

サーボ電動グリ ッパー

JP-2023.10



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-50-40	20
PGE-100-26	21

RGシリーズ

電動ロータリーグリッパー



RGIC-35-12	25
RGIC-100-35	26
RGI-100-14	27
RGI-100-22	28
RGI-100-30	29

PGSEシリーズ

スリムタイプ電動平行グリッパー



PGSE-15-7	23
-----------	----

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	31
RGD-5-30	32
RGD-35-14	33
RGD-35-30	34

PGIシリーズ

電動平行グリッパー



PGI-140-80	36
------------	----

PGHLシリーズ

産業用フラット電動グリッパ



PGHL-400-80	38
-------------	----

PGSシリーズ

ミニチュア電磁グリッパー



PGS-5-5	40
---------	----

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	42
PGC-140-50	43
PGC-300-60	44

AGシリーズ

電動アダプティブグリッパー



AG-160-95	46
AG-105-145	47
DH-3	48

CGシリーズ

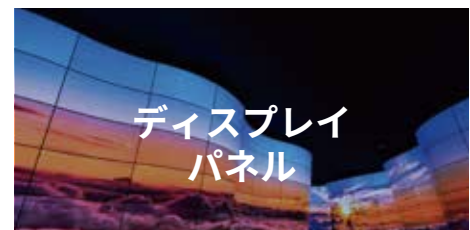
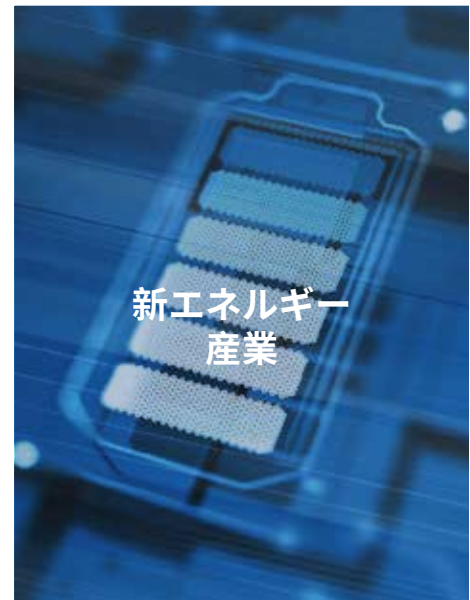
電動中心グリッパー



CGE-10-10	50
CG1-100-170	51
CGC-80-10	52

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 をご覧ください。



応用例



PGE-8-14 自動適用

2台の電動グリッパーを実装した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

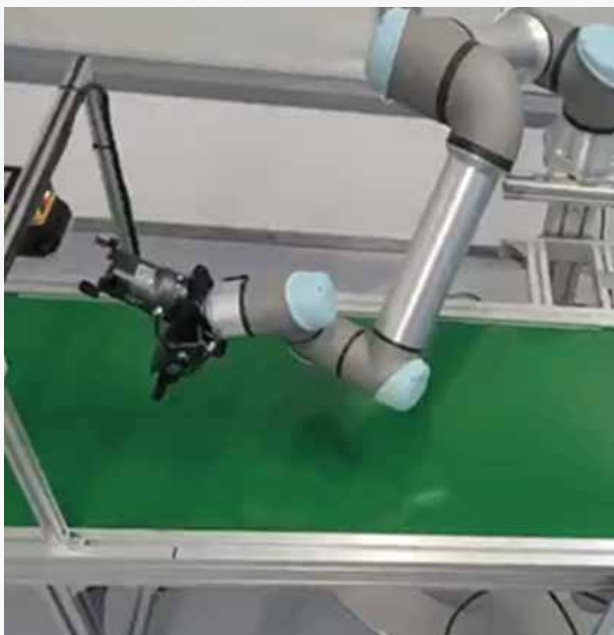
自動サブカップ処理システムは、ABBのScaraロボットアームとDH-Robotics電動グリッパーを通じて、サンプルチューブの開放操作、スキャン、情報入力、ピペッティング、プレートの回転、蓋の閉鎖を自動的に完了することができます。



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グリッパーが応用され、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電動グリッパーが応用され、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電動グリッパーが応用され、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、短いワイヤーで、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。

電動グリッパーモデルをサポート	UR CB Series	UR E Series	UR E Series	DOBOT CR Series	Aubo	Jaka	Elite CS Series	Elite EC Series	TECHMAN ROBOT	Doosan A Series	Doosan M Series	Elephant	SINSUN	ROKAE	Han's Robot	Neuro meka	Hanwha	FAIRINO	
小電流電動グリッパー (ピーク電流≤0.6A)	Wo																		
小電流電動グリッパー (ピーク電流<1.5A)		Wa		Wa	Wc	Wg	Wa		Wh			Wd	Wa	Wi			Wa		
高電流電動クロー (ピーク電流>1.5A)			Wb																
共通(大電流および小電流電動グリッパーをサポート)								Wj		We	Wf				Wk	Wl		Wm	

DH-Roboticsのグリッパーとシリンダー通信プロトコル変換ボックス

DH-Roboticsのサーボグリッパーとサーボ電動シリンダー間の通信は、Modbus RTU (RS485) および一部のI/Oをデフォルトとしています。お客様が他の通信プロトコルを選択する場合、通信プロトコル変換ボックスを使用する必要があります。

以下の通信プロトコル変換ボックスが選択可能です：

	通信プロトコル変換ボックスの名前	注文モデル		通信プロトコル変換ボックスの名前	注文モデル
	EtherCAT 1-1	FG-M2E-B1-1		TCP/IP 1-1	FG-M2T-B1-1-YBT
	EtherCAT 1-4	FG-M2E-B1-4		PROFINET 1-2	FG-M2P2-B1-2-HJ
	EtherCAT 转 I/O 1-More	具体的なパラメータについては、弊社技術スタッフまでお問い合わせください。		PROFINET 1-11	FG-M2P-B1-11-9

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
- エンベロープ保持
- ...

条件5 環境要件

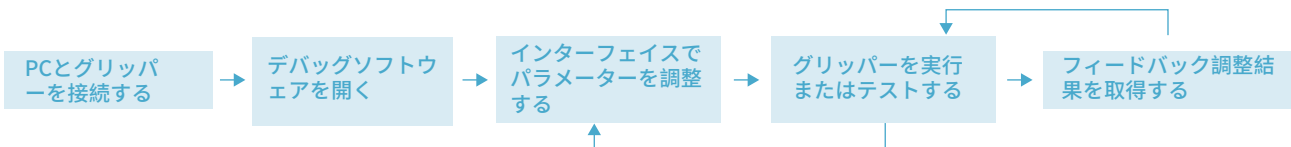


- IP等級
- 温度条件
- ...

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。

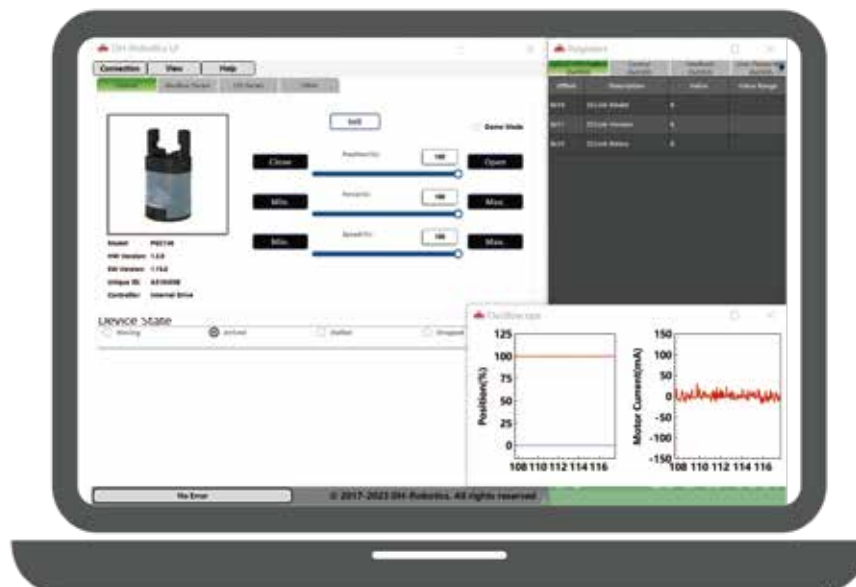


パラメータが調整可能

- ・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(トルクカ)*

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

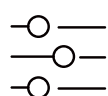
正確な力制御

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)	推奨加工対象物重量	ストローク (mm)	開閉時間	IP等級
PGE-2-12	0.8~2	0.05	12	0.15	IP40
PGE-5-26	0.8~5	0.1	26	0.3	IP40
PGE-8-14	2~8	0.1	14	0.3	IP40
PGE-15-10	6~15	0.25	10	0.3	IP40
PGE-15-26	6~15	0.25	26	0.5	IP40
PGE-50-26	15~50	1	26	0.45	IP40
PGE-50-40	15~50	1	40	0.45	IP40
PGE-100-26	30~100	2	26	0.5	IP40

PGEシリーズ スリムタイプ電動平行グリッパー

経済モデル

小型

速い応答



オールイン
ワン設計



交換可能なフィ
ンガーチップ



PGE-15-7

	把持力 (N)	推奨加工対象物重量	ストローク (mm)	開閉時間	IP等級
PGSE-15-7	6~15	0.25	7	0.15	IP40

RGiシリーズ 電動ロータリーグリッパー

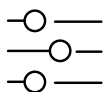
無限回転

デュアルサーボシステム

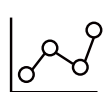
コンパクトタイプ



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



RGIC-35-12



RGIC-100-35



RGI-100-14



RGI-100-22



RGI-100-30

	把持力 (N)	推奨加工対象物重量	ストローク (mm)	開閉時間	IP等級
RGIC-35-12	13~35	0.5	12	0.6	IP40
RGIC-100-35	40~100	1	35	0.9	IP40
RGI-100-14	30~100	1.5	14	0.6	IP40
RGI-100-22	30~100	1.5	22	0.65	IP40
RGI-100-30	30~100	1.5	30	0.7	IP40

RGDシリーズ スリムタイプ電動平行グリッパー

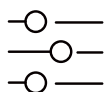
バックラッシュ
ゼロ

無限回転

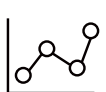
正確な配置



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)	推奨加工対象物重量	ストローク (mm)	開閉時間	IP等級
RGD-5-14	2~5.5	0.05	14	0.5	IP40
RGD-5-30	2~5.5	0.05	30	0.5	IP40
RGD-35-14	10~35	0.35	14	0.5	IP40
RGD-35-30	10~35	0.35	30	0.7	IP40

PGIシリーズ 電動平行グリッパー

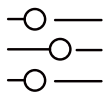
高負荷

高い保護等級

ロングストローク



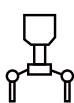
ドライブとコントロールの統合



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)	推奨加工対象物重量	ストローク (mm)	開閉時間	IP等級
PGI-140-80	40~140	3	80	1.1	IP54

PGIシリーズ 産業用フラット電動グリッパー

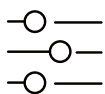
高負荷

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)	推奨加工対象物重量	ストローク (mm)	開閉時間	IP等級
PGHL-400-80	140~400	8	80	1.0/1.1	IP40

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)	推奨加工対象物重量	ストローク (mm)	開閉時間	IP等級
PGS-5-5	3~5.5	0.05	5	0.03	IP40

PGCシリーズ コラボーティブ平行電動グリッパー

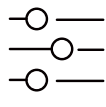
プラグ&プレイ

高い保護等級

高負荷



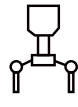
ドライブとコントロールの統合



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)	推奨加工対象物重量	ストローク (mm)	開閉時間	IP等級
PGC-50-35	15~50	1	37	0.7	IP54
PGC-140-50	40~140	3	50	0.6	IP67
PGC-300-60	80~300	6	60	0.8	IP67

AGシリーズ 電動アダプティブグリッパー

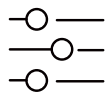
プラグ&プレイ

エンベロープアダプティブ把持

ロングストローク



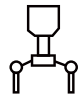
ドライブとコントロールの統合



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)	推奨加工対象物重量	ストローク (mm)	開閉時間	IP等級
AG-160-95	45~160	3	95	0.9	IP54
AG-105-145	35~105	2	145	0.9	IP54
DH-3	10~65	1.8	106(parallel)/122(centric)	0.7	IP40

CGEシリーズ 電動中心グリッパー

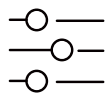
中心把持

ハイパフォーマンス

長寿命



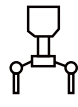
ドライブとコントロールの統合



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



CGE-100-170



CGC-80-10

	把持力 (N)	推奨加工対象物重量	ストローク (mm)	開閉時間	IP等級
CGE-10-10	3~10	0.1	10 (Single jaw)	0.3	
CGC-100-170	30~100	1.5	Φ40~Φ170 (加工対象物内径)	0.5	IP40
CGC-80-10	20~80	1.5	10 (Single jaw)	0.2	IP67

PGEシリーズ スリムタイプ電動平行グリッパー

PGE-2-12 PGE-15-26
PGE-5-26 PGE-50-26
PGE-8-14 PGE-50-40
PGE-15-10 PGE-100-26

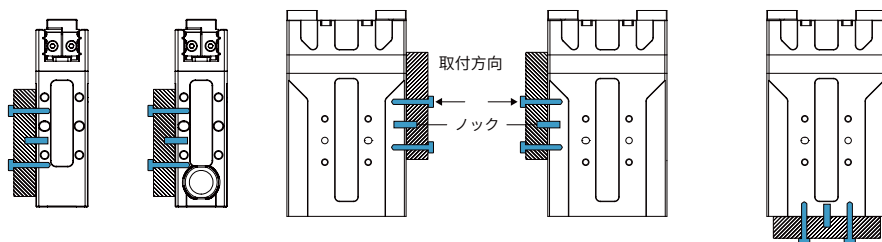


PGEシリーズは工業用のスリムタイプ電動平行グリッパーです。正確な力制御、コンパクトなサイズ、高い作業速度により、産業用電動グリッパーの分野で「売れ筋製品」となっています。

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

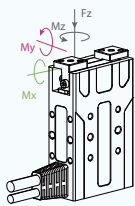
特別なドライバー設計と駆動アルゴリズム補償により、把持力が連続的に調整可能で、力の再現性は 0.1 N に達することができます。



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。

PGE-2-12



垂直静的許容荷重

Fz 35 N

許容負荷モーメント

Mx 0.2 N・m

My 0.17 N・m

Mz 0.2 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) 0.8~2 N

ストローク 12 mm

推奨加工対象物重量 *① 0.05 kg

開閉時間 0.15 秒 / 0.15 秒

繰り返し精度 (配置) ± 0.02 mm

騒音放射 40 dB未満

重量 0.15 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 グリッパーサイズ: 65 mm x 39 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 ± 10%

定格電流 0.2 A

ピーク電流 0.5 A

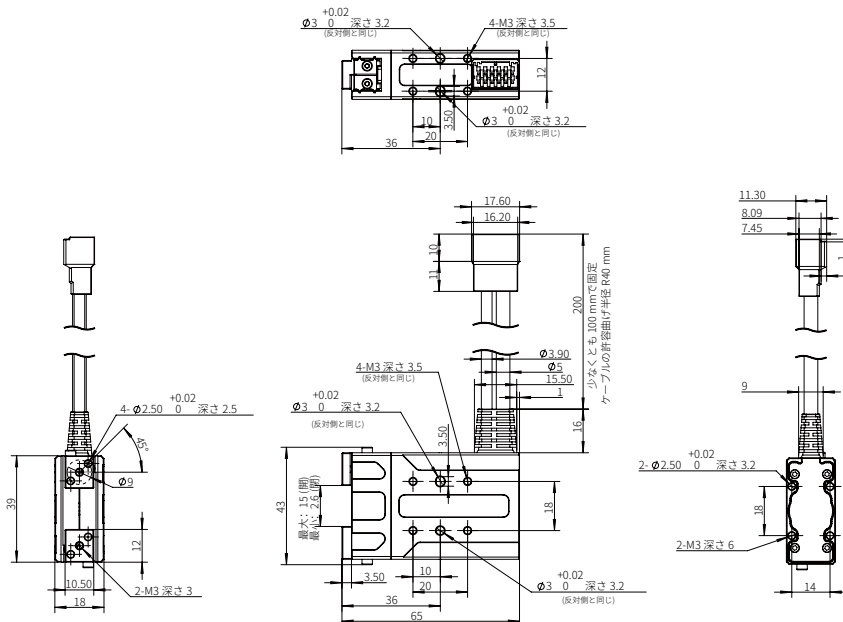
IP等級 IP 40

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

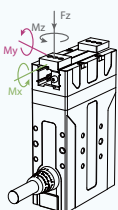
証明書 CE、FCC、RoHS

×	●	●	●	●	×
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



PGE-5-26



垂直静的許容荷重

Fz 50 N

許容荷重モーメント

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) 113.5 mm x 55 mm x 30 mm (ブレーキなし)

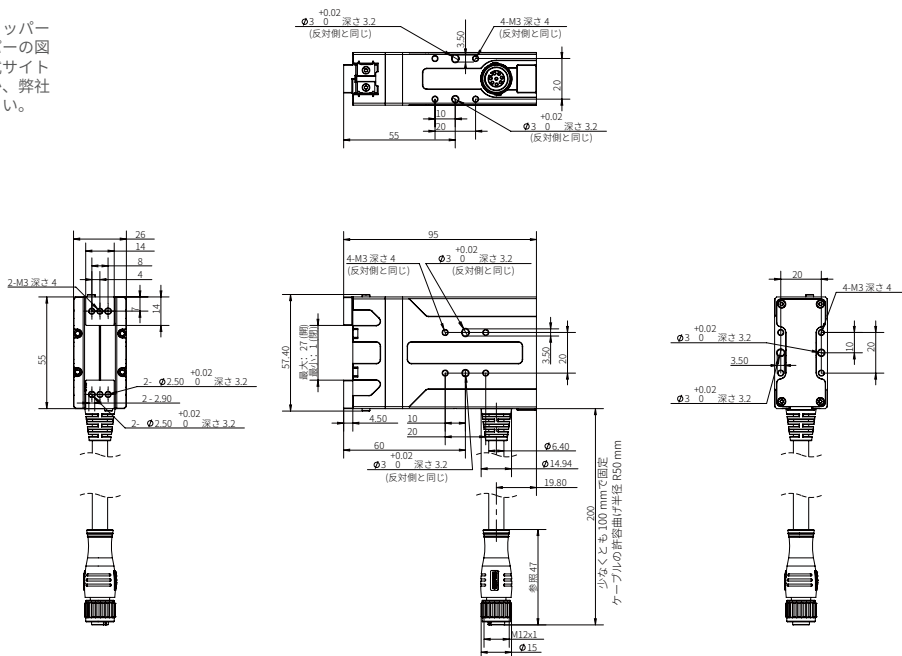
作業環境

通信インターフェイス	標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O 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

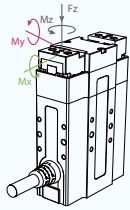
●	●	●	●	●	● ×
ビルトインコントローラー	把持力調整可能	位置調整可能	速度調整可能	落下保護	自己ロック機能

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-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

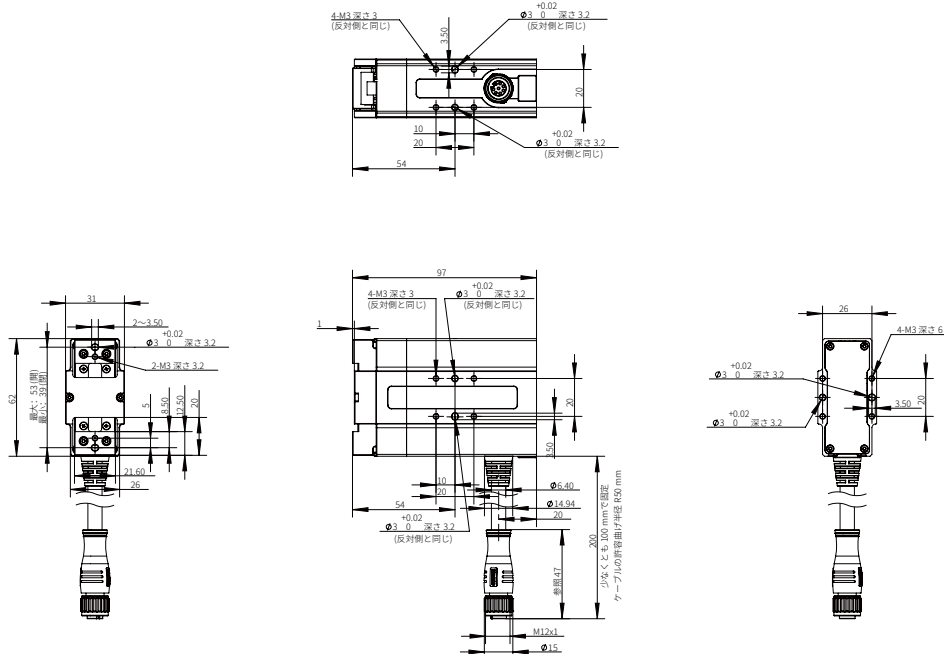
把持力 (ジョーあたり)	2~8 N
ストローク	14 mm
推奨加工対象物重量 *①	0.1 kg
開閉時間	0.3 秒/0.3 秒
繰り返し精度 (配置)	± 0.02 mm
騒音放射	40 dB未満
重量	0.4 kg
駆動方法	ラックアンドピニオン+クロスローラーガイド
サイズ	97 mm x 62 mm x 31 mm

作業環境

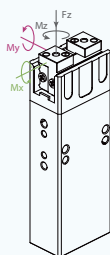
通信インターフェイス	標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT *②
定格電圧	DC 24 V ± 10%
定格電流	0.4 A
ピーク電流	0.7 A
IP等級	IP 40
推奨環境	0~40 °C、相対湿度 85 %以下
証明書	CE、FCC、RoHS

●	●	●	●	●	×
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) ± 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ripper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 ± 10%

定格電流 0.1 A

ピーク電流 0.22 A

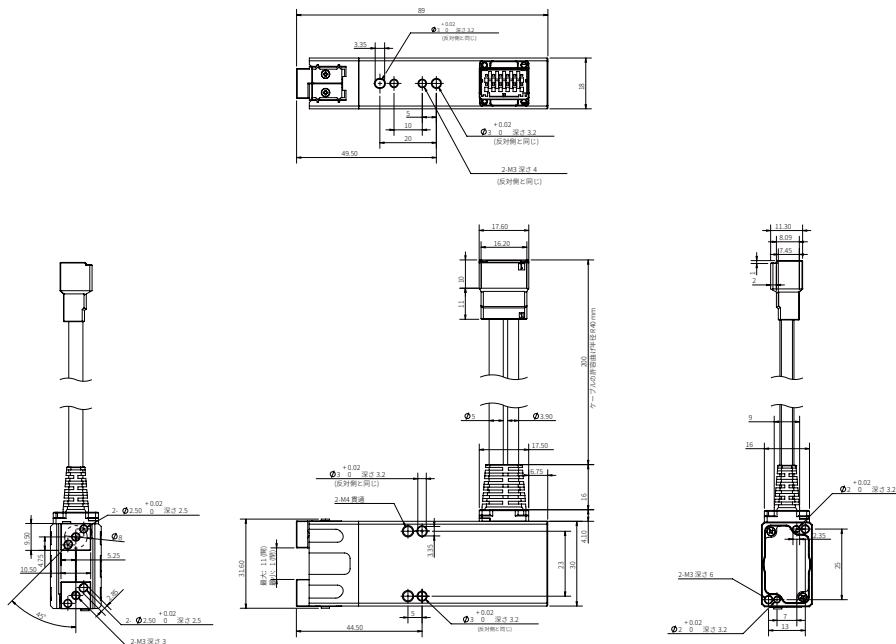
IP等級 IP 40

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

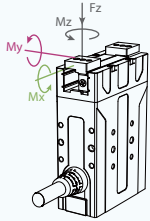
証明書 CE、FCC、RoHS

×	●	●	●	●	×
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-15-26



垂直静的許容荷重

Fz 70 N

許容負荷モーメント

Mx 0.9 N・m

My 0.75 N・m

Mz 0.9 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 26 mm

推奨加工対象物重量 *① 0.25 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 40 dB未滿

重量 0.33 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 86.5 mm x 55 mm x 26 mm (ブレーキなし)
107.5 mm x 55 mm x 26 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
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

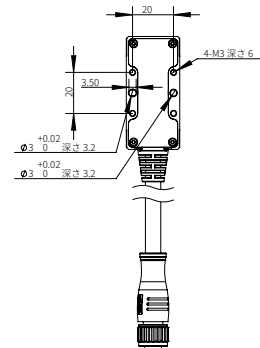
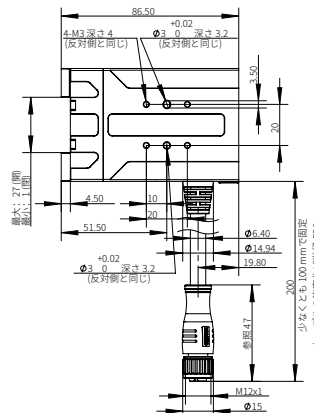
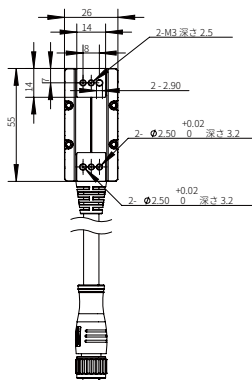
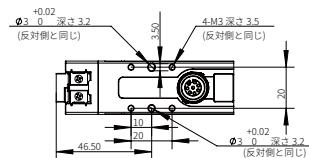
推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

証明書 CE、FCC、RoHS

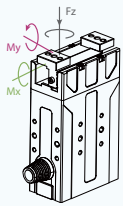
●	●	●	●	●	● ×
ビルトインコントローラー	把持力調整可能	位置調整可能	速度調整可能	落下保護	自己ロック機能

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-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未滿

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)
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
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

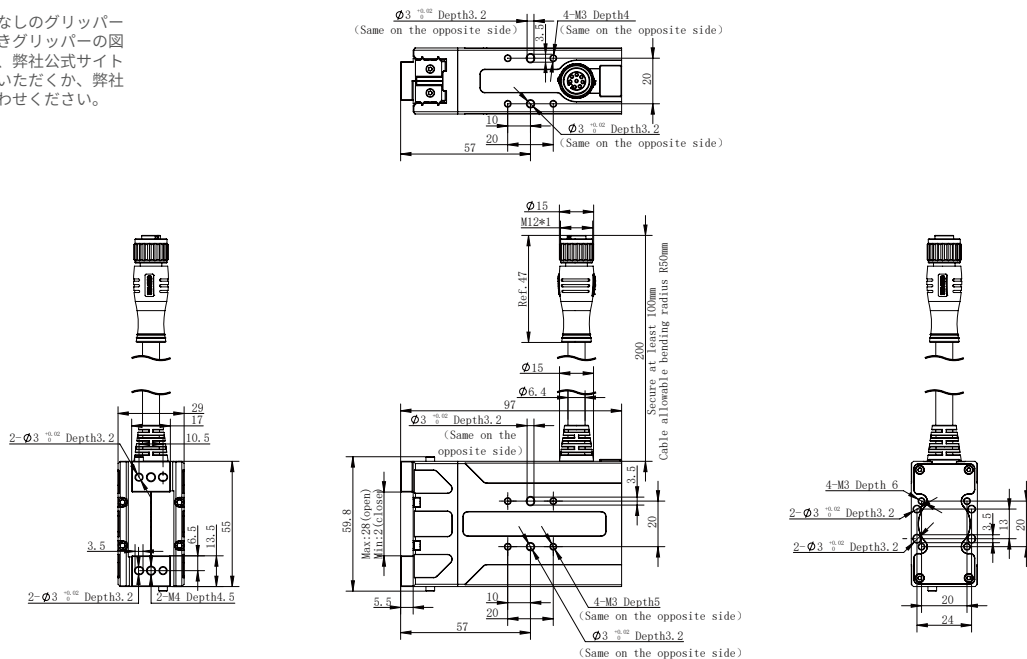
推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

証明書 CE、FCC、RoHS

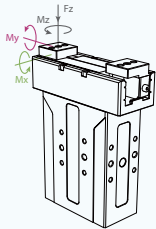
●	●	●	●	●	●×
ビルトインコントローラー	把持力調整可能	位置調整可能	速度調整可能	落下保護	自己ロック機能

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-50-40



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)	15~40 N
ストローク	40 mm
推奨加工対象物重量 *①	1 kg
開閉時間	0.6 秒/0.6 秒
繰り返し精度 (配置)	± 0.02 mm
騒音放射	40 dB未満
重量	0.51 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 78 mm x 29 mm (ブレーキなし) 118 mm x 78 mm x 29 mm (ブレーキあり)

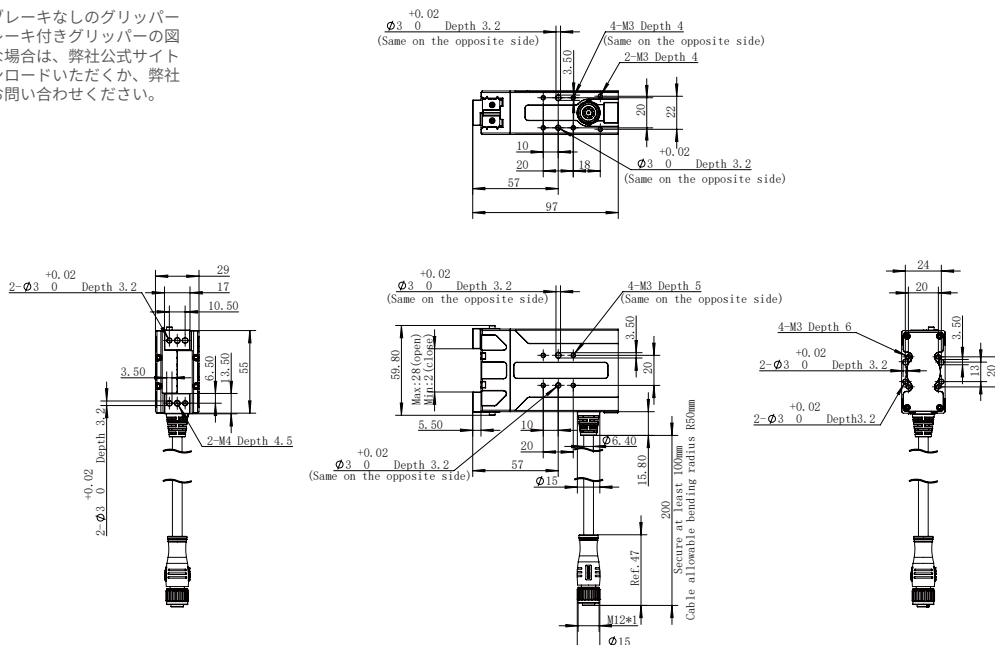
作業環境

通信インターフェイス	標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O 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

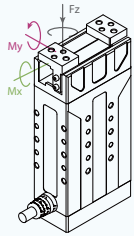
●	●	●	●	●	●×
ビルトインコントローラー	把持力調整可能	位置調整可能	速度調整可能	落下保護	自己ロック機能

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

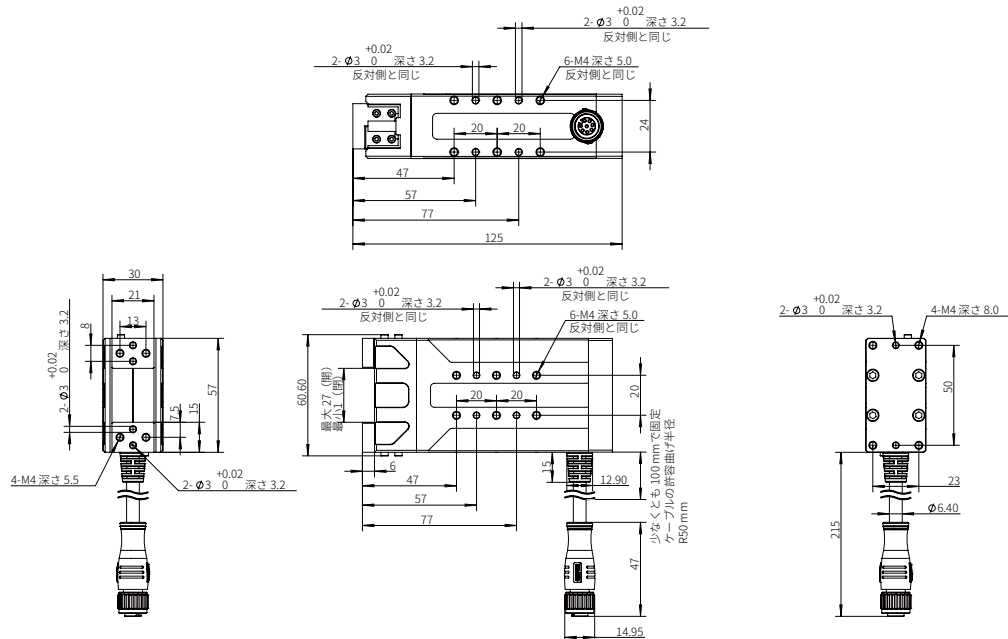
把持力 (ジョーあたり)	30~100 N
ストローク	26 mm
推奨加工対象物重量 *①	2 kg
開閉時間	0.5 秒/0.5 秒
繰り返し精度 (配置)	± 0.02 mm
騒音放射	60 dB未満
重量	0.55 kg
駆動方法	高精度プラネタリギヤ+ラックアンドピニオン
サイズ	125 mm x 57 mm x 30 mm

作業環境

通信インターフェイス	標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O 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



PGSEシリーズ スリムタイプ電動平行グリッパー

PGSE-15-7

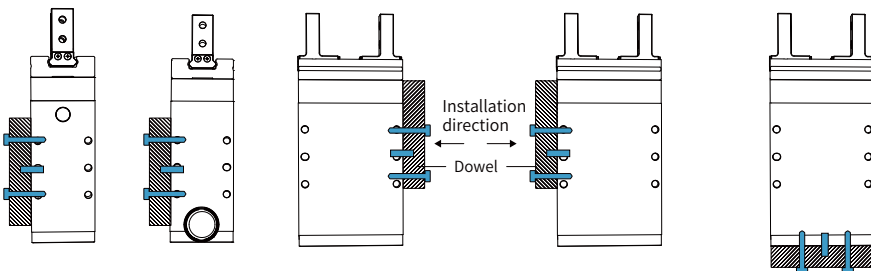


PGSE産業用平行グリッパーは、工業環境での狭いコンパクトな設置スペースでの迅速な掴む要求に対応するために特別に設計されたミニチュア電動グリッパーです。

取付



- 1.前面取付：前面のネジ穴を使用して取り付ける
- 2.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

● コスト効率の最適化

経済的な電動グリッパーのソリューション

● 迅速な置き換え

取り付けが簡単で、面倒な改造作業が必要なく、生産ラインの効率を高める

● スリムな構造

コンパクトな構造デザインで、軽量のフォームファクターを実現し、生産ラインの柔軟性を向上させます

応用

PGSE グリッパーは、半導体および3C電子産業など、小型部品のつかみ、仕分け、積み込み、および荷卸しに利用できるコンパクトな生産環境に適しています



PGSE-15-7



垂直静的許容荷重

Fz 70 N

許容負荷モーメント

Mx 0.9 N・m

My 0.75 N・m

Mz 0.9 N・m

*① It depends on the shape of the grasping object, the material and friction of the contact surface, and the acceleration of the motion, if you have any questions, please contact us.

*② Use optional communication, need external communication conversion box, please consult the sales staff for details

パラメータ

製品パラメータ

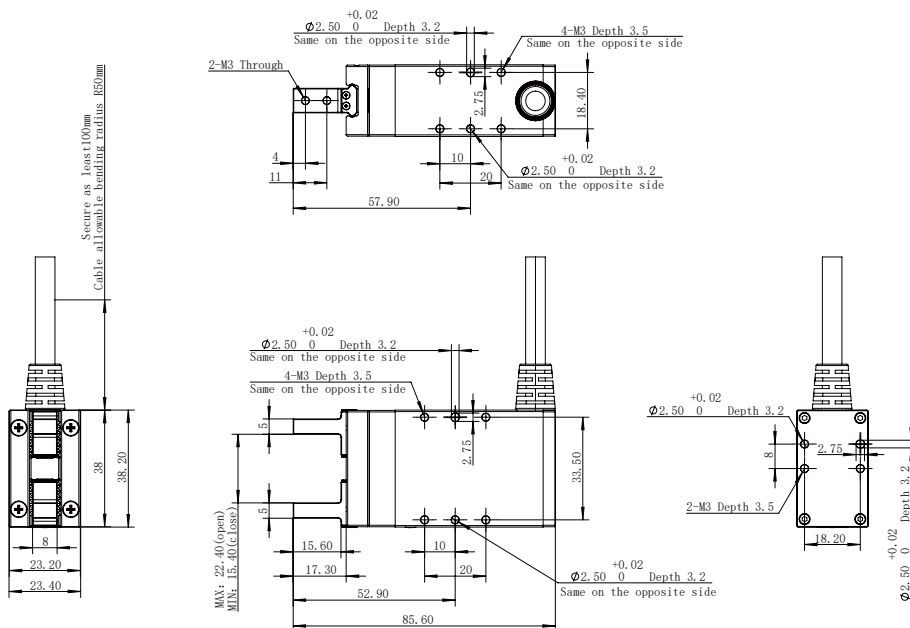
把持力 (ジョーあたり)	6~15 N
ストローク	7 mm
推奨加工対象物重量 *①	0.25 kg
開閉時間	0.15 s/0.15 s
騒音放射	< 60 dB
重量	0.15 kg
駆動方法	高精度プラネタリギヤ+ラックアンドピニオン
サイズ	85.6 mm x 38 mm x 23.2 mm

作業環境

通信インターフェイス	Modbus RTU (RS485)、Digital I/O*②
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.15 A
ピーク電流	0.8 A
IP等級	IP 40
推奨環境	0~40°C, under 85% RH
証明書	CE, FCC, RoHS

●	●	×	×	×	×
Built-in Controller	Gripping Force Adjustable	Position Adjustable	Speed Adjustable	Drop Detection	Self-locking Mechanism

技術図



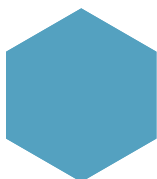
RGISシリーズ 電動ロータリーグリッパー

RGIC-35-12 RGI-100-14
RGIC-100-35 RGI-100-22
RGI-100-30

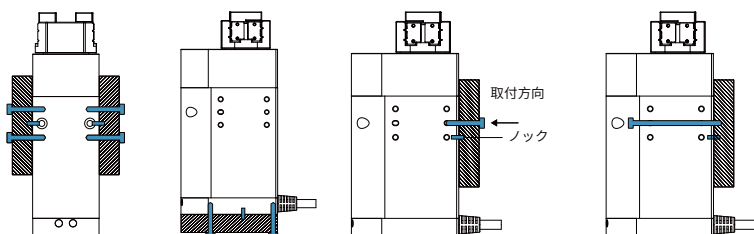


RGISシリーズは、市場で初めて精密なコンパクト構造を有する完全自社開発の無限回転グリッパーです。医療オートメーション産業における試験管の把持と回転、ならびに、電子産業や新エネルギー産業などの産業に広く応用されています。

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台の電動グリッパー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グリッパーは、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、コード検出のスク্যান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。

RGIC-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

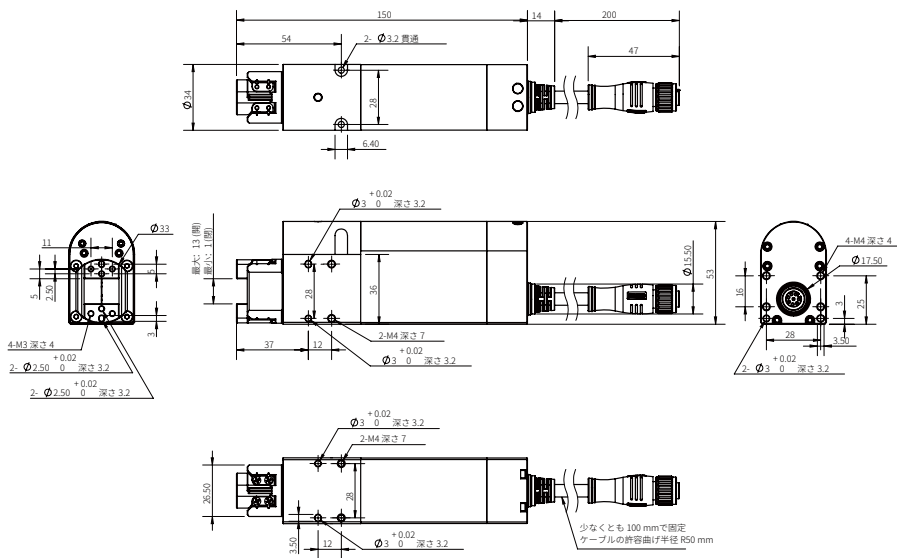
IP等級 IP 40

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

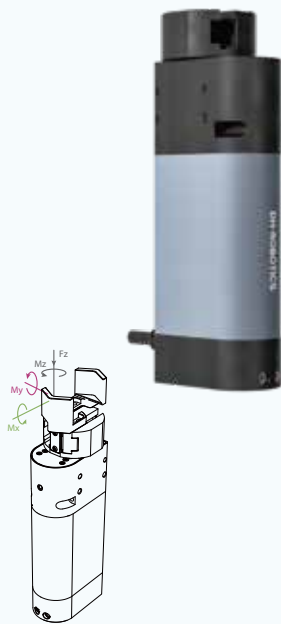
証明書 CE、FCC、RoHS

●	●	●	●	●	●	×
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



RGIC-100-35



垂直静的許容荷重

Fz 200 N

許容負荷モーメント

Mx 3 N・m

My 3 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)	40~100 N
ストローク	35 mm
定格トルク	0.35 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 kg
最大回転速度	1400 °/秒
繰返し精度 (旋回)	± 0.05 °
繰返し精度 (配置)	± 0.02 mm
開閉時間	0.9 秒/ 0.9 秒
重量	0.65 kg
サイズ	159 mm x 53 mm x 34 mm 回転径: 41 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 2.0 A

ピーク電流 5.0 A

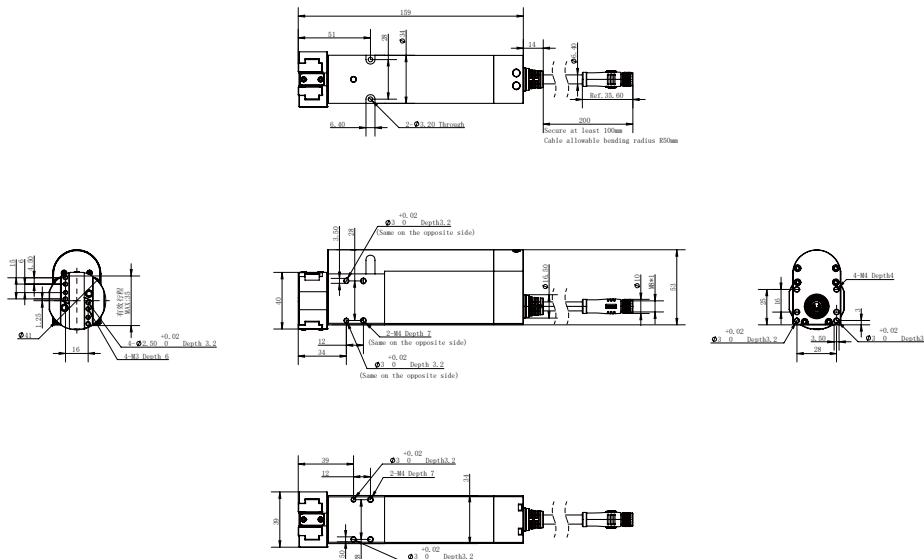
IP等級 IP 40

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

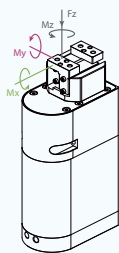
証明書 CE、FCC、RoHS

●	●	●	●	●	●	×
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

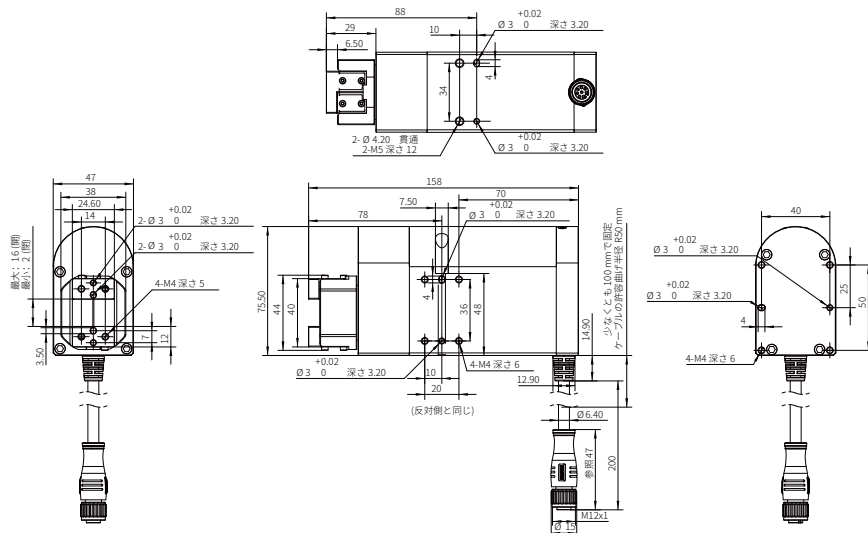
IP等級 IP 40

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

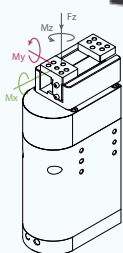
証明書 CE、FCC、RoHS

●	●	●	●	●	●	×
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

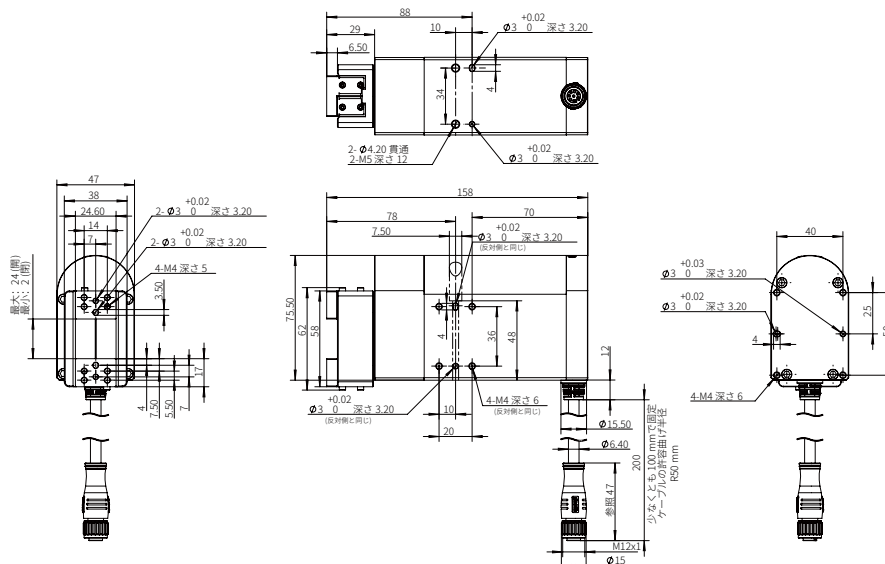
IP等級 IP 40

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
繰り返し精度(旋回)	± 0.05°
繰り返し精度(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

通信インターフェース 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

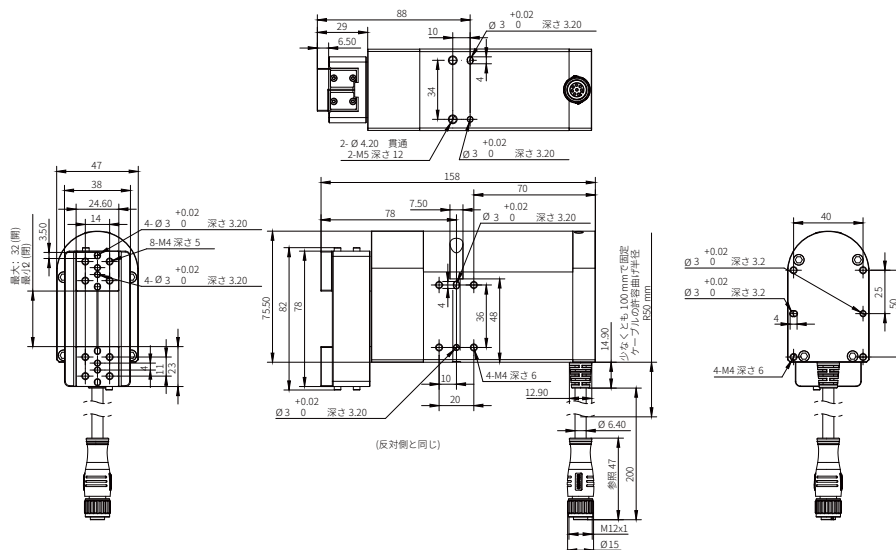
IP等級 IP 40

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

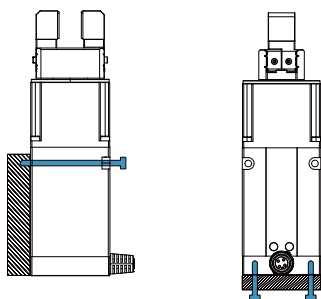
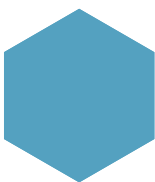
RGD-5-14 RGD-35-14
RGD-5-30 RGD-35-30



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0.5Nm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	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 回転径: 48.7 mm

作業環境

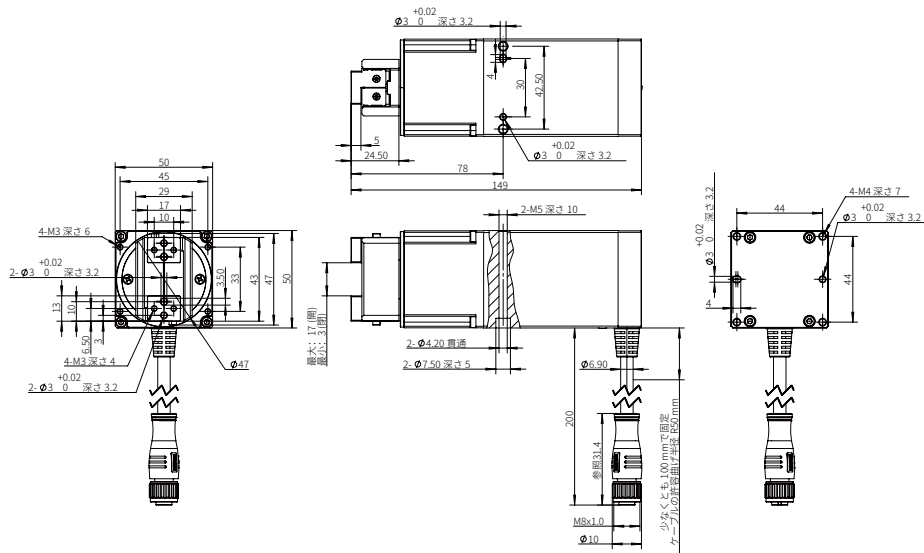
通信インターフェイス	Modbus RTU (RS485)
定格電圧	DC 24 V ± 10%
定格電流	1.2 A
ピーク電流	2.5 A
IP等級	IP 40
推奨環境	0~40 °C、相対湿度 85 %以下

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0.5Nm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 回転径: 83.6mm

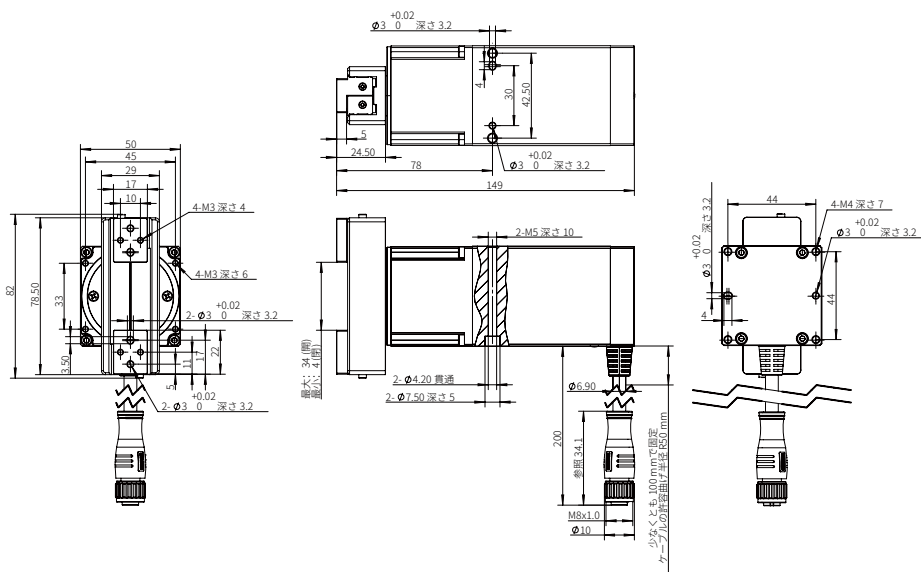
作業環境

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

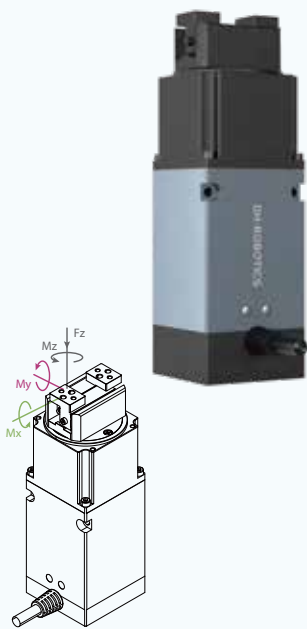
証明書 CE、FCC、RoHS

●	●	●	●	●	●	● ×
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0.5Nm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)	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	159 mm x 50 mm x 50 mm 回転径: 48.7 mm

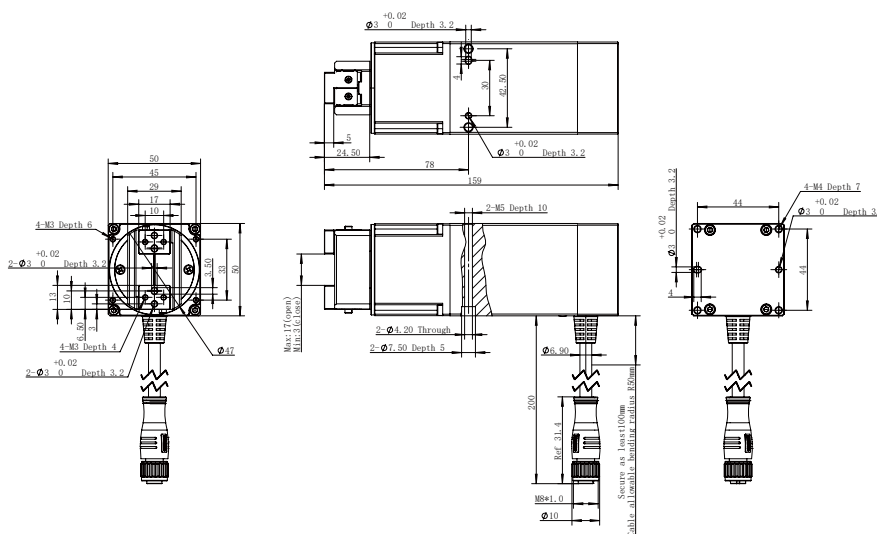
作業環境

通信インターフェイス	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

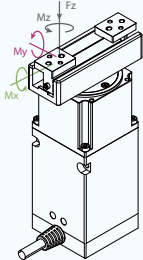
証明書 CE、FCC、RoHS

●	●	●	●	●	●	● ×
ビルトインコントローラ	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-35-30



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0.5Nm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)	10~35 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	0.35 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	0.7 秒 / 0.7 秒
重量	1 kg (ブレーキなし) 1.02 kg (ブレーキあり)
サイズ	159 mm x 50 mm x 50 mm 回転径: 83.6mm

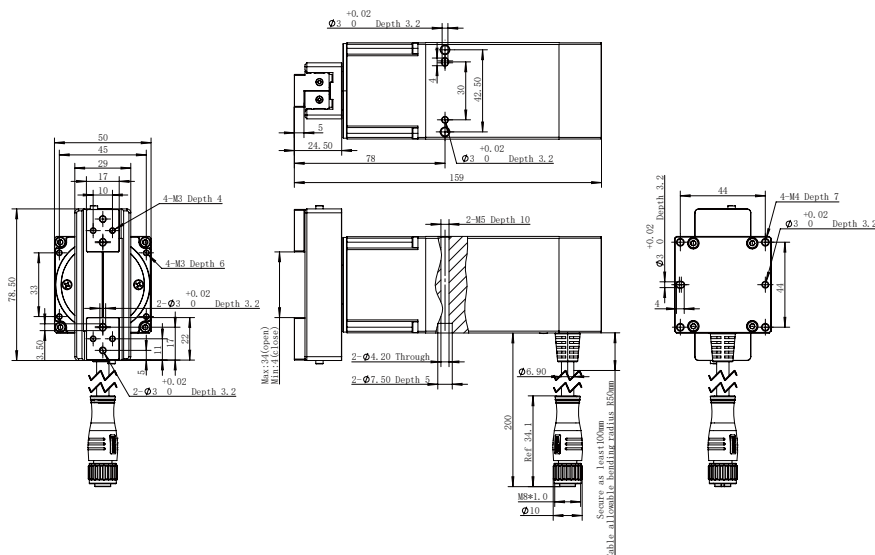
作業環境

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



PGIシリーズ 電動平行グリッパー

PGI-140-80

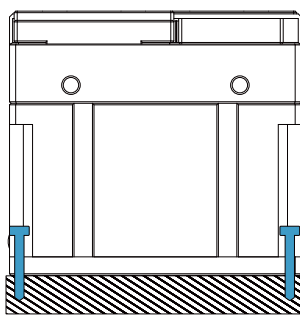
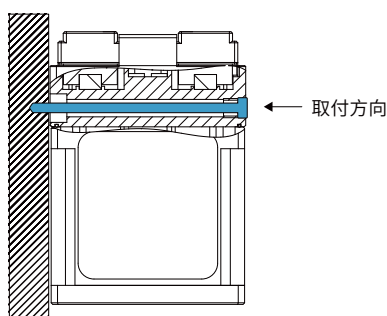


DH-Roboticsでは、「ロングストローク、高負荷、高保護レベル」という産業要件に基づいて、独自に、工業用電動平行グリッパー、PGIシリーズを開発しました。PGIシリーズは、ポジティブフィードバックを必要とする種々の産業シナリオで広く使用されています。

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

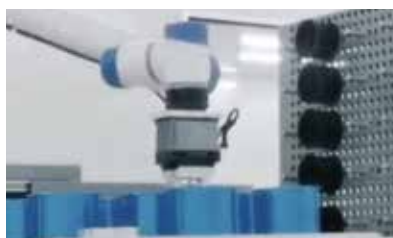
80 mmまでのロングストロークリーチ。フィンガーチップをカスタマイズすることで、3 kg以下の中型ないし大型の物体を安定につかむことができ、多くの工業場面に適しています。

● 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

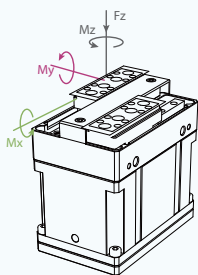
PGI-140-80の片面最大把持力は140 N、推奨最大荷重は3 kgで、多様な把持ニーズに対応することができます。



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。

PGI-140-80



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

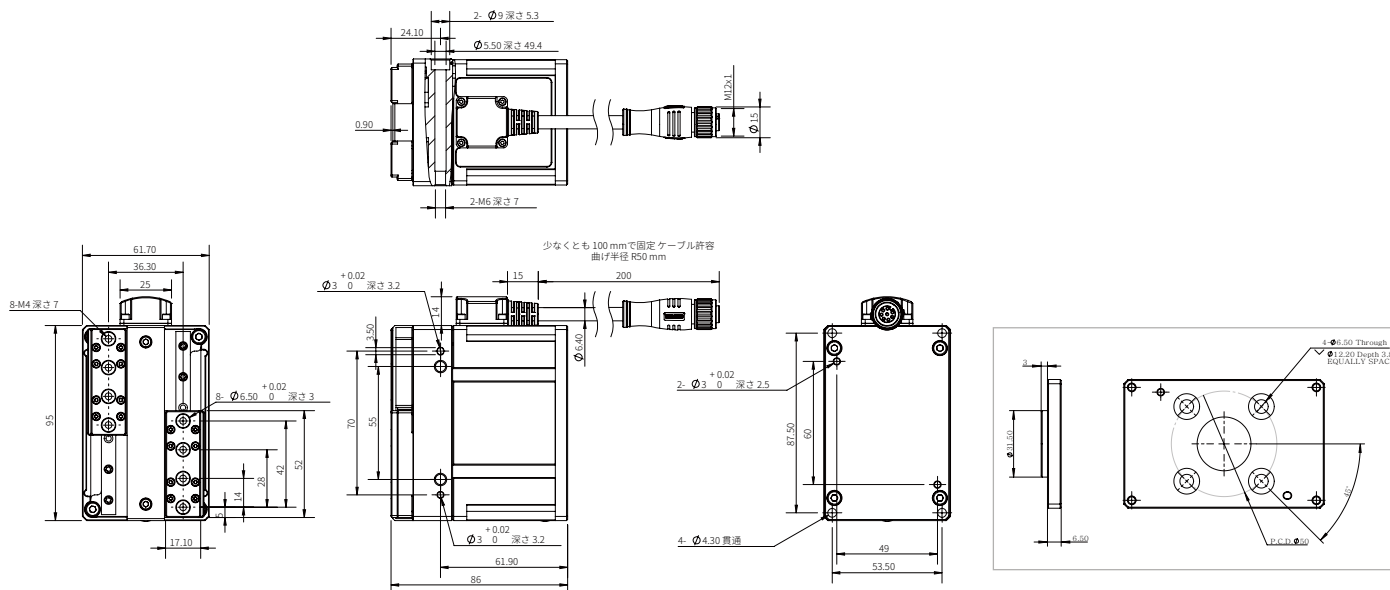
把持力 (ジョーあたり)	40~140 N
ストローク	80 mm
推奨加工対象物重量 *①	3 kg
開閉時間	1.1 秒/1.1 秒
繰り返し精度 (配置)	± 0.03 mm
騒音放射	50 dB未満
重量	1 kg (フィンガーを除く)
駆動方法	高精度プラネタリギヤ+ラックアンドピニオン
サイズ	95 mm x 61.7 mm x 92.5 mm

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	0.5 A
ピーク電流	1.2 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	自己ロック機能

技術図



PGHLシリーズ 産業用フラット電動グリッパ

PGHL-400-80

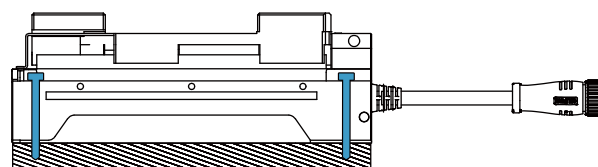
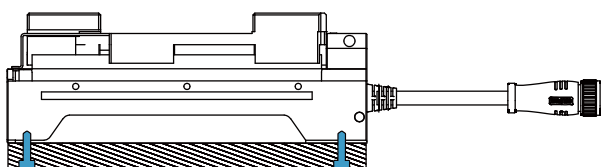


PGHLシリーズは、DH Roboticsが開発・製造の産業用フラット電動グリッパです。コンパクトな構造設計、高負荷処理、高力制御精度により、高負荷のクランプ要件に対応し、各種アプリケーションシナリオでご活用いただけます。



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

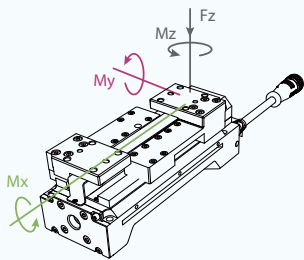
開閉時間は1.0秒 / 1.1秒に達し、独自の速度制御最適化と機械式セルフロック機構により、生産ラインの高速化およびクランプの安定性といった要件を満たします。



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

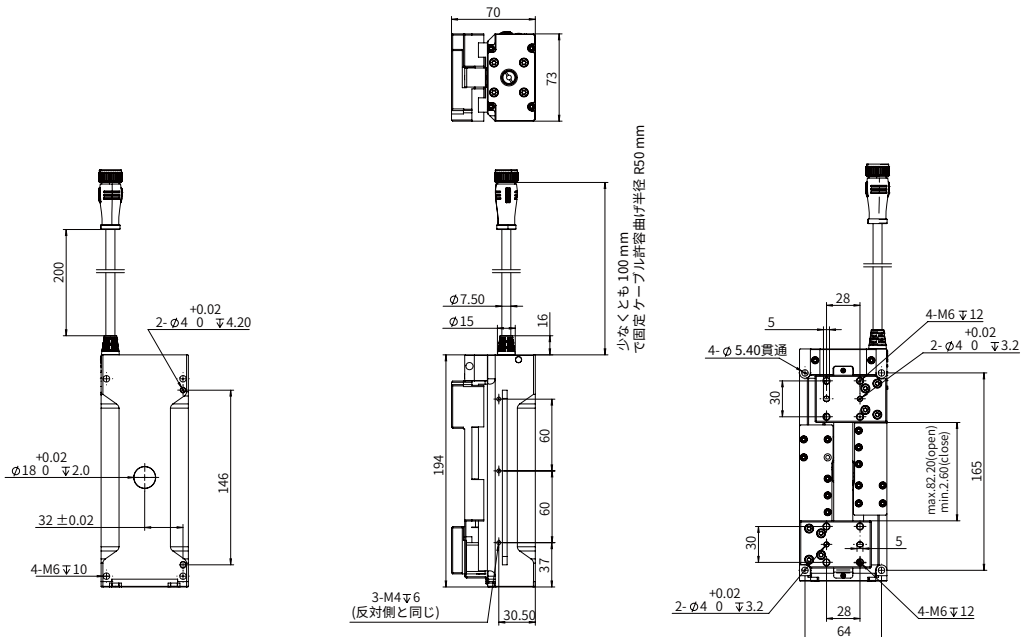
把持力 (ジョーあたり)	140~400 N
ストローク	80 mm
推奨加工対象物重量 *①	8 kg
開閉時間	1.0 秒/ 1.1 秒
繰り返し精度 (配置)	± 0.02 mm
重量	2.2 kg
駆動方法	精密遊星減速機+T型ネジ+ラックアンドピニオン
サイズ	194 mm x 73 mm x 70 mm

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 ± 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ルローラー	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

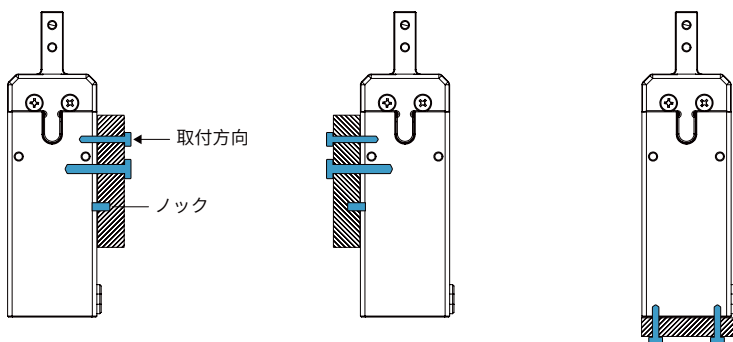
PGS-5-5



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

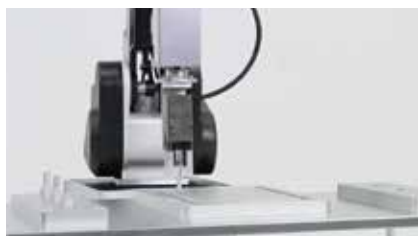
20 x 26 mmのコンパクトサイズで、比較的狭い環境にも実装可能です。

● 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

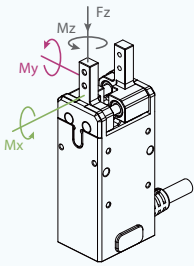
デジタルI/O通信プロトコルの採用により、設定は簡単です。



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) ± 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 ± 10%

定格電流 0.1 A

ピーク電流 3.0 A

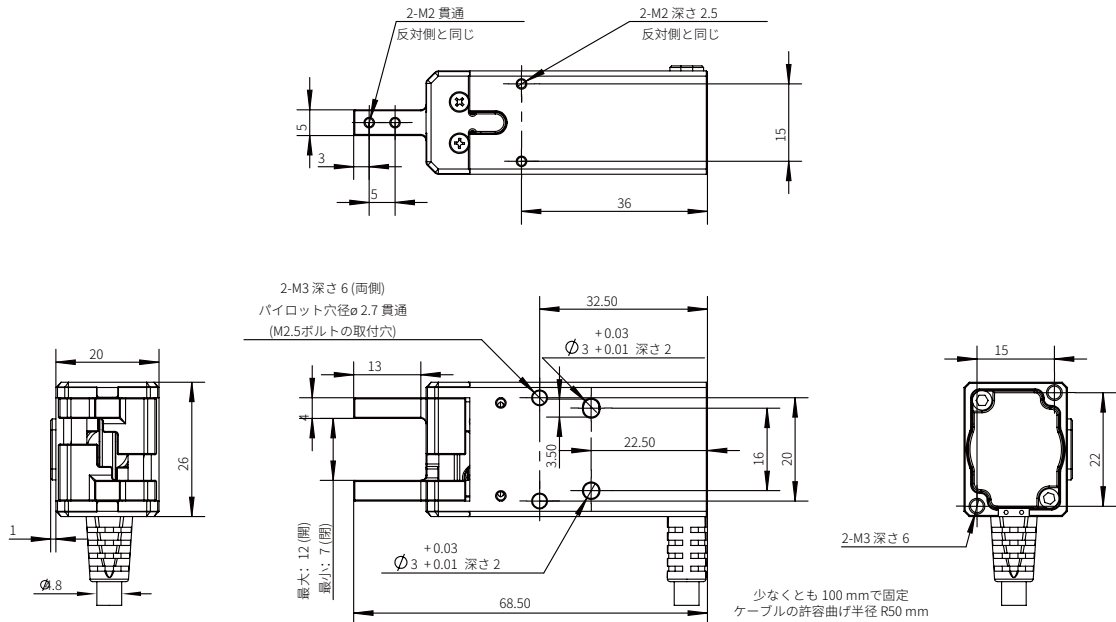
IP等級 IP 40

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

証明書 CE、FCC、RoHS

×	×	×	×	×	●
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

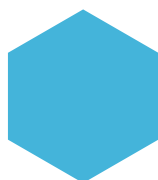


PGCシリーズ コラボレーティブパラレル電動グリッパー

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

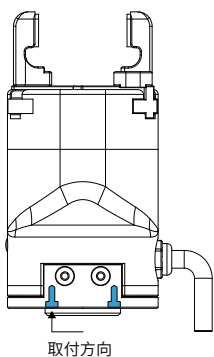


DH-Robotics PGCシリーズコラボレーティブパラレル電動グリッパーは、主に協調型マニピュレーターで使用される電動グリッパーです。高い保護レベル、プラグ&プレイ、耐荷重が大きい、などの利点があります。PGCシリーズは、正確な力制御と工業的美観を兼ね備えています。2021年に、Red Dot賞とIF賞の2つの工業デザイン賞を受賞しました。



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、メンテナンス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

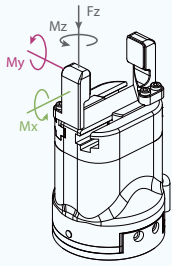
PGCシリーズの把持力は300 N、最大荷重は6 kgに達するため、さらに多様な把持ニーズに対応できます。



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

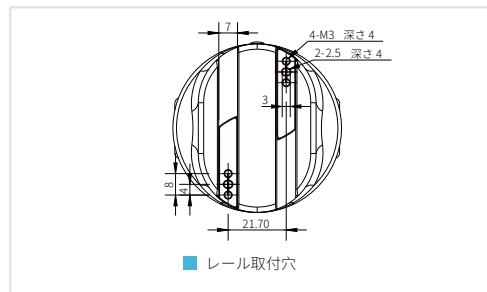
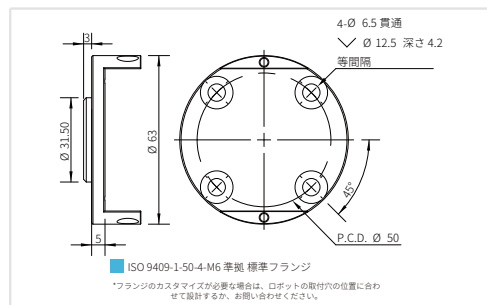
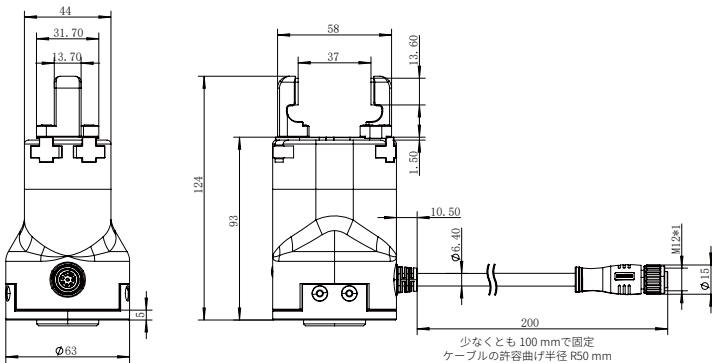
IP等級 IP 54

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

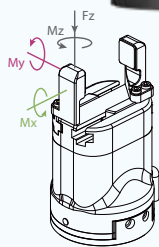
証明書 CE、FCC、RoHS

●	●	●	●	●	●	×
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

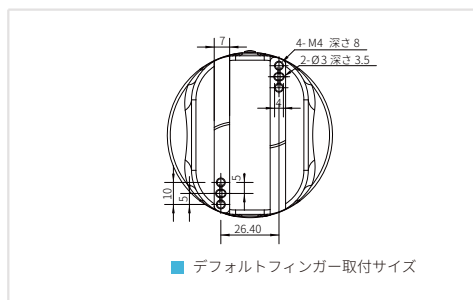
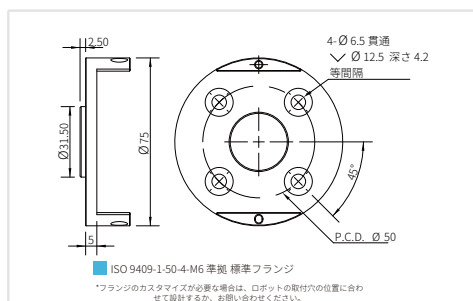
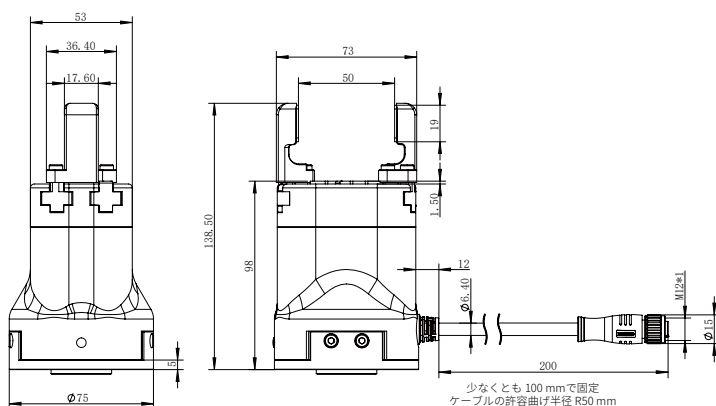
把持力 (ジョーあたり)	40~140 N
ストローク	50 mm
推奨加工対象物重量 *①	3 kg
開閉時間	0.6 秒/0.6 秒
繰り返し精度 (配置)	± 0.03 mm
騒音放射	50 dB未満
重量	1 kg
駆動方法	高精度プラネタリギヤ+ラックアンドピニオン
サイズ	138.5 mm x 75 mm x 75 mm

作業環境

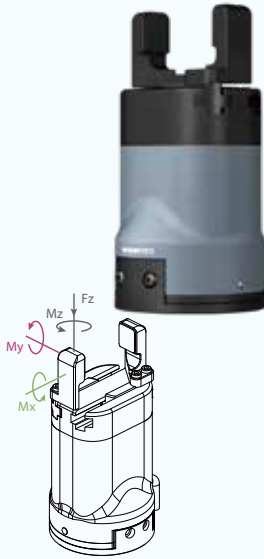
通信インターフェイス	標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT *②
定格電圧	DC 24 V ± 10%
定格電流	0.4 A
ピーク電流	1.0 A
IP等級	IP 67
推奨環境	0~40 °C、相対湿度 85 %以下
証明書	CE、FCC、RoHS

●	●	●	●	●	●	●
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



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
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

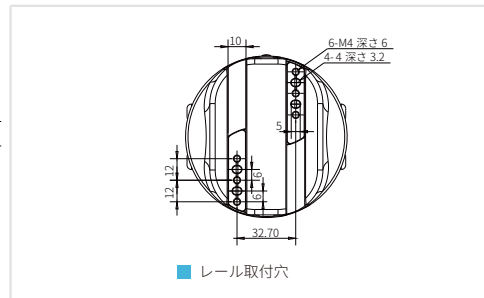
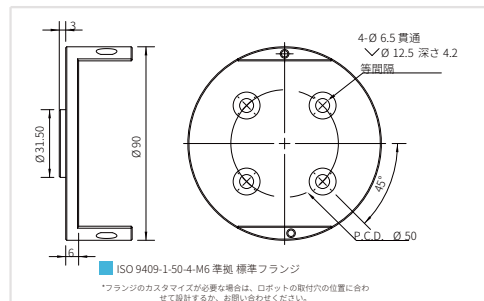
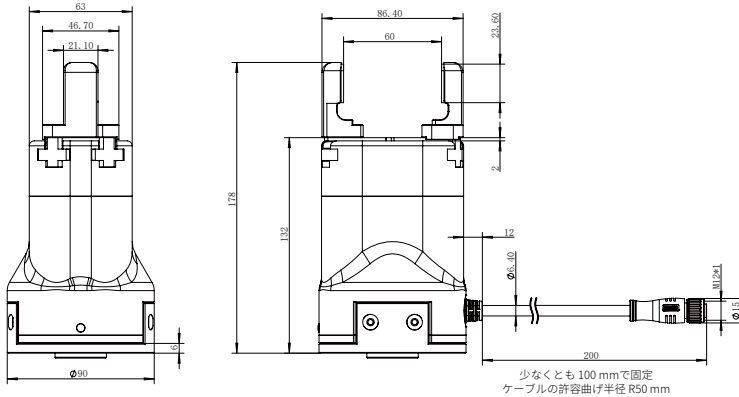
IP等級 IP 67

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



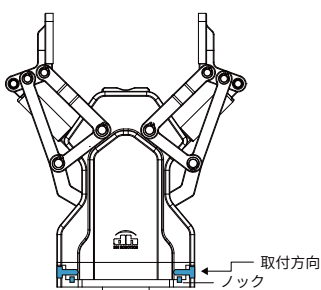
AG-160-95
AG-105-145
DH-3

AGシリーズは、DH-Roboticsが独自に開発したリンク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

グリッパーのリンクージ機構は、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

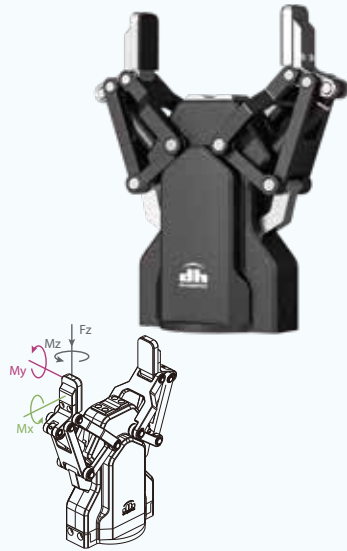
AGシリーズの最大ストロークは145mmです。高い互換性を有しているため、1台のグリッパーで、サイズの異なる対象物の把持ニーズに対応できます。



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	0.9 秒/0.9 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

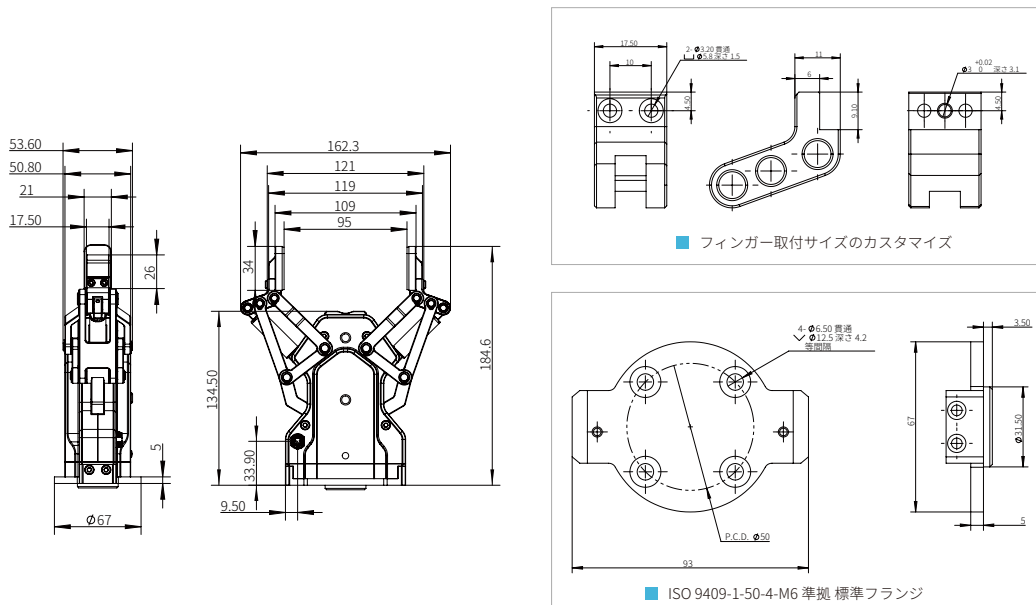
IP等級 IP 54

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

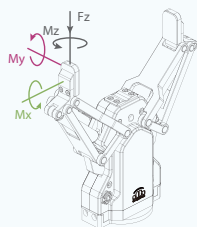
証明書 CE、FCC、RoHS

●	●	●	×	●	●	●
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



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

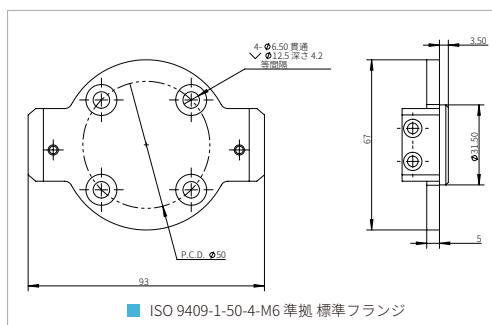
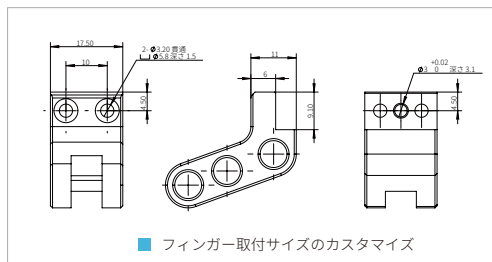
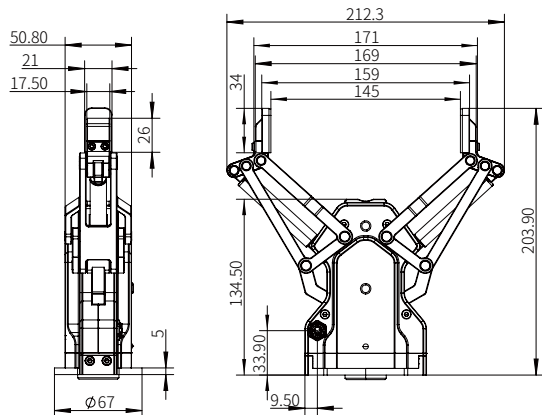
IP等級 IP 54

推奨環境 0~40 °C、相対湿度 85 %以下

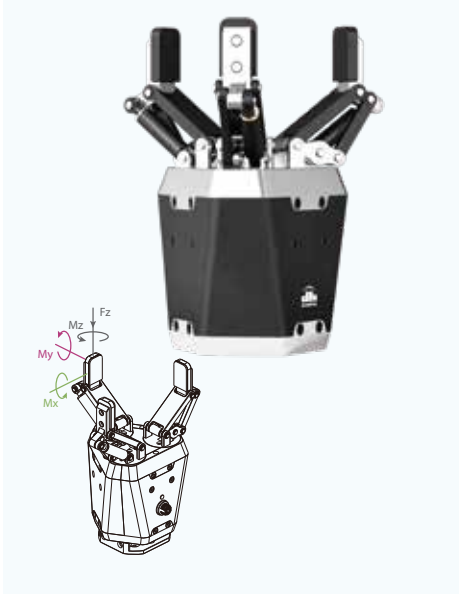
証明書 CE、FCC、RoHS

●	●	●	×	●	●	●
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



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

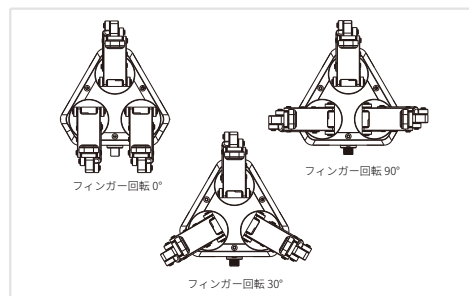
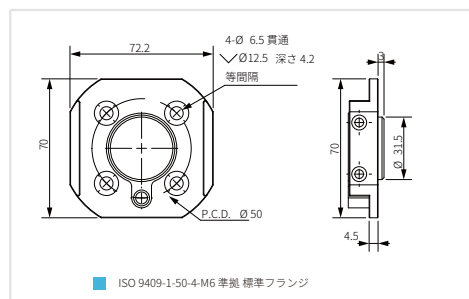
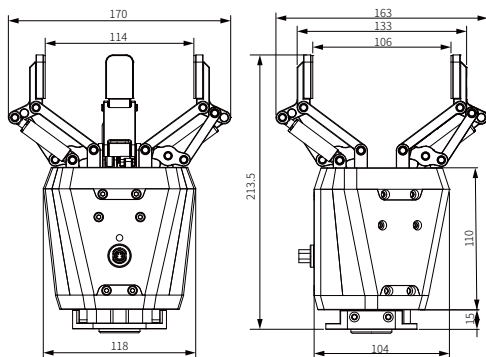
把持力 (ジョーあたり)	10~65 N
ストローク	106 mm (平行)/122 mm (中心)
推奨加工対象物重量 *①	1.8 kg
開閉時間	0.7 秒/0.7 秒
繰り返し精度 (配置)	± 0.03 mm
騒音放射	50 dB未満
重量	1.68 kg
駆動方法	ネジナット+ギアドライブ+リンケージ機構
サイズ	213.5 mm x 170 mm x 118 mm

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



CGシリーズ 電動中心グリッパー

CGE-10-10

CGI-100-170

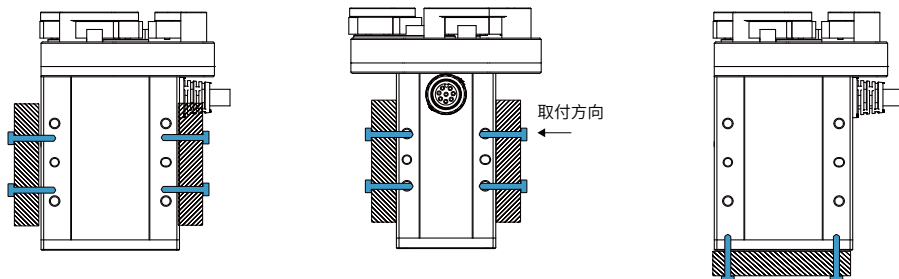
CGC-80-10



CGシリーズは、DH-Roboticsが独自に開発した3フィンガー中心グリッパーです。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

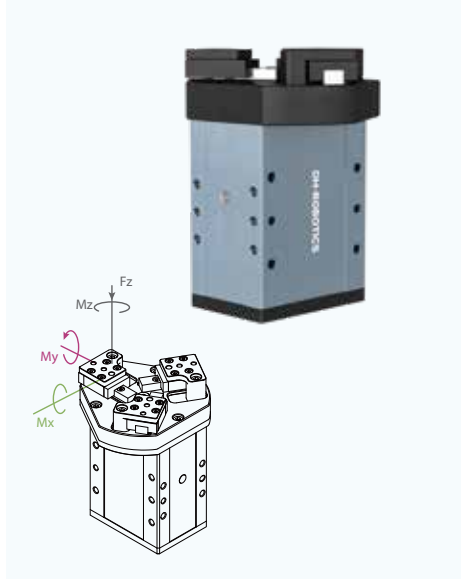
高性能サーボモーターは即時過負荷保護に対応しています



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。

CGE-10-10



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

*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

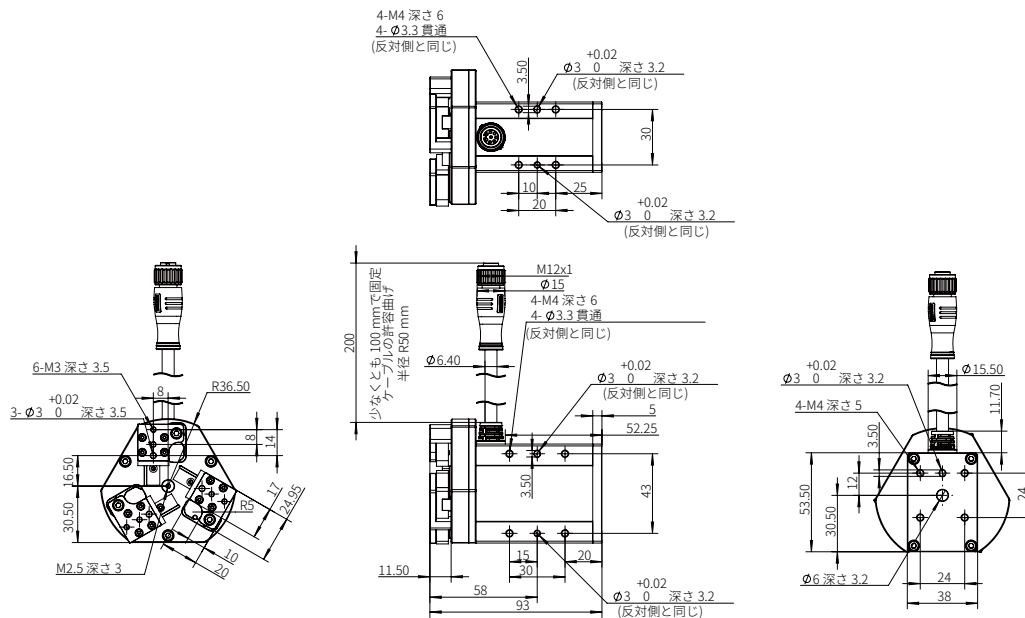
把持力(ジョーあたり)	3~10 N
ストローク	10 mm
推奨加工対象物重量 *①	0.1 kg
開閉時間	0.3 秒/0.3 秒
繰り返し精度(配置)	± 0.03 mm
騒音放射	40 dB未満
重量	0.43 kg
駆動方法	高精度プラネタリギヤ減速器+ラックアンドピニオン
サイズ	94 mm x 53.5 mm x 38 mm

作業環境

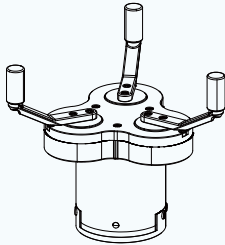
通信インターフェイス	標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT *②
定格電圧	DC 24 V ± 10%
定格電流	0.3 A
ピーク電流	0.6 A
推奨環境	0~40 °C、相対湿度 85 %以下
証明書	CE、FCC、RoHS

●	●	●	●	●	×
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



CGI-100-170



This type of gripper is recommended to use the standard finger. If you need to replace it in the application, please contact us for confirmation.

*グリップする対象物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度によって異なります。ご不明な点は弊社までお問い合わせください。

パラメータ

製品パラメータ

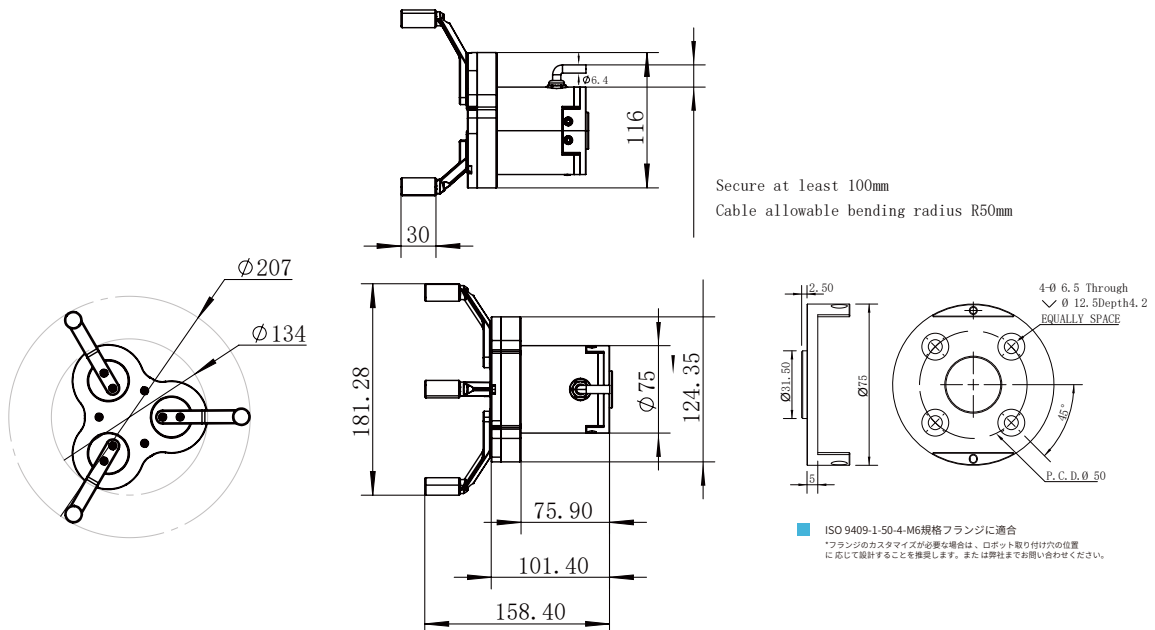
グリップ力 (1ジョーあたり)	30~100 N
推奨ワークピース径 (内向きワーク)	φ40~φ170 mm
ワークピースの推奨重量 *	1.5 kg
開閉時間	1.5 s/1.5 s
繰り返し精度 (位置決め)	± 0.03 mm
放射ノイズ	< 50 dB
重量	1.5 kg
駆動方式	精密遊星ギア+ラックとピニオン
サイズ	158.4 mm x 124.35 mm x 116 mm (ブレーキなし/ブレーキ付き, 同サイズサイズ)

動作環境

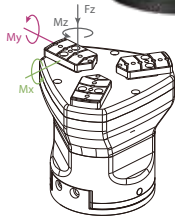
通信 インターフェース	標準: Modbus RTU (RS485)、デジタル入出力 オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.4 A
最大電流	1 A
IP等級	IP 40
推奨環境	0~40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

●	●	●	●	●	●○
内蔵コントローラ	グリップ力調整	位置決め調整	速度調整	落下検出	オートロック機構

技術的図面



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

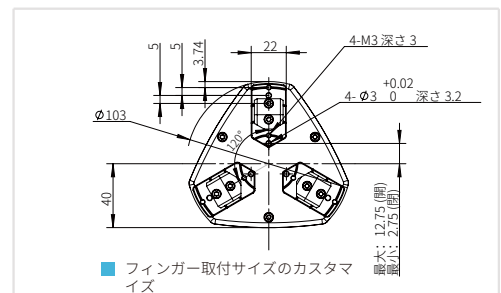
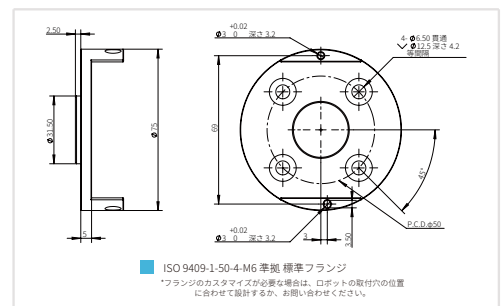
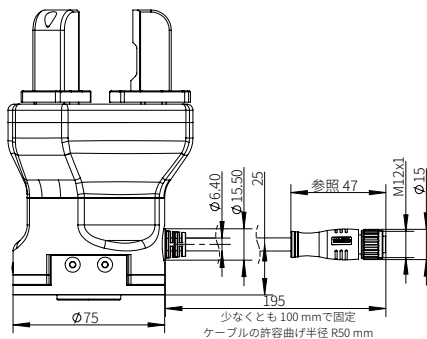
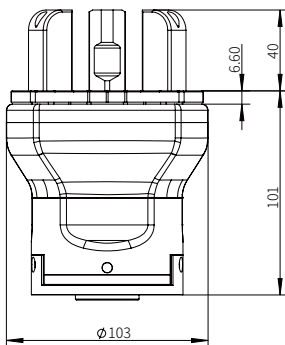
把持力 (ジョーあたり)	20 ~ 80 N
単一ジョー	10 mm
推奨加工対象物重量 *①	1.5 kg
開閉時間	0.2 秒/0.2 秒
繰り返し精度 (配置)	± 0.03 mm
騒音放射	50 dB未満
重量	1.5 kg
駆動方法	高精度プラネタリギヤ減速器 + ラックアンドピニオン
サイズ	141 mm x 103 mm x 75 mm

作業環境

通信インターフェイス	標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O 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

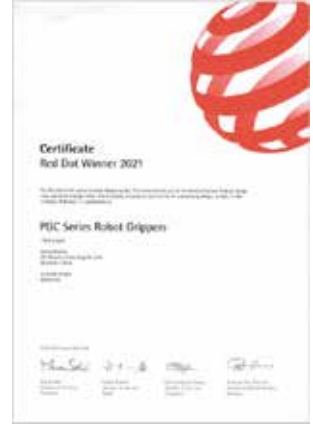
●	●	●	●	●	●	●
ビルトインコントローラー	把持力調整可能	位置調整可能	速度調整可能	落下保護	プラグ&プレイ	自己ロック機能

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

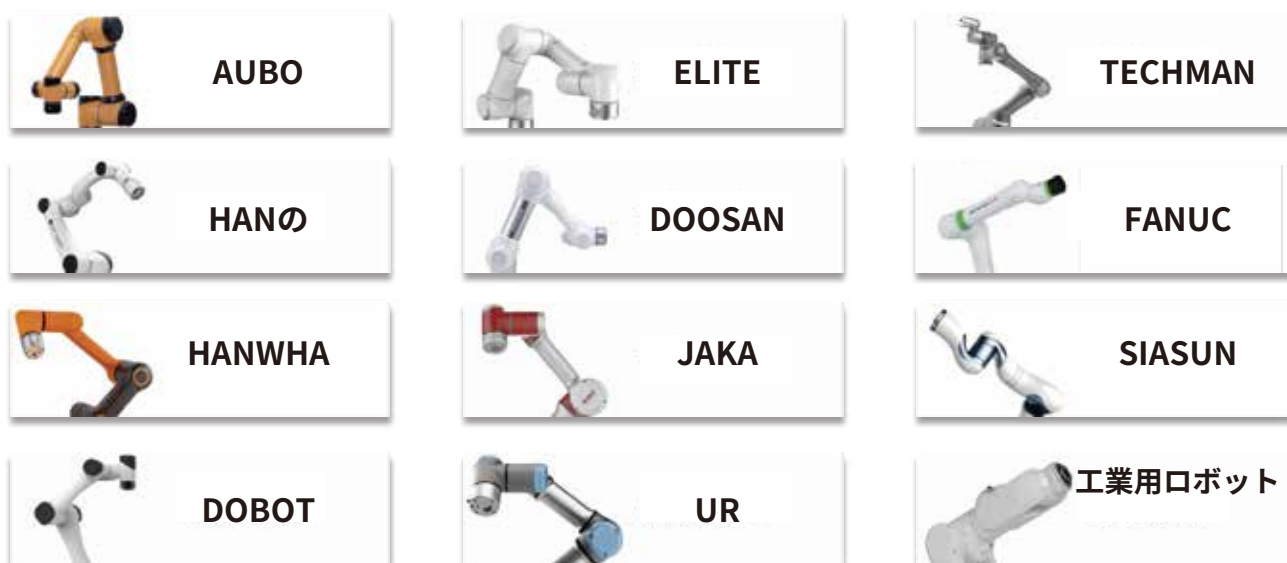
当社の顧客

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

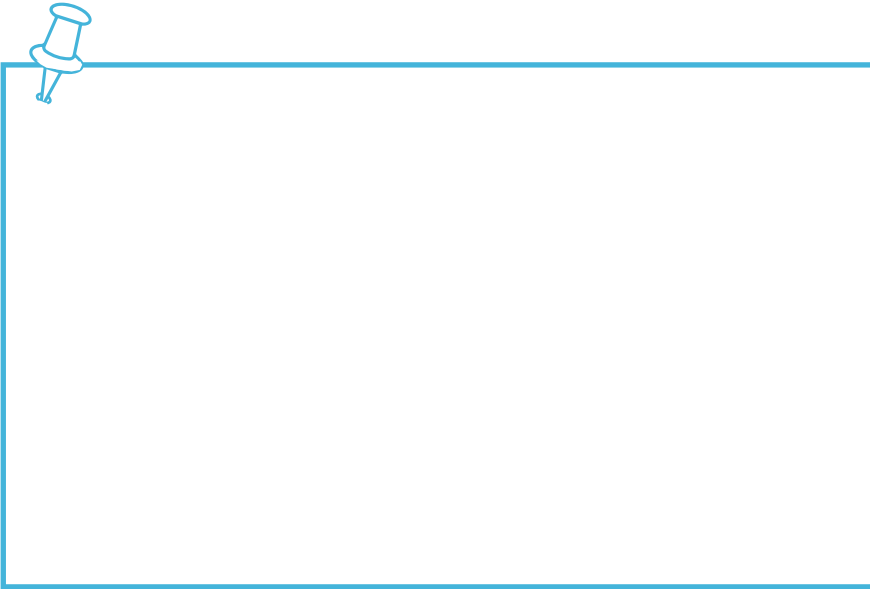
DH-Roboticsは、世界中の協働ロボットの高品質なパートナーです



DH-ROBOTICS

DH-Roboticsは、精密モーションコントロールの第一級
のコアコンポーネントを提供することに専念しています





DH-Robotics Technology Co.,Ltd.

LinkedIn | **YouTube** **DH-Robotics**を検索

JP.2022.11

en.dh-robotics.com

info@dh-robotics.com

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