作業環境

通信インターフェイス 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O  
オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT\*②

定格電圧 DC 24 V ± 10%

定格電流 1.1 A

ピーク電流 2.0 A

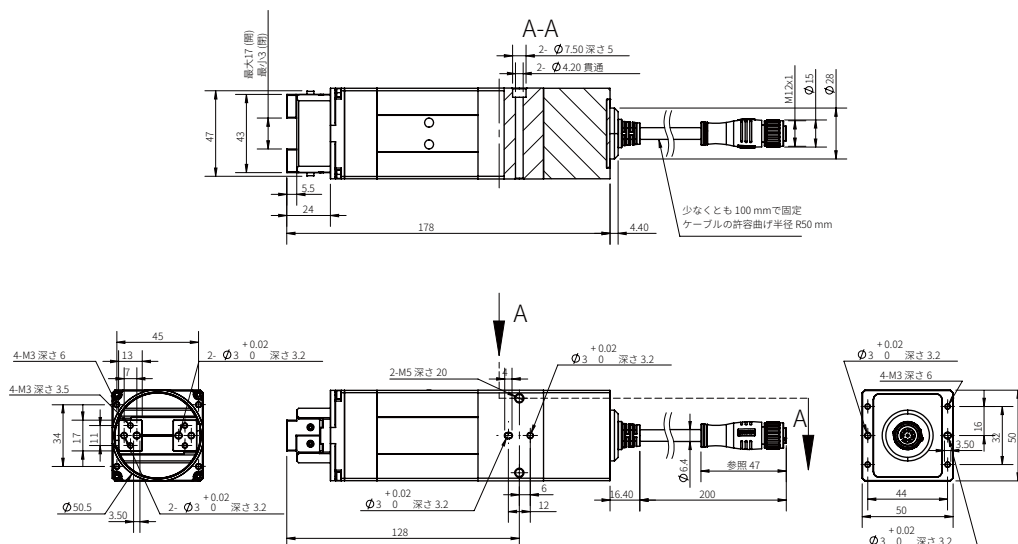
IP等級 IP 40

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

証明書 CE、FCC、RoHS

|              |         |        |        |      |        |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|--------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ●      | ○       |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | 回転調整可能 | 自己ロック機能 |

## 技術図





# RGI-100-14



## 垂直静的許容荷重

**Fz** 150 N

## 許容負荷モーメント

**Mx** 2.5 N・m

**My** 3 N・m

**Mz** 4 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

把持力 (ジョーあたり) 30~100 N

ストローク 14 mm

定格トルク 0.5 N・m

ピークトルク 1.5 N・m

回転範囲 無限回転

推奨加工対象物重量 \*① 1.5 kg

最大回転速度 2160 °/秒

繰返し精度 (旋回) ± 0.05 °

繰返し精度 (配置) ± 0.02 mm

開閉時間 0.6 秒/0.6 秒

重量 1.28 kg

サイズ 158 mm x 75.5 mm x 47 mm  
回転径: 47.1 mm

### 作業環境

通信インターフェイス 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O  
オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT\*②

定格電圧 DC 24 V ± 10%

定格電流 1.0 A

ピーク電流 4.0 A

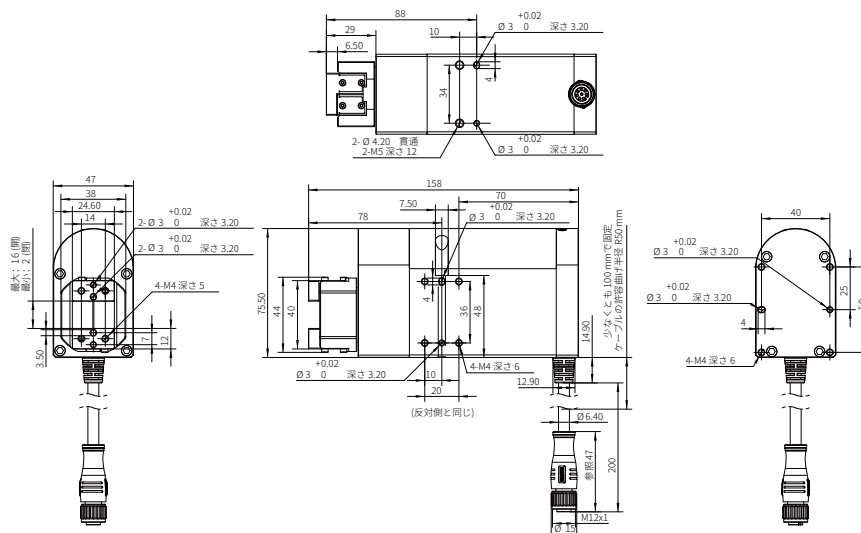
IP等級 IP 40

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

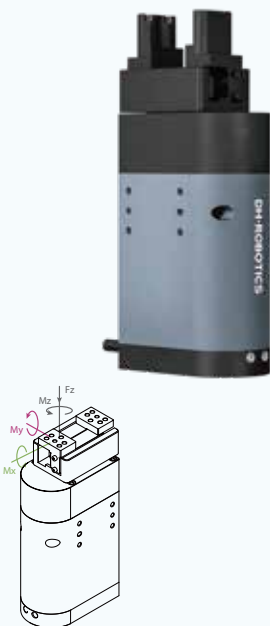
証明書 CE、FCC、RoHS

|              |         |        |        |      |        |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|--------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ●      | ○       |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | 回転調整可能 | 自己ロック機能 |

## 技術図



# RGI-100-22



## 垂直静的許容荷重

Fz 200 N

## 許容負荷モーメント

Mx 3.5 N・m

My 4 N・m

Mz 5.5 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

把持力 (ジョーあたり) 30~100 N

ストローク 22 mm

定格トルク 0.5 N・m

ピークトルク 1.5 N・m

回転範囲 無限回転

推奨加工対象物重量 \*① 1.5 kg

最大回転速度 2160 °/秒

繰返し精度 (旋回) ± 0.05 °

繰返し精度 (配置) ± 0.02 mm

開閉時間 0.65 秒/0.65 秒

重量 1.4 kg

サイズ 158 mm x 75.5 mm x 47 mm  
回転径: 67.1mm

### 作業環境

通信インターフェイス 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O  
オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT\*②

定格電圧 DC 24 V ± 10%

定格電流 1.0 A

ピーク電流 4.0 A

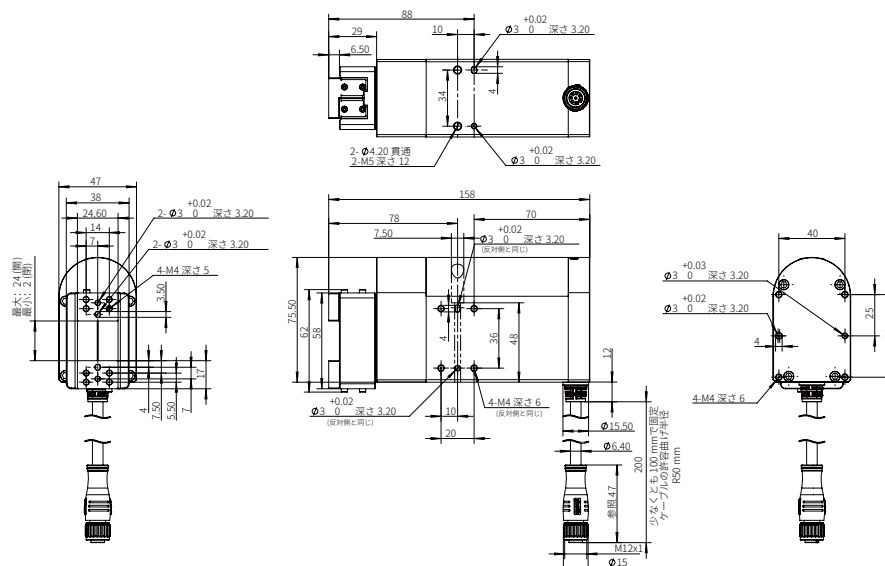
IP等級 IP 40

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

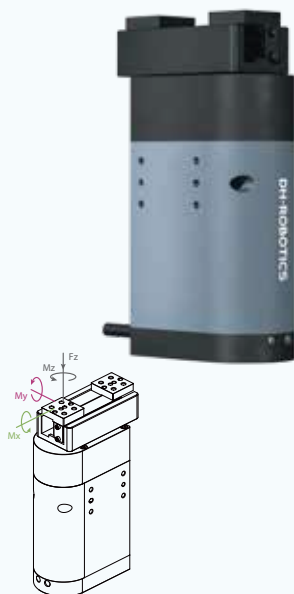
証明書 CE、FCC、RoHS

|              |         |        |        |      |        |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|--------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ●      | ○       |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | 回転調整可能 | 自己ロック機能 |

## 技術図



# RGI-100-30



## 垂直静的許容荷重

Fz 250 N

## 許容負荷モーメント

Mx 4.5 N・m

My 5 N・m

Mz 7 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

把持力 (ジョーあたり) 30~100 N

ストローク 30 mm

定格トルク 0.5 N・m

ピークトルク 1.5 N・m

回転範囲 無限回転

推奨加工対象物重量 \*① 1.5 kg

最大回転速度 2160 °/秒

繰返し精度 (旋回) ± 0.05 °

繰返し精度 (配置) ± 0.02 mm

開閉時間 0.7 秒 / 0.7 秒

重量 1.5 kg

サイズ 158 mm x 75.5 mm x 47 mm  
回転径: 84.8 mm

### 作業環境

通信インターフェイス 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O  
オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT\*②

定格電圧 DC 24 V ± 10%

定格電流 1.0 A

ピーク電流 4.0 A

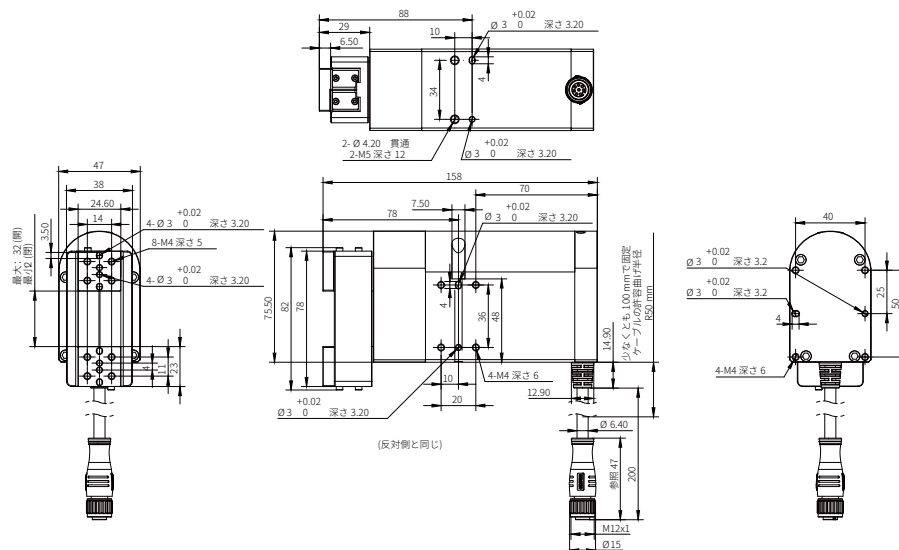
IP等級 IP 40

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

証明書 CE、FCC、RoHS

|              |         |        |        |      |        |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|--------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ●      | ○       |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | 回転調整可能 | 自己ロック機能 |

## 技術図



# RGDシリーズ ダイレクトドライブロータリーグripper

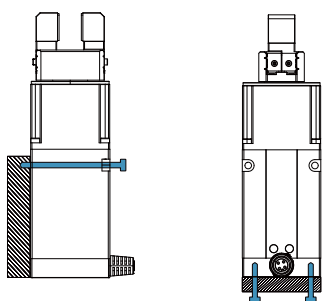
RGD-5-14 RGD-35-14  
RGD-5-30 RGD-35-30



DH-RoboticsのRGDダイレクトドライブ電動ロータリーグripperは、バックラッシュのないダイレクトドライブ回転モジュールを採用して回転精度を向上させているため、高精度製造用途に最適です。

## 取付

1. 前面取付：前面のネジ穴を使用して取り付ける
2. 底面取付：底面のネジ穴を使用して取り付ける



## 製品の特徴

### ● 回転バックラッシュゼロ 高い再現性

RGDシリーズは、ダイレクトドライブロータリーモーターを使用して、回転バックラッシュゼロと最大0.01°の回転分解能を実現します。これは、半導体製造における回転位置決めシナリオに適用されます。

### ● 高い動的応答性 高速安定性

精密ダイレクトドライブテクノロジーとDH-Roboticsの優れた駆動制御が相まって、把持と回転の完璧な制御を実現します。最大回転速度は毎秒1500°です。

### ● オールインワン設計 電源オフ保護

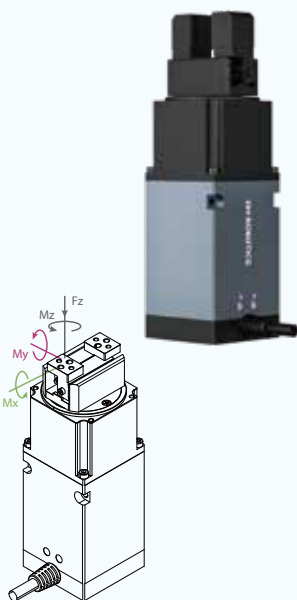
グripperは、把持と回転のデュアルサーボシステムを駆動制御モジュールと統合する構造を採用しているため、小型かつコンパクトになり、さらに多くのシナリオに適用されます。各種アプリケーション要件を満たすブレーキはオプションです。



## 応用

RGDグripperは、ダイレクトドライブテクノロジーにより、回転精度を大幅に向上させることができ、3Cエレクトロニクスや半導体の高精度の位置決め組立、搬送、たわみ補正などのシナリオで使用できます。

# RGD-5-14



## 垂直静的許容荷重

Fz 150 N

## 許容負荷モーメント

Mx 2 N・m

My 1.5 N・m

Mz 2.5 N・m

\*① ピークトルクは0.5 Nmまで増加できます。詳しくはテクニカルサポート担当者に相談ください。

\*② 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

|              |                                        |
|--------------|----------------------------------------|
| 把持力 (ジョーあたり) | 2~5.5 N                                |
| ストローク        | 14 mm                                  |
| 定格トルク        | 0.1 N・m                                |
| ピークトルク *①    | 0.25 N・m                               |
| 回転範囲         | 無限回転                                   |
| 推奨加工対象物重量 *② | 0.05 kg                                |
| 最大回転速度       | 1500 °/秒                               |
| 回転バックラッシュ    | バックラッシュゼロ                              |
| 繰り返し精度 (旋回)  | ± 0.1 °                                |
| 繰り返し精度 (配置)  | ± 0.02 mm                              |
| 開閉時間         | 0.5 秒/0.5 秒                            |
| 重量           | 0.86 kg (ブレーキなし) 0.88 kg (ブレーキあり)      |
| サイズ          | 149 mm x 50 mm x 50 mm<br>回転径: 48.7 mm |

### 作業環境

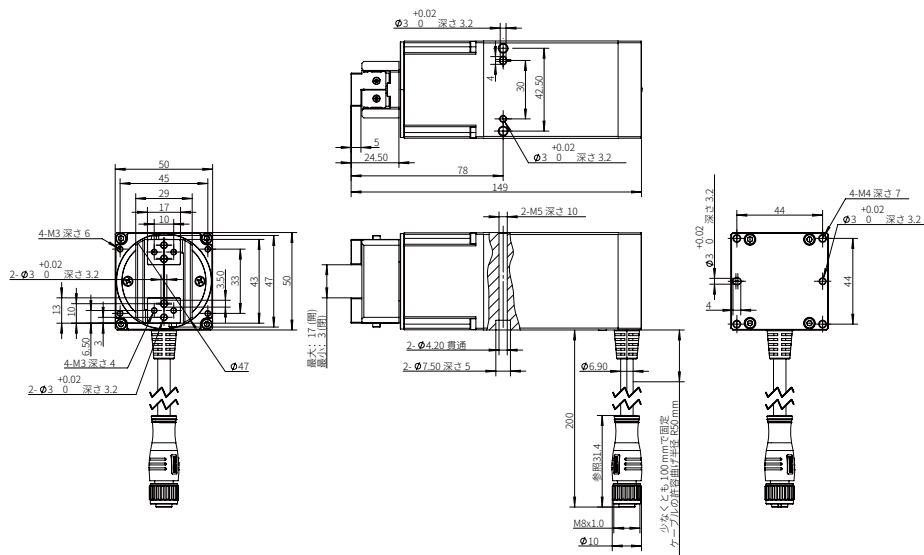
|            |                     |
|------------|---------------------|
| 通信インターフェイス | Modbus RTU (RS485)  |
| 定格電圧       | DC 24 V ± 10%       |
| 定格電流       | 1.2 A               |
| ピーク電流      | 2.5 A               |
| IP等級       | IP 40               |
| 推奨環境       | 0~40 °C、相対湿度 85 %以下 |

### 証明書

CE、FCC、RoHS

|              |         |        |        |      |        |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|--------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ●      | ●○      |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | 回転調整可能 | 自己ロック機能 |

## 技術図



# RGD-5-30



## 垂直静的許容荷重

Fz 150 N

## 許容負荷モーメント

Mx 2 N・m

My 1.5 N・m

Mz 2.5 N・m

\*① ピークトルクは0.5 Nmまで増加できます。詳しくはテクニカルサポート担当者にご相談ください。

\*② 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

|              |                                       |
|--------------|---------------------------------------|
| 把持力 (ジョーあたり) | 2~5.5 N                               |
| ストローク        | 30 mm                                 |
| 定格トルク        | 0.1 N・m                               |
| ピークトルク *①    | 0.25 N・m                              |
| 回転範囲         | 無限回転                                  |
| 推奨加工対象物重量 *② | 0.05 kg                               |
| 最大回転速度       | 1500 °/秒                              |
| 回転バックラッシュ    | バックラッシュゼロ                             |
| 繰り返し精度 (旋回)  | ± 0.1 °                               |
| 繰り返し精度 (配置)  | ± 0.02 mm                             |
| 開閉時間         | 0.5 秒/ 0.5 秒                          |
| 重量           | 1 kg (ブレーキなし) 1.02 kg (ブレーキあり)        |
| サイズ          | 149 mm x 50 mm x 50 mm<br>回転径: 83.6mm |

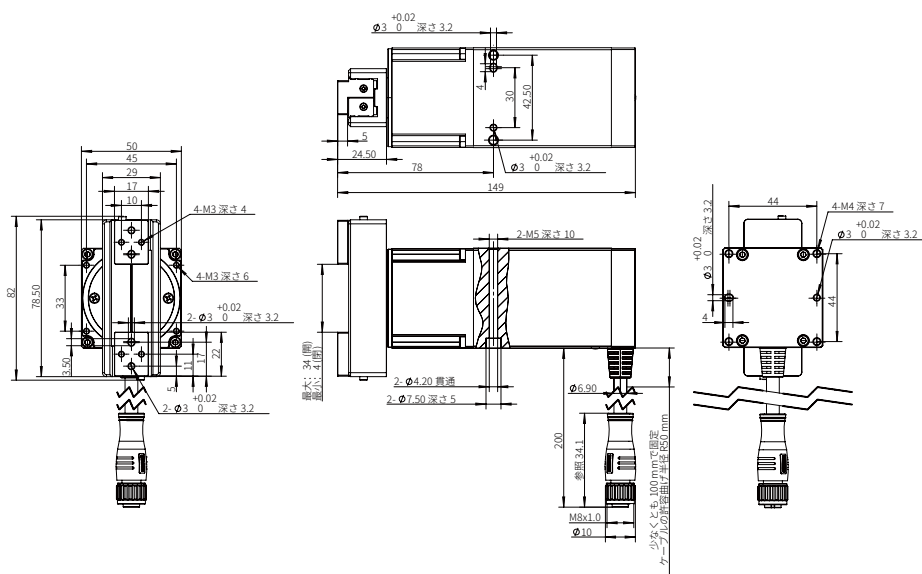
### 作業環境

|            |                     |
|------------|---------------------|
| 通信インターフェイス | Modbus RTU (RS485)  |
| 定格電圧       | DC 24 V ± 10%       |
| 定格電流       | 1.2 A               |
| ピーク電流      | 2.5 A               |
| IP等級       | IP 40               |
| 推奨環境       | 0~40 °C、相対湿度 85 %以下 |

証明書 CE、FCC、RoHS

|              |         |        |        |      |        |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|--------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ●      | ●○      |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | 回転調整可能 | 自己ロック機能 |

## 技術図



# RGD-35-14



## 垂直静的許容荷重

Fz 150 N

## 許容負荷モーメント

Mx 2 N・m

My 1.5 N・m

Mz 2.5 N・m

\*① ピークトルクは0.5 Nmまで増加できます。詳しくはテクニカルサポート担当者に相談ください。

\*② 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

|              |                                        |
|--------------|----------------------------------------|
| 把持力 (ジョーあたり) | 10~35 N                                |
| ストローク        | 14 mm                                  |
| 定格トルク        | 0.1 N・m                                |
| ピークトルク *①    | 0.25 N・m                               |
| 回転範囲         | 無限回転                                   |
| 推奨加工対象物重量 *② | 0.35 kg                                |
| 最大回転速度       | 1500 °/秒                               |
| 回転バックラッシュ    | バックラッシュゼロ                              |
| 繰り返し精度 (旋回)  | ± 0.1 °                                |
| 繰り返し精度 (配置)  | ± 0.02 mm                              |
| 開閉時間         | 0.5 秒/ 0.5 秒                           |
| 重量           | 0.86 kg (ブレーキなし) 0.88 kg (ブレーキあり)      |
| サイズ          | 149 mm x 50 mm x 50 mm<br>回転径: 48.7 mm |

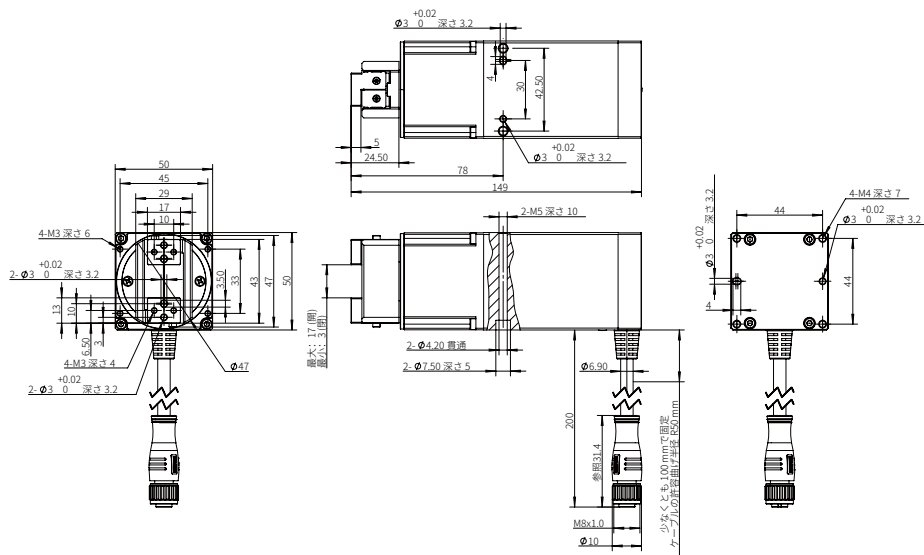
### 作業環境

|            |                     |
|------------|---------------------|
| 通信インターフェイス | Modbus RTU (RS485)  |
| 定格電圧       | DC 24 V ± 10%       |
| 定格電流       | 1.2 A               |
| ピーク電流      | 2.5 A               |
| IP等級       | IP 40               |
| 推奨環境       | 0~40 °C、相対湿度 85 %以下 |

証明書 CE、FCC、RoHS

|              |         |        |        |      |        |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|--------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ●      | ●○      |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | 回転調整可能 | 自己ロック機能 |

## 技術図





# PGIシリーズ 電動平行グリッパー

PGI-140-80

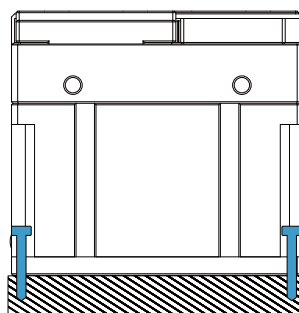
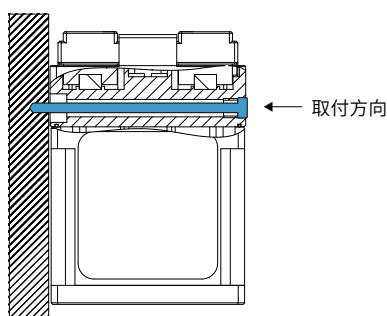


DH-Roboticsでは、「ロングストローク、高負荷、高保護レベル」という産業要件に基づいて、独自に、工業用電動平行グリッパー、PGIシリーズを開発しました。PGIシリーズは、ポジティブフィードバックを必要とする種々の産業シナリオで広く使用されています。

## 取付



- 1.前面と背面の取付：前面と背面のネジ穴を使用して取り付けます
- 2.底面取付：底面のネジ穴を使用して取り付ける



## 製品の特徴

### ● ロングストローク

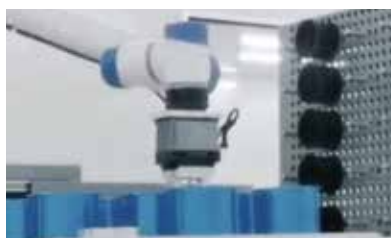
80 mmまでのロングストロークリーチ。フィンガーチップをカスタマイズすることで、3 kg以下の中型ないし大型の物体を安定につかむことができ、多くの工業場面に適しています。

### ● 高い保護レベル

PGI-140-80 の保護レベルはIP 54 に達し、粉塵や液体の飛沫のある過酷な環境下でも機能します。

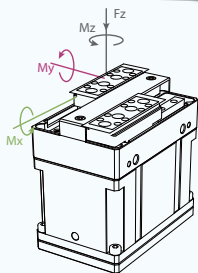
### ● 高負荷

PGI-140-80 の片面最大把持力は140 N、推奨最大荷重は3 kgで、多様な把持ニーズに対応することができます。



## 応用

工業分野では、重量級の加工対象物の把持、ハンドリング、組立に応用されます。主に新エネルギー、自動車部品、機械加工、3Cエレクトロニクスなどの産業で使用されています。



|       |       |
|-------|-------|
| $F_z$ | 300 N |
|-------|-------|

|    |       |
|----|-------|
| Mx | 7 N·m |
|----|-------|

My 7 N·m

Mz 7 N·m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください

|              |          |
|--------------|----------|
| 把持力 (ジョーあたり) | 40～140 N |
|--------------|----------|

ストローク 80 mm

推奨加工対象物重量 \*① 3 kg

|      |              |
|------|--------------|
| 開閉時間 | 0.7 秒/ 0.7 秒 |
|------|--------------|

繰り返し精度 (配置)  $\pm 0.03 \text{ mm}$

騒音放射 50 dB未滿

重量 1 kg (フィンガーを除く)

駆動方法 高精度プラネタリギヤ+ラックアンドピニオン

サイズ 95 mm x 67.1 mm x 92.5 mm

通信インターフェイス オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT <sup>(\*)2</sup> 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O

|      |               |
|------|---------------|
| 定格電圧 | DC 24 V ± 10% |
|------|---------------|

定格電流 0.5 A

ピーク電流 1.2 A

|      |       |
|------|-------|
| IP等級 | IP 54 |
|------|-------|

推獎環境 0~40℃、相對濕度 85 %以下

證明書 CE、FCC、RoHS

ビルトインコン  
ローラー

把持力  
調整可能

位置  
調整可能

速度  
調整可能

落下保護

### 自己ロック機能

[illegible]

# PGHLシリーズ 産業用フラット電動グリッパ

PGHL-400-80

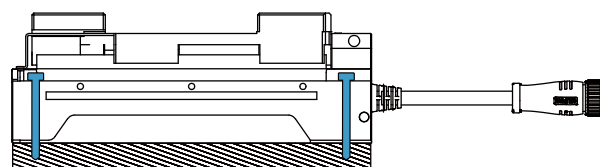
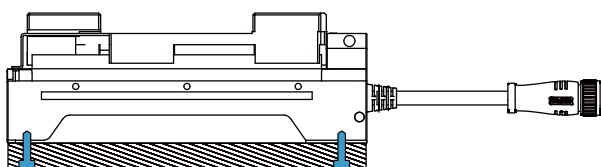


PGHLシリーズは、DH Roboticsが開発・製造の産業用フラット電動グリッパです。コンパクトな構造設計、高負荷処理、高力制御精度により、高負荷のクランプ要件に対応し、各種アプリケーションシナリオでご活用いただけます。



## 取付方法

1. 底面に設置：底面の取付用ネジ穴を使用



## 製品の特長

### ● フラット型電動グリッパ 高エネルギー密度

産業用フラット型電動グリッパ・PGHL-400-80は、コンパクトな構造と緻密設計で、わずか194×73×70mm（長さ×幅×高さ）のサイズを実現しています。高い把持力と高速グリッパを提供し、独自の機械式セルフロック機構により、小型・軽量で高負荷処理の限界に挑戦したモデルです。

### ● 高力制御精度

力の繰り返し精度は±40N（±10%）に達し、市販の一般製品の力制御精度である±10%～±20%を大きく上回っています

### ● 高速応答スマートスピードプランニング

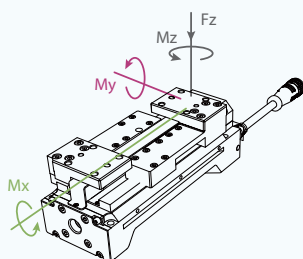
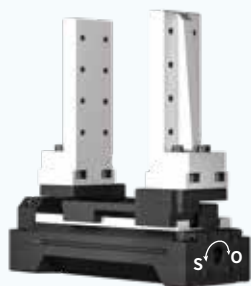
開閉時間は1.0秒 / 1.1秒に達し、独自の速度制御最適化と機械式セルフロック機構により、生産ラインの高速化およびクランプの安定性といった要件を満たします。



## アプリケーションシナリオ

新エネルギー産業におけるリチウム電池パックのクランプ、自動車組立生産における大型機械加工部品のハンドリングなど、工業生産において重量や体積の大きな工作物のクランプやハンドリングにご活用いただけます。

# PGHL-400-80



## 垂直静的許容荷重

Fz 1000 N

## 許容負荷モーメント

Mx 50 N・m

My 50 N・m

Mz 15 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください

## パラメータ

### 製品パラメータ

把持力 (ジョーあたり) 140~400 N

ストローク 80 mm

推奨加工対象物重量 \*① 8 kg

開閉時間 1.0 秒/ 1.1 秒

繰り返し精度 (配置)  $\pm 0.02$  mm

騒音放射 80 dB未満

重量 2.4 kg

駆動方法 精密遊星減速機+T型ネジ+ラックアンドピニオン

サイズ 194 mm x 73 mm x 70 mm

### 作業環境

通信インターフェイス 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O  
オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT \*②

定格電圧 DC 24 V  $\pm 10\%$

定格電流 1.0 A

ピーク電流 3.0 A

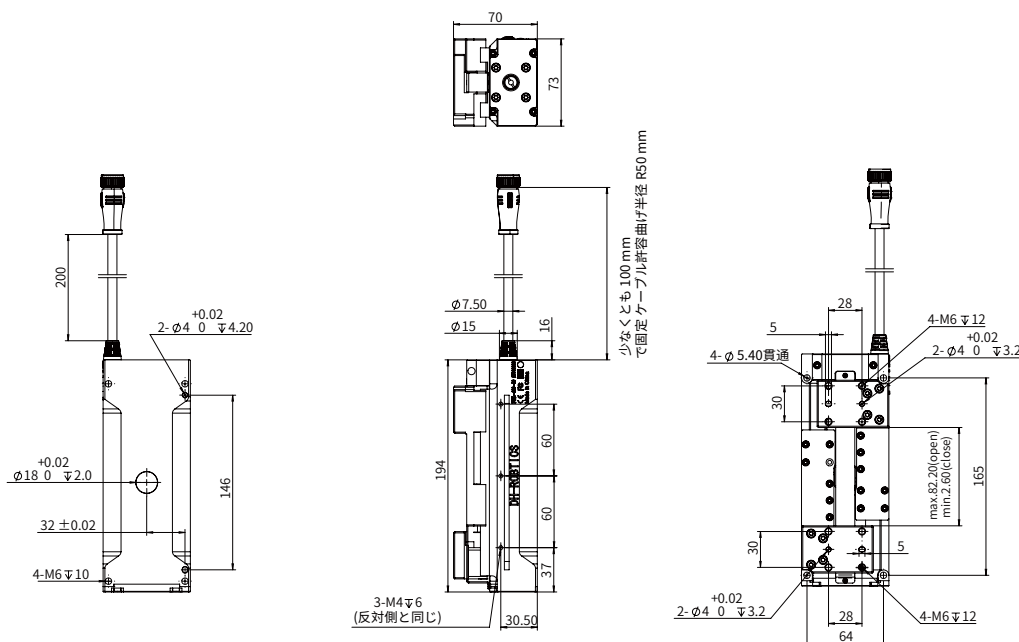
IP等級 IP 40

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

証明書 CE、FCC、RoHS

|              |         |        |        |      |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ●       |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | 自己ロック機能 |

## 技術図



# PGSシリーズ ミニチュア電磁グリッパー

PGS-5-5

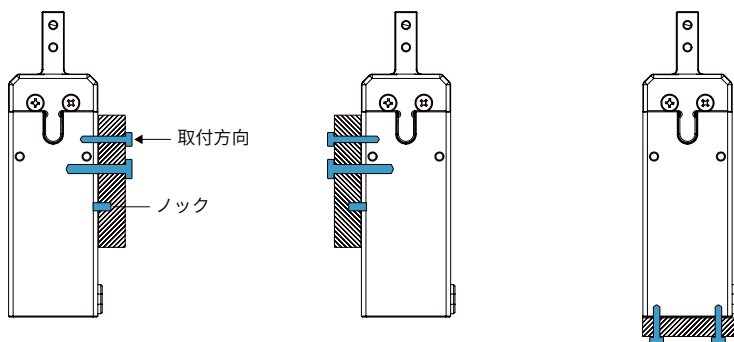


PGSシリーズは、動作頻度の高い用途に最適なミニチュア電磁グリッパーです。分割構造に基づいたPGSシリーズは、究極のコンパクトサイズとシンプルな構成により、スペースが限られた環境に応用できます。

## 取付



1. 前面と背面の取付：前面と背面のネジ穴を使用して取り付けます
2. 底面取付：底面のネジ穴を使用して取り付ける



## 製品の特徴

### ● 小型

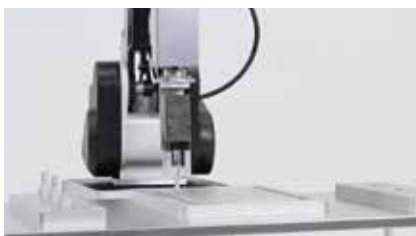
20 x 26 mmのコンパクトサイズで、比較的狭い環境にも実装可能です。

### ● 高頻度

最短開閉時間は0.03秒に達するため、高速把持のニーズを満たすことができます。

### ● 使いやすい

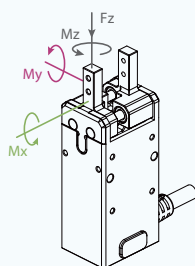
デジタルI/O通信プロトコルの採用により、設定は簡単です。



## 応用

3Cエレクトロニクス、医療オートメーション、半導体などの業界における高頻度の高速キャプチャ、検出、調整などのシナリオ。

# PGS-5-5



## 垂直静的許容荷重

**Fz** 150 N

## 許容負荷モーメント

**Mx** 0.62 N・m

**My** 0.62 N・m

**Mz** 0.62 N・m

\*把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

把持力 (ジョーあたり) 3.5~5 N

ストローク 5 mm

推奨加工対象物重量 \* 0.05 kg

開閉時間 0.03 秒/ 0.03 秒

繰り返し精度 (配置)  $\pm 0.01$  mm

騒音放射 50 dB未満

重量 0.2 kg

駆動方法 電磁力 + スプリング

サイズ  
グリッパーサイズ: 68.5 mm x 26 mm x 20 mm  
コントローラーサイズ: 67.7 mm x 66.8 mm x 29.6 mm

### 作業環境

通信インターフェイス Digital I/O

定格電圧 DC 24 V  $\pm 10\%$

定格電流 0.1 A

ピーク電流 3.0 A

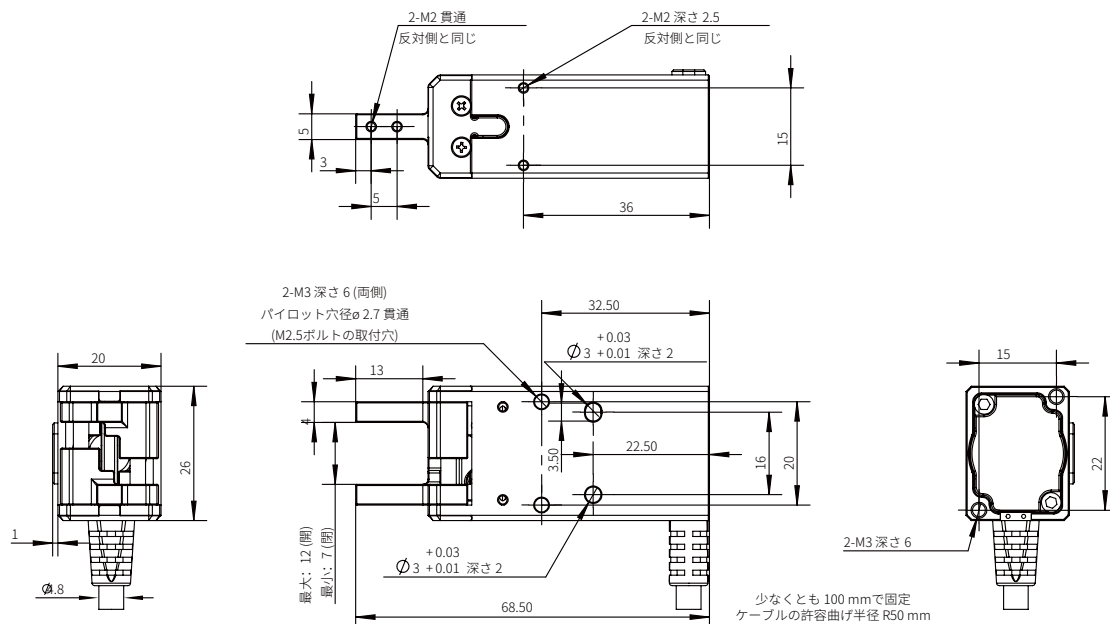
IP等級 IP 40

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

証明書 CE、FCC、RoHS

|                       |                       |                       |                       |                       |                                  |
|-----------------------|-----------------------|-----------------------|-----------------------|-----------------------|----------------------------------|
| <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input type="radio"/> | <input checked="" type="radio"/> |
| ビルトインコントローラー          | 把持力調整可能               | 位置調整可能                | 速度調整可能                | 落下保護                  | 自己ロック機能                          |

## 技術図



# PGCシリーズ コラボレーティブパラレル電動グリッパー



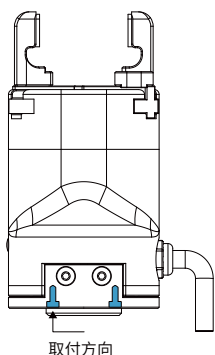
PGC-50-35  
PGC-140-50  
PGC-300-60

DH-Robotics PGCシリーズコラボレーティブパラレル電動グリッパーは、主に協調型マニピュレーターで使用される電動グリッパーです。高い保護レベル、プラグ&プレイ、耐荷重が大きい、などの利点があります。PGCシリーズは、正確な力制御と工業的美観を兼ね備えています。2021年に、Red Dot賞とIF賞の2つの工業デザイン賞を受賞しました。



## 取付

1.底面取付：底面のネジ穴を使用して取り付ける



## 製品の特徴

### ●高い保護レベル

PGCシリーズの保護レベルは最大IP67に達するため、マシンテンディング環境などの過酷な条件下で動作することができます。

### ●プラグ&プレイ

PGCシリーズは、市販の大部分の協働ロボットブランドのプラグ&プレイに対応しており、制御とプログラミングが容易になっています。

### ●高負荷

PGCシリーズの把持力は300 N、最大荷重は6 kgに達するため、さらに多様な把持ニーズに対応できます。



## 応用

協働ロボットを使用すると、医療オートメーション、3Cエレクトロニクス、新エネルギー、新しいロボットの小売などのシナリオで、把持、ハンドリング、組立などの複雑なプロセスを完了することができます。

# PGC-50-35



## 垂直静的許容荷重

Fz 150 N

## 許容負荷モーメント

Mx 2.5 N・m

My 2 N・m

Mz 3 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

把持力 (ジョーあたり) 15~50 N

ストローク 37 mm

推奨加工対象物重量 \*① 1 kg

開閉時間 0.7 秒/0.7 秒

繰り返し精度 (配置) ± 0.03 mm

騒音放射 50 dB未満

重量 0.5 kg

駆動方法 高精度プラネタリギヤ+ラックアンドピニオン

サイズ 124 mm x 63 mm x 63 mm

### 作業環境

通信インターフェイス 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O  
オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT \*②

定格電圧 DC 24 V ± 10%

定格電流 0.25 A

ピーク電流 0.5 A

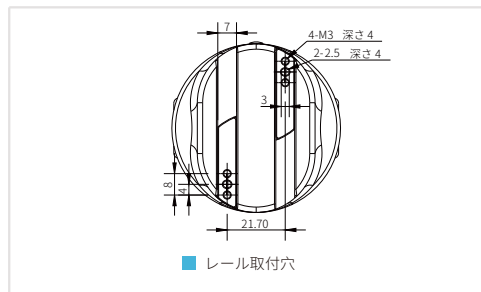
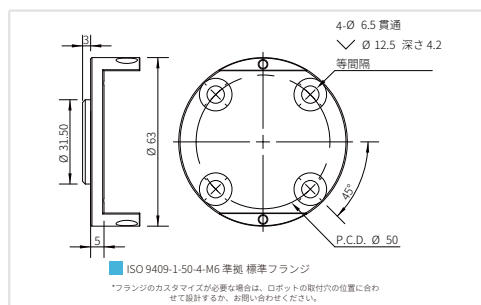
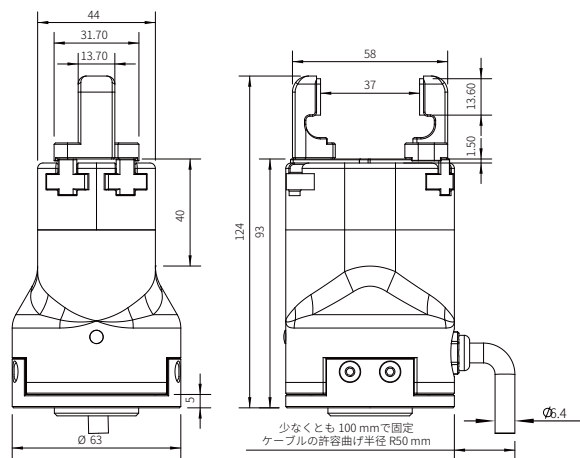
IP等級 IP 54

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

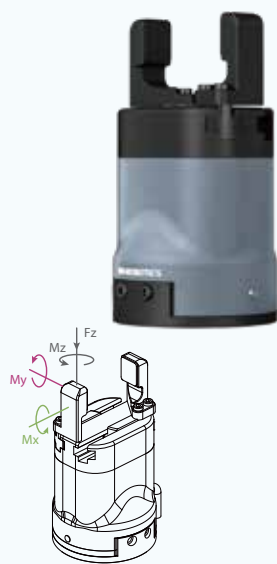
証明書 CE、FCC、RoHS

|              |         |        |        |      |         |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|---------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ●       | ○       |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | プラグ&プレイ | 自己ロック機能 |

## 技術図



# PGC-140-50



## 垂直静的許容荷重

Fz 300 N

## 許容負荷モーメント

Mx 7 N・m

My 7 N・m

Mz 7 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください

## パラメータ

### 製品パラメータ

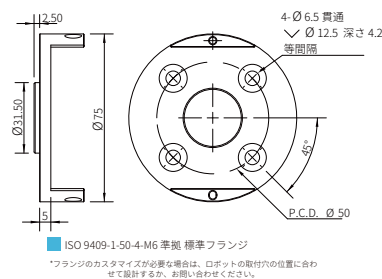
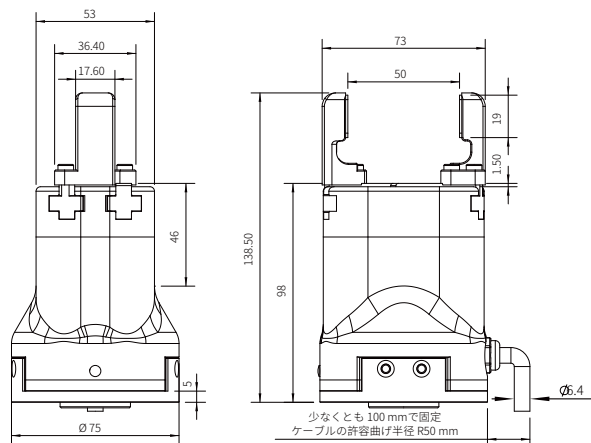
|              |                          |
|--------------|--------------------------|
| 把持力 (ジョーあたり) | 40~140 N                 |
| ストローク        | 50 mm                    |
| 推奨加工対象物重量 *① | 3 kg                     |
| 開閉時間         | 0.6 秒/ 0.6 秒             |
| 繰り返し精度 (配置)  | ± 0.03 mm                |
| 騒音放射         | 50 dB未満                  |
| 重量           | 1 kg                     |
| 駆動方法         | 高精度プラネタリギヤ+ラックアンドピニオン    |
| サイズ          | 138.5 mm x 75 mm x 75 mm |

### 作業環境

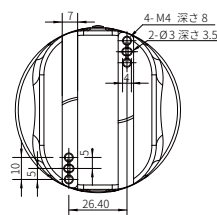
|            |                                                                                          |
|------------|------------------------------------------------------------------------------------------|
| 通信インターフェイス | 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O<br>オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT *② |
| 定格電圧       | DC 24 V ± 10%                                                                            |
| 定格電流       | 0.4 A                                                                                    |
| ピーク電流      | 1.0 A                                                                                    |
| IP等級       | IP 67                                                                                    |
| 推奨環境       | 0~40 °C、相対湿度 85 %以下                                                                      |
| 証明書        | CE、FCC、RoHS                                                                              |

|              |         |        |        |      |         |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|---------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ●       | ●       |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | プラグ&プレイ | 自己ロック機能 |

## 技術図

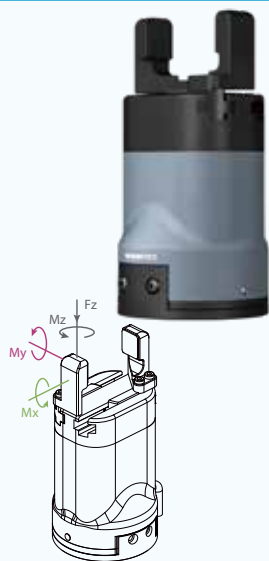


\*フランジのカスタマイズが必要な場合は、ロボットの取付穴の位置に合わせて設計するか、お問い合わせください。



■ デフォルトフィンガー取付サイズ

# PGC-300-60



## 垂直静的許容荷重

Fz 600 N

## 許容負荷モーメント

Mx 15 N・m

My 15 N・m

Mz 15 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

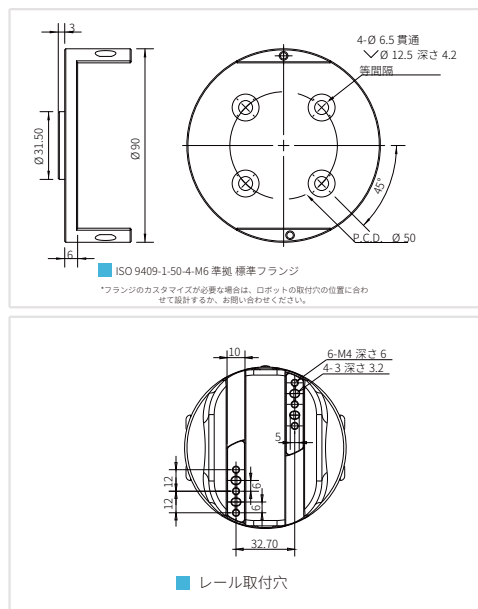
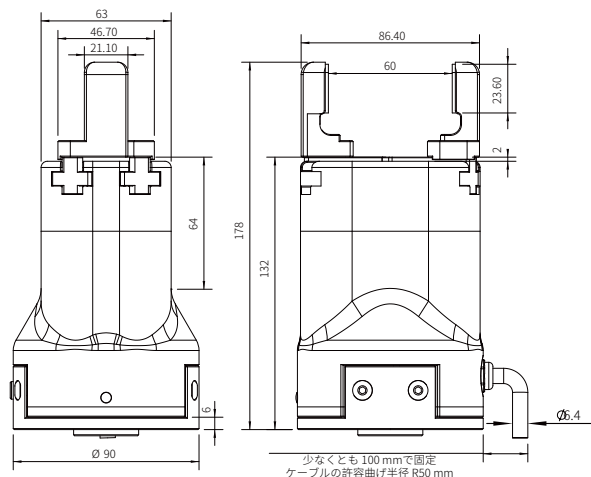
|              |                        |
|--------------|------------------------|
| 把持力 (ジョーあたり) | 80~300 N               |
| ストローク        | 60 mm                  |
| 推奨加工対象物重量 *① | 6 kg                   |
| 開閉時間         | 0.8 秒/ 0.8 秒           |
| 繰り返し精度 (配置)  | ± 0.03 mm              |
| 騒音放射         | 50 dB未満                |
| 重量           | 1.5 kg                 |
| 駆動方法         | 高精度プラネタリギヤ+ラックアンドピニオン  |
| サイズ          | 178 mm x 90 mm x 90 mm |

### 作業環境

|            |                                                                                          |
|------------|------------------------------------------------------------------------------------------|
| 通信インターフェイス | 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O<br>オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT *② |
| 定格電圧       | DC 24 V ± 10%                                                                            |
| 定格電流       | 0.4 A                                                                                    |
| ピーク電流      | 2.0 A                                                                                    |
| IP等級       | IP 67                                                                                    |
| 推奨環境       | 0~40 °C、相対湿度 85 %以下                                                                      |
| 証明書        | CE、FCC、RoHS                                                                              |

|              |         |        |        |      |         |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|---------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ●       | ●       |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | プラグ&プレイ | 自己ロック機能 |

## 技術図



# AGシリーズ

## 電動アダプティブグリッパー



reddot award 2019  
winner



reddot award 2020  
winner



AG-160-95

AG-105-145

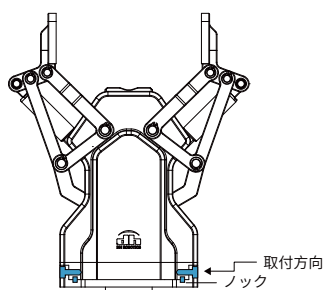
DH-3

AGシリーズは、DH-Roboticsが独自に開発したリンケージタイプのアダプティブ電動グリッパーです。AGシリーズは、プラグ&プレイソフトウェアと精巧な構造設計により、種々の業界の各種加工対象物を把持する協働ロボットに応用する上で最適なソリューションです。



## 取付

1.底面取付：底面のネジ穴を使用して取り付ける



## 製品の特徴

### ● エンベロープアダプティブキャプチャ

グリッパーのリンケージ機構は、エンベロープアダプティブ把持に対応するため、円形、球形および特殊形状の対象物をより安定に把持できます。

### ● プラグ&プレイ

市販の大部分の協働ロボットブランドのプラグ&プレイに対応しており、制御とプログラミングが容易になっています。

### ● ロングストローク

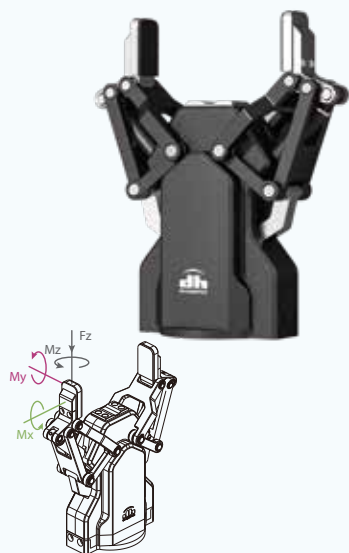
AGシリーズの最大ストロークは145mmです。高い互換性を有しているため、1台のグリッパーで、サイズの異なる対象物の把持ニーズに対応できます。



## 応用

協働ロボットまたは産業用ロボットと協力して、自動車部品、オートメーション機器、新エネルギーなどの産業におけるマテリアルハンドリング、積み降ろし、組立、テスト、分類などのタスクを完了します。

# AG-160-95



## 垂直静的許容荷重

Fz 300 N

## 許容負荷モーメント

Mx 4.75 N・m

My 4.75 N・m

Mz 4.75 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

把持力 (ジョーあたり) 45~160 N

ストローク 95 mm

推奨加工対象物重量 \*① 3 kg

開閉時間 0.7 秒/0.7 秒

繰り返し精度 (配置) ± 0.03 mm

騒音放射 50 dB未満

重量 1 kg

駆動方法 ネジドライブ + リンケージシステム

サイズ 184.6 mm x 162.3 mm x 67 mm

### 作業環境

通信インターフェイス 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O  
オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT \*②

定格電圧 DC 24 V ± 10%

定格電流 0.8 A

ピーク電流 1.5 A

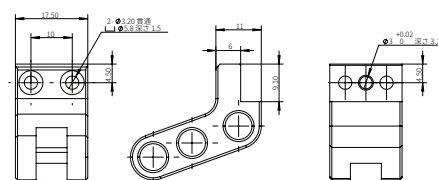
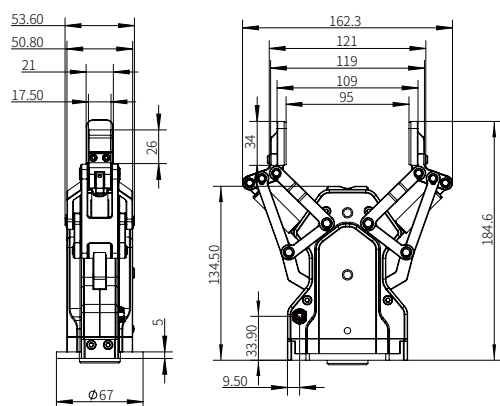
IP等級 IP 54

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

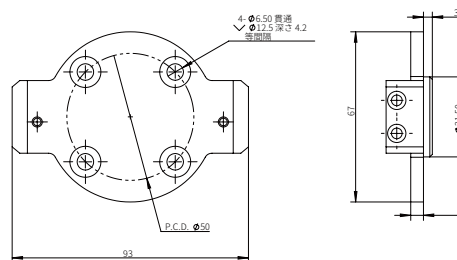
証明書 CE、FCC、RoHS

|              |         |        |        |      |         |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|---------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ○      | ●    | ●       | ●       |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | プラグ&プレイ | 自己ロック機能 |

## 技術図

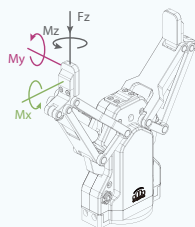


■ フィンガー取付サイズのカスタマイズ



■ ISO 9409-1-50-4-M6 準拠 標準フランジ

# AG-105-145



## 垂直静的許容荷重

**Fz** 300 N

## 許容負荷モーメント

**Mx** 1.95 N・m

**My** 1.95 N・m

**Mz** 1.95 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

把持力 (ジョーあたり) 35~105 N

ストローク 145 mm

推奨加工対象物重量 \*① 2 kg

開閉時間 0.7 秒/ 0.7 秒

繰り返し精度 (配置) ± 0.03 mm

騒音放射 50 dB未満

重量 1.3 kg

駆動方法 ネジドライブ + リンケージシステム

サイズ 203.9 mm x 212.3 mm x 67 mm

### 作業環境

通信インターフェイス 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O  
オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT \*②

定格電圧 DC 24 V ± 10%

定格電流 0.8 A

ピーク電流 1.5 A

IP等級 IP 54

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

証明書 CE、FCC、RoHS



ビルトイン  
コントローラー



把持力  
調整可能



位置  
調整可能



速度  
調整可能



落下保護

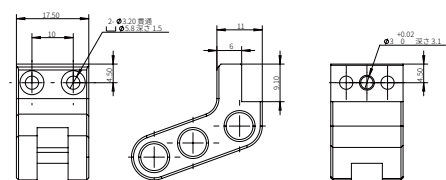
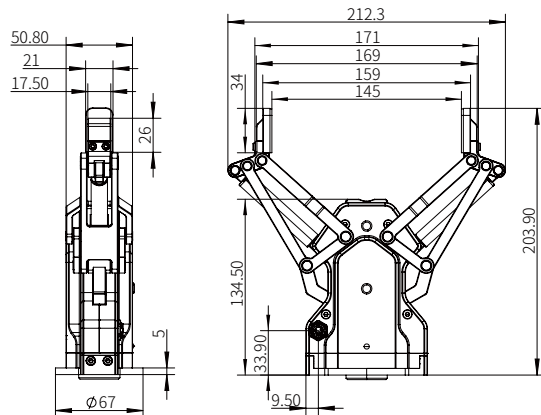


プラグ & プレイ

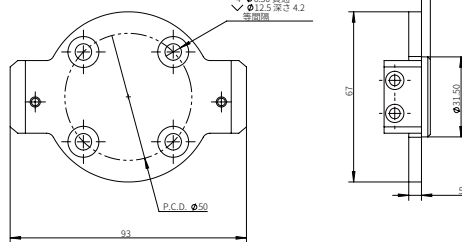


自己ロック  
機能

## 技術図

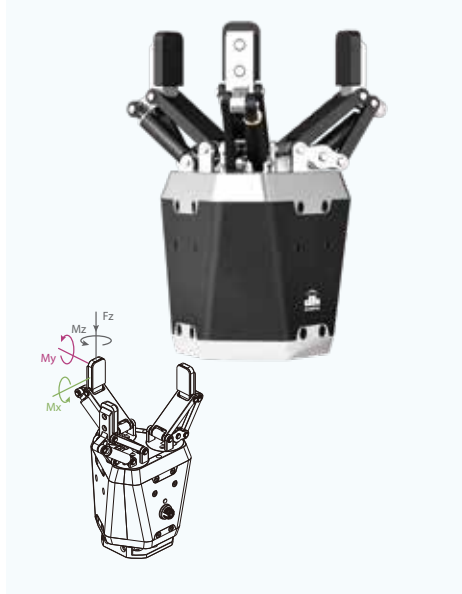


フィンガー取付サイズのカスタマイズ



ISO 9409-1-50-4-M6 準拠 標準フランジ

# DH-3



## 垂直静的許容荷重

Fz 150 N

## 許容負荷モーメント

Mx 2.5 N・m

My 2 N・m

Mz 3 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

把持力 (ジョーあたり) 10~65 N

ストローク 106 mm (平行)/122 mm (中心)

推奨加工対象物重量 \*① 1.8 kg

開閉時間 0.7 秒/0.7 秒

繰り返し精度 (配置) ± 0.03 mm

騒音放射 50 dB未満

重量 1.68 kg

駆動方法 ネジナット+ギアドライブ+リンケージ機構

サイズ 213.5 mm x 170 mm x 118 mm

### 作業環境

通信インターフェイス 標準: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A  
オプション: EtherCAT\*②

定格電圧 DC 24 V ± 10%

定格電流 0.5 A

ピーク電流 1 A

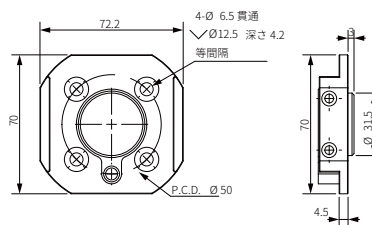
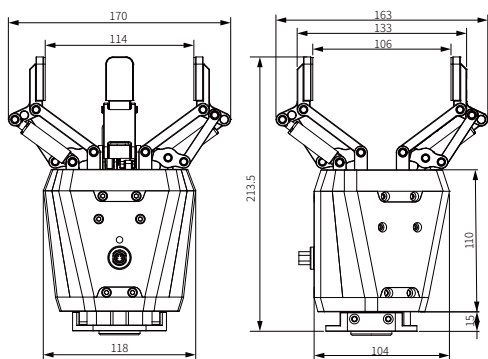
IP等級 IP 40

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

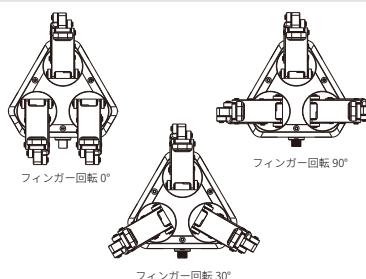
証明書 CE、FCC、RoHS

|              |         |        |        |      |         |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|---------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ○      | ○    | ●       | ●       |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | プラグ&プレイ | 自己ロック機能 |

## 技術図



ISO 9409-1:50-4-M6 準拠 標準フランジ



# CGシリーズ 電動中心グripper

CGE-10-10

CGI-100-170

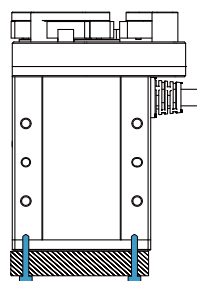
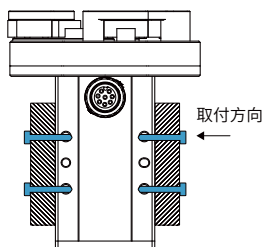
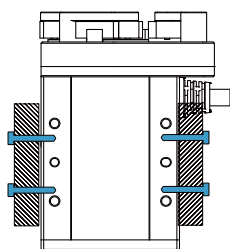
CGC-80-10



CGシリーズは、DH-Roboticsが独自に開発した3フィンガー中心グripperです。3フィンガー把持法は、円筒状の加工対象物の把持作業に最適です。CGシリーズは、種々のシナリオ、ストローク、エンドデバイスに対応する各種のモデルで入手できます。

## 取付

1. 前面と背面の取付：前面と背面のネジ穴を使用して取り付けます
2. 側面取付：側面のネジ穴を使用して取り付ける
3. 底面取付：底面のネジ穴を使用して取り付ける



## 製品の特徴

### ● ハイパフォーマンス

高精度のセンタリングと把持を実現し、プロセス構造は高剛性の要件を満たし、エネルギー密度は類似製品を上回っています

### ● 長寿命

メンテナンス不要で 1000 万回以上の連続安定動作。

### ● 過負荷保護

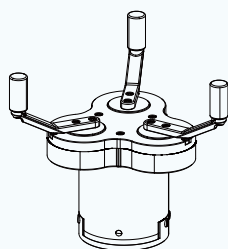
高性能サーボモーターは即時過負荷保護に対応しています



## 応用

自動車部品、オートメーション機器、精密加工・組立などの分野での円筒状加工対象物を正確かつ安定に把持。



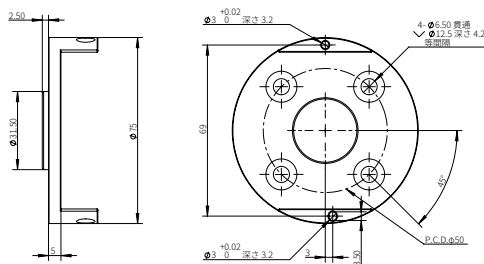
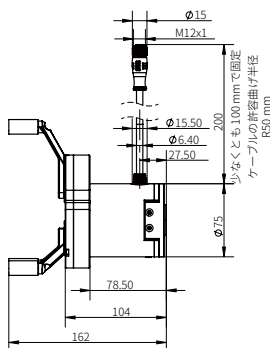
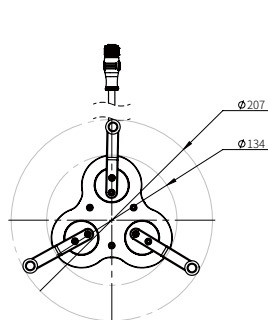


\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください

證明書 CE、FCC、RoHS



自己ロック  
機能



- 49 -

# CGC-80-10



## 垂直静的許容荷重

Fz 200 N

## 許容負荷モーメント

Mx 2.5 N・m

My 2 N・m

Mz 3 N・m

\*① 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

\*② オプション通信を使用し、外部通信変換ボックスが必要。詳しくは営業担当者にご相談ください。

## パラメータ

### 製品パラメータ

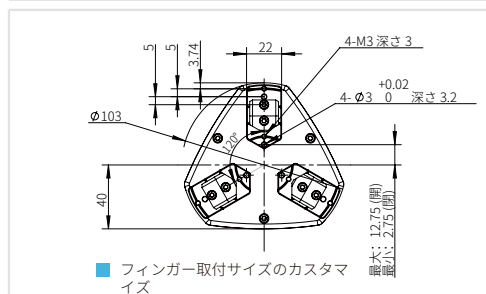
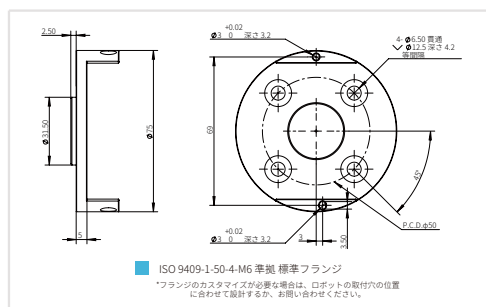
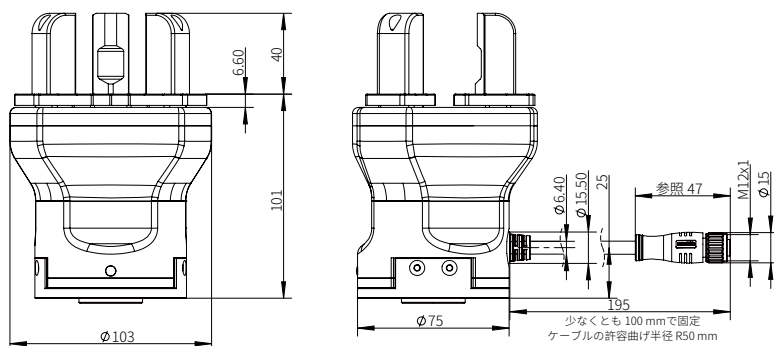
|              |                            |
|--------------|----------------------------|
| 把持力 (ジョーあたり) | 20 ~ 80 N                  |
| 単一ジョー        | 10 mm                      |
| 推奨加工対象物重量 *① | 1.5 kg                     |
| 開閉時間         | 0.2 秒/0.2 秒                |
| 繰り返し精度 (配置)  | ± 0.03 mm                  |
| 騒音放射         | 50 dB未満                    |
| 重量           | 1.5 kg                     |
| 駆動方法         | 高精度プラネタリギヤ減速器 + ラックアンドピニオン |
| サイズ          | 141 mm x 103 mm x 75 mm    |

### 作業環境

|            |                                                                                          |
|------------|------------------------------------------------------------------------------------------|
| 通信インターフェイス | 標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O<br>オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT *② |
| 定格電圧       | DC 24 V ± 10%                                                                            |
| 定格電流       | 0.3 A                                                                                    |
| ピーク電流      | 1 A                                                                                      |
| IP等級       | IP 67                                                                                    |
| 推奨環境       | 0~40 °C、相対湿度 85 %以下                                                                      |
| 証明書        | CE、FCC、RoHS                                                                              |

|              |         |        |        |      |         |         |
|--------------|---------|--------|--------|------|---------|---------|
| ●            | ●       | ●      | ●      | ●    | ●       | ●       |
| ビルトインコントローラー | 把持力調整可能 | 位置調整可能 | 速度調整可能 | 落下保護 | プラグ&プレイ | 自己ロック機能 |

## 技術図



# 受賞歴と証明書

## – 獲得した証明書



1



2



3



4



5



6



7

1. CE証明書
2. IP等級証明書
3. RoHS証明書
4. EMC証明書
5. FCC証明書
6. 低温テストレポート
7. 知的財産管理システム証明書

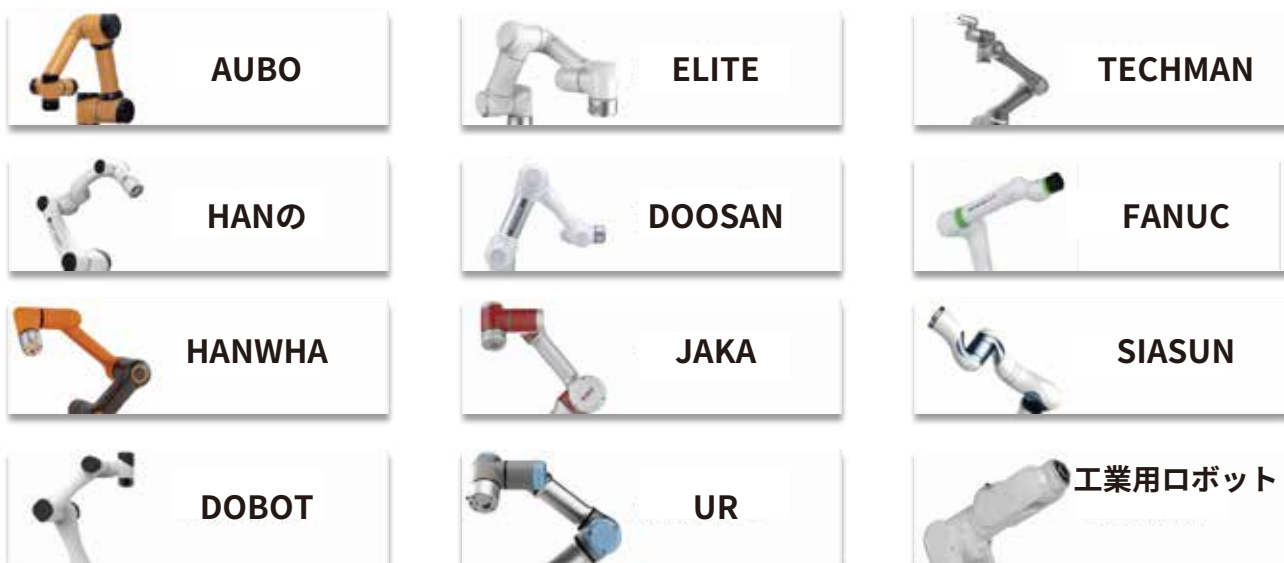
# 当社の顧客

世界中で500社以上のお客様がDH-Robotics製品を採用  
お客様の数は急速に増え続けています。



# 当社のエコパートナー

DH-Roboticsは、世界中の協働ロボットの高品質なパートナーです





**DH-Robotics Technology Co.,Ltd.**

**Linked**  |  **YouTube** [DH-Roboticsを検索](#)

JP.2022.11

[en.dh-robotics.com](http://en.dh-robotics.com)

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

A507, Industrialization building, Yuxing 3rd Road, Nanshan district, Shenzhen, China, 518063