

ロボットハンド用 柔軟指

特長 対象物(ワーク)への高い追従性と汎用性

- ◆ 異形物でも安定して把持可能
- ◆ 10kgまで把持可能(弊社試験方法による)

用途 多品種現場や手順が多い複数工程

- ◆ マシンテンディング ◆ 工程間搬送
- ◆ 梱包作業 ◆ 部品ピッキング

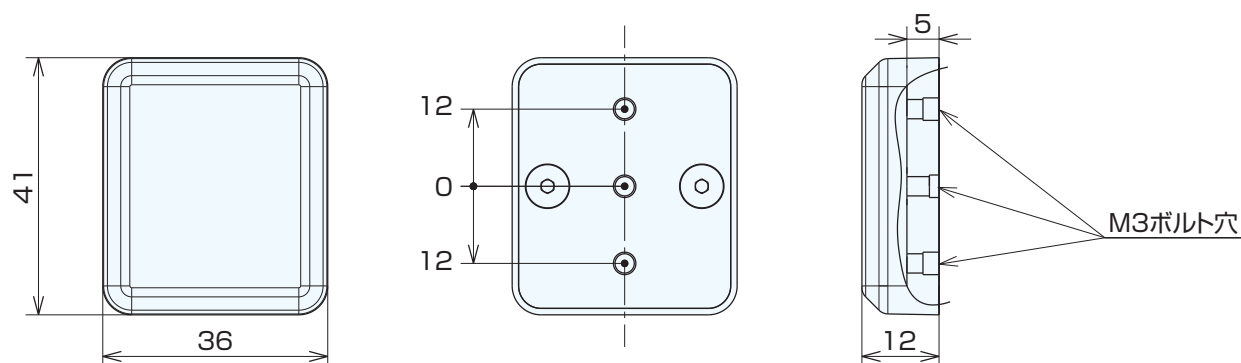
仕様

寸法	41×36×12 mm
ストローク量(面直)	5 mm
製品重量	20 g / 個
最大ワーク重量(把持荷重 140 N)	10 kg

※最大ワーク重量:ロボット低加速時に金属ワークを把持した場合です。

※現在開発中のスペックであり、保証値ではありません。

寸法図



※ロボットハンドとの接続は背面ボルト穴(寸法図:M3ボルト穴)より取り付けてください。

※ロボットハンドへ接続する爪は別途ご準備ください。(作成のご相談も承ります)

※性能に影響を及ぼす可能性がありますので分解しないでください。背面のネジは接着固定しています。

把持特性

物を持つ動作の基本である三つの動きが一つの指で可能!



にぎる



はさむ



つまむ

- このINFORMATIONの製品は、一般工業用品として製品化されたものです。用途、使用条件、取り付け方法、環境等により安全性、寿命は大きく影響されます。当社は、各々の使用に対して確認および保証はできかねますので、使用者側にて十分にご確認をお願いします。
- データは試験値であり、規格値ではありません。また記載内容、仕様等は改良のため、予告なしに変更することがあります。

製造元  **タイガースポリマー株式会社**

■お問い合わせ先■

新規事業部 兵庫県神戸市西区高塚台2丁目1番6号
〒651-2271 Mail: shinkijigyoku@tigers.co.jp