

PGE シリーズ スリムタイプ電動平行グ リッパー

PGE-2-12

PGE-5-26

PGE-8-14

PGE-15-10

PGE-15-26

PGE-50-26

PGE-50-40

PGE-100-26

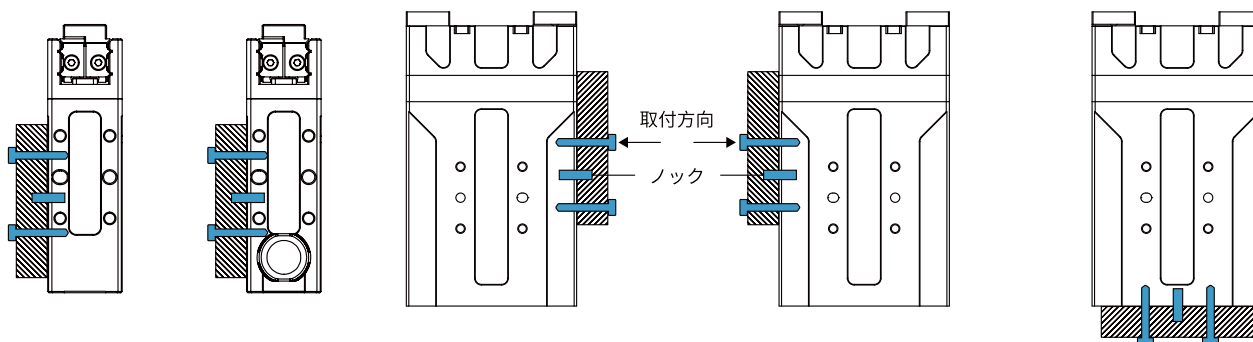


PGEシリーズは工業用のスリムタイプ電動平行グリッパーです。正確な力制御、コンパクトなサイズ、高い作業速度により、産業用電動グリッパーの分野で「売れ筋製品」となっています。



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。

*具体适用型号请咨询销售人员





選定方法

シリーズ	把持力	ストローク	ブレーキ	配線方向	通信プロトコル	ケーブル長	指先選択	フランジ選択	その他の選択
PGE	2	12	O	S	M1	L5	J0	F0	0

★①:

I/O(NN): NPN/NPN

I/O(PP): PNP/PNP

I/O(NP): NPN/PNP

I/O(PN): PNP/PNP

★②

LX 延長ケーブルなし

L1 1m 延長ケーブル

L3 3m 延長ケーブル

L5 5m 延長ケーブル

L10 10m 延長ケーブル

★③ ★④

M1 Modbus (RS485)+I/O (NN)

M2 Modbus (RS485)+I/O (PP)

M3 Modbus (RS485)+I/O (NP)

M4 Modbus (RS485)+I/O (PN)

0 485デバッグモジュールなし

4 485デバッグモジュール

*② 10メートルを超える長さのケーブルは危険です。

*⑥ 1本の485バスでは、4台以上のDH-Robotics製品にアクセスしないようお勧めします。さもないと、485バスで通信異常が発生することがあります。4台以上のデバイスにアクセスする必要がある場合、営業担当者に連絡し、製品の調整を依頼するようお勧めします。

證明書 CE、FCC、RoHS



*⑤ 電源を選択する際には、ピーク電流に基づいて選択してください。電流値がパラメータより小さい場合、製品は正常に動作しなくなります。

■ 外部ドライバー

PGE-5-26

Slim-type Electric
Parallel Gripper



選定方法

シリーズ	把持力	ストローク	ブレーキ	配線方向	通信プロトコル	ケーブル長	指先選択	フランジ選択	ロボットケーブル	その他の選択
PGE	5	26	O	S	M1	L5	J0	F0	00	0
O ブレーキなし S 横出し B 下出し M1 Modbus (RS485)+I/O (NN) M2 Modbus (RS485)+I/O (PP) M3 Modbus (RS485)+I/O (NP) M4 Modbus (RS485)+I/O (PN) LX 延長ケーブルなし L1 1m 延長ケーブル L3 3m 延長ケーブル L5 5m 延長ケーブル L10 10m 延長ケーブル L15 15m 延長ケーブル J0 指先なし J1 標準指先 F0 フランジなし 以下の表 0 485デバッグモジュールなし 4 485デバッグモジュール										

★①:

I/O(NN): NPN/NPN
I/O(PP): PNP/PNP
I/O(NP): NPN/PNP
I/O(PN): PNP/PNP

00 Without Robot Cable	01 Elite CS UR CB	SIASUN Hanwha A UR E	DOBOT CR DOBOT Nova	02 AUBO	04 JAKA	06 ROKAE SR ROKAE ER	09 Doosan A	11 Elite EC	13 Neuromeka	15 Hanwha HCR
				03 ELEPHANT	05 TECHMAN	07 DOBOT MG400	10 Doosan M	12 Han's	14 FAIRINO	16 UF x Arm

*⑤ 1本の485バスでは、4台以上のDH-Robotics製品にアクセスしないようお勧めします。さもないと、485バスで通信異常が発生することがあります。4台以上のデバイスにアクセスする必要がある場合、営業担当者に連絡し、製品の調整を依頼するようお願いします。

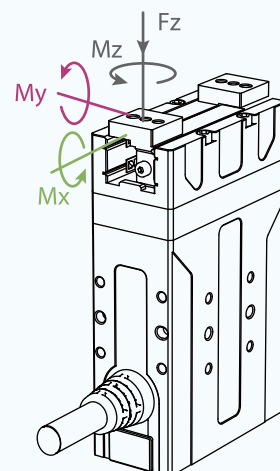
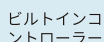
パラメータ

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*③	0.1 kg
開閉時間	0.3 秒/ 0.3 秒
繰返し精度 (配置)	± 0.02 mm
騒音放射	50 dB未満
重量	0.4 kg
駆動方法	ギアラック+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* ^③
定格電圧	DC 24 V ± 10%
電流	0.4 A (定格) / 0.7 A (ピーク)* ^④
定格出力	9.6 W
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



垂直靜的許容荷重

F_z	50 N
-------	------

許容負荷モーメント

M_x	$0.3 \text{ N} \cdot \text{m}$
M_y	$0.25 \text{ N} \cdot \text{m}$
M_z	$0.3 \text{ N} \cdot \text{m}$

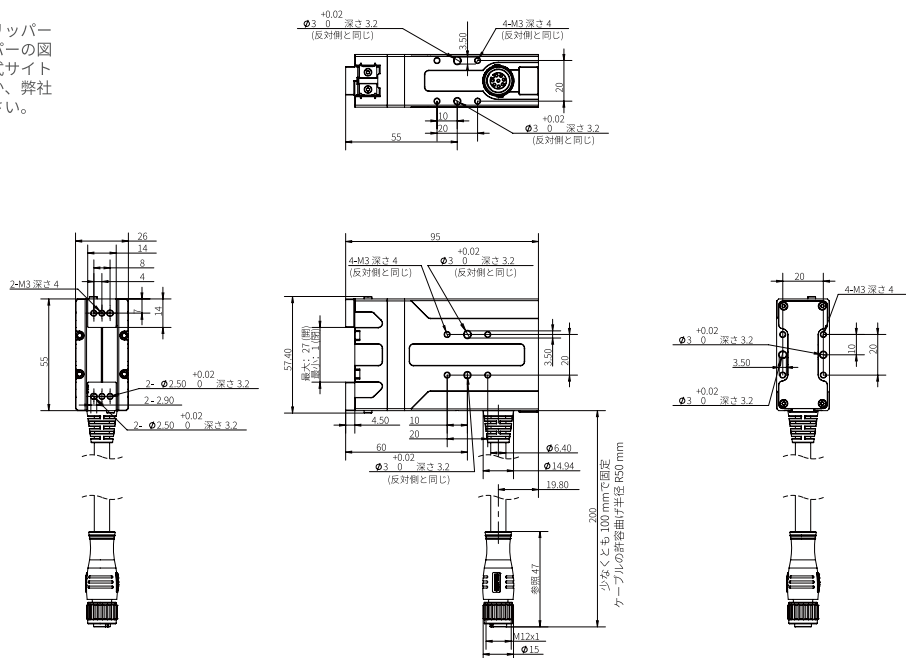
*② 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

*③ 外部通信のコンバーターがカスタマイズが必要です。営業サポートまたはテクニカルサポートにお問い合わせください。

*④ 電源を選択する際には、ピーク電流に基づいて選択してください。電流値がパラメータより小さい場合、製品は正常に動作しなくなります。

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

Slim-type Electric
Parallel Gripper



選定方法

シリーズ	把持力	ストローク	ブレーキ	配線方向	通信プロトコル	ケーブル長	指先選択	フランジ選択	ロボットケーブル	その他の選択
PGE	8	14	O	S	M1	L5	J0	F0	00	0
0 プレーキなし		S 横出し		★①★②	M1 Modbus (RS485)+I/O (NN) M2 Modbus (RS485)+I/O (PP) M3 Modbus (RS485)+I/O (NP) M4 Modbus (RS485)+I/O (PN)	LX 延長ケーブルなし L1 1m 延長ケーブル L3 3m 延長ケーブル L5 5m 延長ケーブル L10 10m 延長ケーブル L15 15m 延長ケーブル	J0 指先なし J1 標準指先	F0 フランジなし	以下の表	0 485デバッグモジュールなし 4 485デバッグモジュール

★①:

I/O(NN): NPN/NPN
I/O(PP): PNP/PNP
I/O(NP): NPN/PNP
I/O(PN): PNP/NPN

00 Without Robot Cable	01 Elite CS UR CB	SIASUN Hanwha A UR E	DOBOT CR DOBOT Nova	02 AUBO	04 JAKA	06 ROKAE SR ROKAE ER	09 Doosan A	11 Elite EC	13 Neuromeka		15 Hanwha HCR
				03 ELEPHANT	05 TECHMAN	07 DOBOT MG400	10 Doosan M	12 Han's	14 FAIRINO	16 UF x Arm	17 ROKAE CR

*⑤ 1本の485バスでは、4台以上のDH-Robotics製品にアクセスしないようお勧めします。さもないと、485バスで通信異常が発生することがあります。4台以上のデバイスにアクセスする必要がある場合、営業担当者に連絡し、製品の調整を依頼するようお勧めします。

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 ^{*2)}	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	50 dB未満
重量	0.4 kg
駆動方法	ギアラック+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 ^{*3)}
定格電圧	DC 24 V ± 10%
電流	0.4 A (定格) / 0.7 A (ピーク) ^{*4)}
定格出力	9.6 W
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

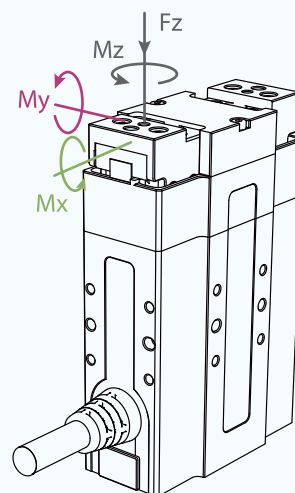
✔
把持力調整可能

✔
位置調整可能

✔
速度調整可能

✔
落下保護

✗
自己ロック機能



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

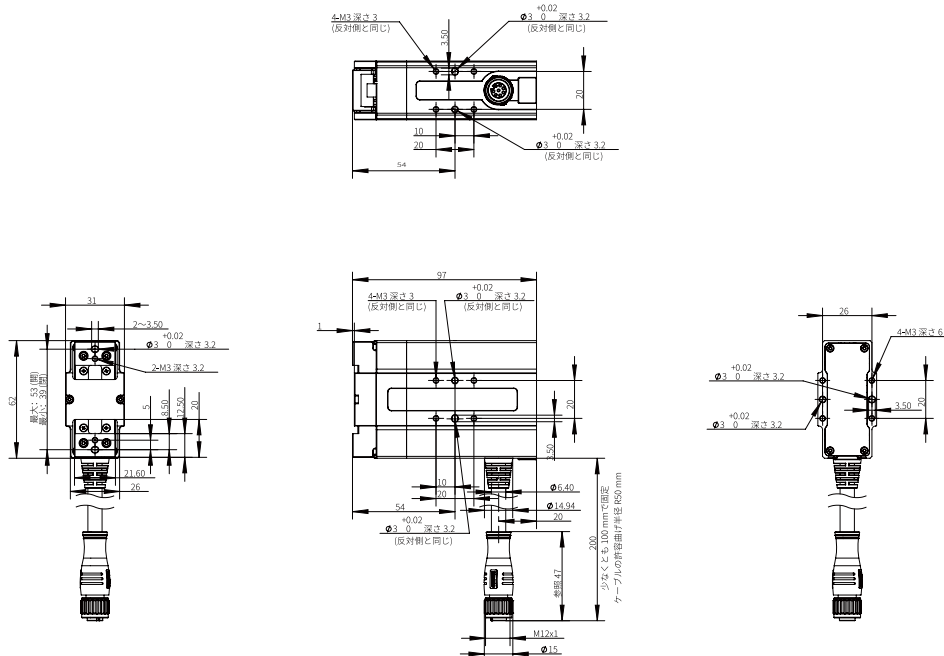
Mz 0.55 N・m

^{*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。

^{*3)} 外部通信のコンバーターカスタマイズが必要です。営業サポートまたはテクニカルサポートにお問い合わせください。

^{*4)} 電源を選択する際には、ピーク電流に基づいて選択してください。電流値がパラメータより小さい場合、製品は正常に動作しなくなります。

技術図





選定方法

シリーズ	把持力	ストローク	ブレーキ	配線方向	通信プロトコル	ケーブル長	指先選択	フランジ選択	その他の選択
PGE	15	10	O	S	M1	L5	J0	F0	0

★①:

I/O(NN): NPN/NPN
I/O(PP): PNP/PNP
I/O(NP): NPN/PNP
I/O(PN): PNP/NPN

★②

LX	延長ケーブルなし
L1	1m 延長ケーブル
L3	3m 延長ケーブル
L5	5m 延長ケーブル
L10	10m 延長ケーブル

★③

M1	Modbus (RS485)+I/O (NN)
M2	Modbus (RS485)+I/O (PP)
M3	Modbus (RS485)+I/O (NP)
M4	Modbus (RS485)+I/O (PN)

★④

J0	指先なし
J1	標準指先

★⑤

F0	フランジなし
----	--------

★⑥

0	485デバッグモジュールなし
4	485デバッグモジュール

*② 10メートルを超える長さのケーブルは危険です。

*⑥ 1本の485バスでは、4台以上のDH-Robotics製品にアクセスしないようお勧めします。さもないと、485バスで通信異常が発生することがあります。4台以上のデバイスにアクセスする必要がある場合、営業担当者に連絡し、製品の調整を依頼するようお勧めします。

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 * ^③	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	50 dB未満
重量	0.155 kg
駆動方法	ギアラック+クロスローラーガイド
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* ^④
定格電圧	DC 24 V ± 10%
電流	0.1 A (定格) / 0.22 A (ピーク)* ^⑤
定格出力	2.4 W
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



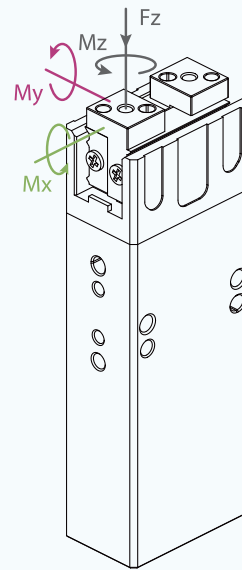
速度
調整可能



落下保護



自己ロック
機能



垂直静的許容荷重

Fz	35 N
----	------

許容負荷モーメント

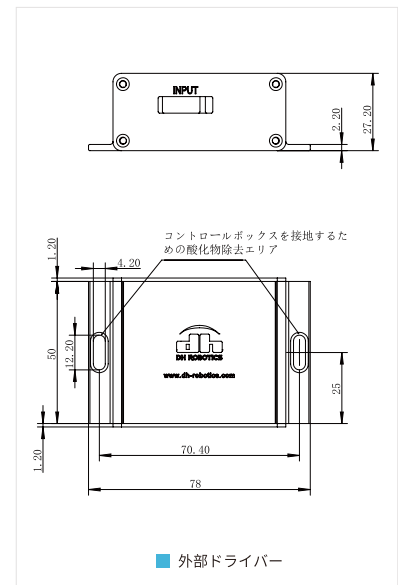
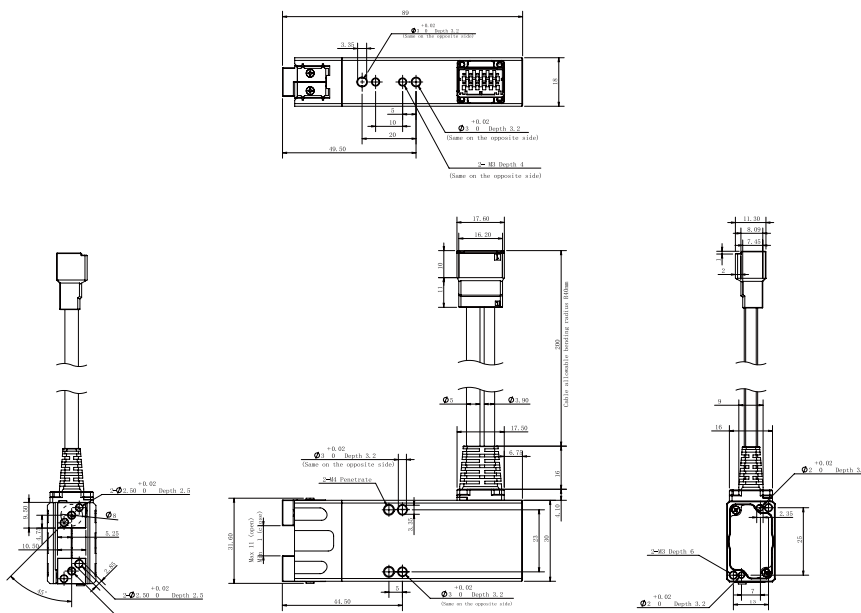
Mx	0.45 N・m
My	0.4 N・m
Mz	0.45 N・m

*^③ 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。

*^④ 外部通信のコンバーターカスタマイズが必要です。営業サポートまたはテクニカルサポートにお問い合わせください。

*^⑤ 電源を選択する際には、ピーク電流に基づいて選択してください。電流値がパラメータより小さい場合、製品は正常に動作しなくなります。

技術図



PGE-15-26

Slim-type Electric
Parallel Gripper



選定方法

シリーズ	把持力	ストローク	ブレーキ	配線方向	通信プロトコル	ケーブル長	指先選択	フランジ選択	ロボットケーブル	その他の選択
PGE	15	26	O	S	M1	L5	J0	F0	00	0
			★① ★③		LX 延長ケーブルなし L1 1m 延長ケーブル L3 3m 延長ケーブル L5 5m 延長ケーブル L10 10m 延長ケーブル L15 15m 延長ケーブル	J0 指先なし J1 標準指先	F0 フランジなし	以下の表		0 485デバッグモジュールなし 4 485デバッグモジュール
O ブレーキなし W ブレーキあり	S 横出し B 下出し									

★①:

I/O(NN): NPN/NPN
I/O(PP): PNP/PNP
I/O(NP): NPN/PNP
I/O(PN): PNP/PNP

00 Without Robot Cable	01 SIASUN Elite CS UR CB	02 DOBOT CR Hanwha A UR E	03 DOBOT Nova	04 AUBO	05 JAKA	06 ROKAE SR ROKAE ER	07 Doosan A	08 DOBOT MG400	09 Doosan M	10 Elite EC	11 Han's	12 Neuromeka	13 FAIRINO	14 UF x Arm	15 ROKAE CR
-------------------------------	------------------------------------	--	----------------------	----------------	----------------	--------------------------------	--------------------	-----------------------	--------------------	--------------------	-----------------	---------------------	-------------------	--------------------	--------------------

*⑤ 1本の485バスでは、4台以上のDH-Robotics製品にアクセスしないようお勧めします。さもないと、485バスで通信異常が発生することがあります。4台以上のデバイスにアクセスする必要がある場合、営業担当者に連絡し、製品の調整を依頼するようお勧めします。

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 *②	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	50 dB未満
重量	0.33 kg
駆動方法	ギアラック+クロスローラーガイド
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 *③
定格電圧	DC 24 V ± 10%
電流	0.25 A (定格) / 0.5 A (ピーク)*④
定格出力	6 W
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

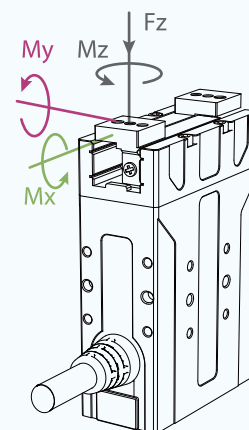
✔
把持力調整可能

✔
位置調整可能

✔
速度調整可能

✔
落下保護

✔✕
自己ロック機能



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

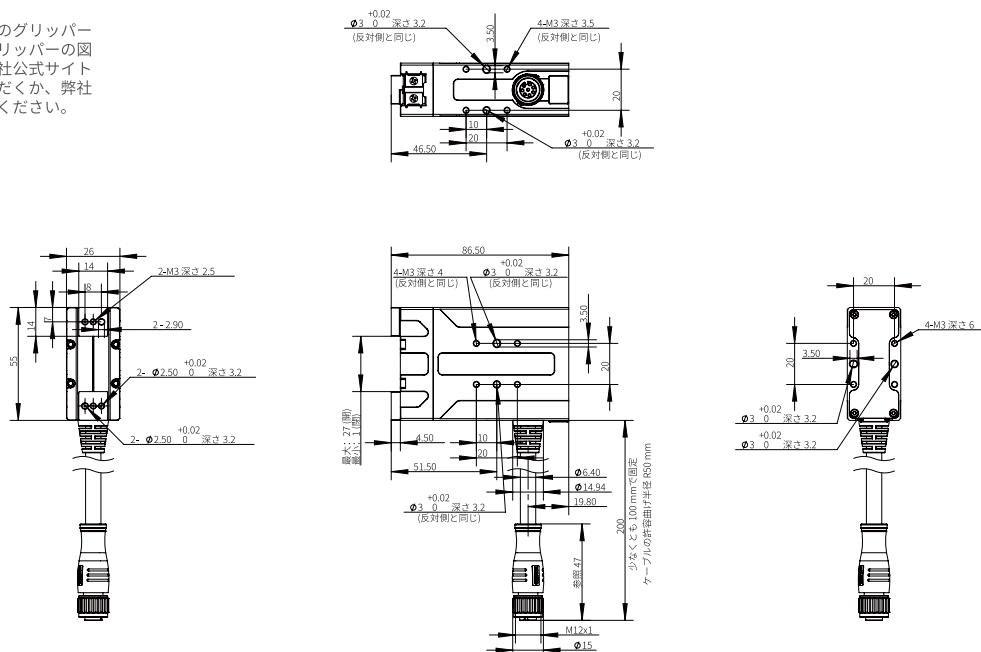
*② 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

*③ 外部通信のコンバーターカスタマイズが必要です。営業サポートまたはテクニカルサポートにお問い合わせください。

*④ 電源を選択する際には、ピーク電流に基づいて選択してください。電流値がパラメータより小さい場合、製品は正常に動作しなくなります。

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

Slim-type Electric
Parallel Gripper



選定方法

シリーズ	把持力	ストローク	ブレーキ	配線方向	通信プロトコル	ケーブル長	指先選択	フランジ選択	ロボットケーブル	その他の選択
PGE	50	26	O	S	M1	L5	J0	F0	00	0
O ブレーキなし W ブレーキあり S 横出し B 下出し M1 Modbus (RS485)+I/O (NN) M2 Modbus (RS485)+I/O (PP) M3 Modbus (RS485)+I/O (NP) M4 Modbus (RS485)+I/O (PN) LX 延長ケーブルなし L1 1m 延長ケーブル L3 3m 延長ケーブル L5 5m 延長ケーブル L10 10m 延長ケーブル L15 15m 延長ケーブル J0 指先なし J1 標準指先 F0 フランジなし 以下の表 0 485デバッグモジュールなし 4 485デバッグモジュールあり										

★①:

I/O(NN): NPN/NPN
 I/O(PP): PNP/PNP
 I/O(NP): NPN/PNP
 I/O(PN): PNP/NPN

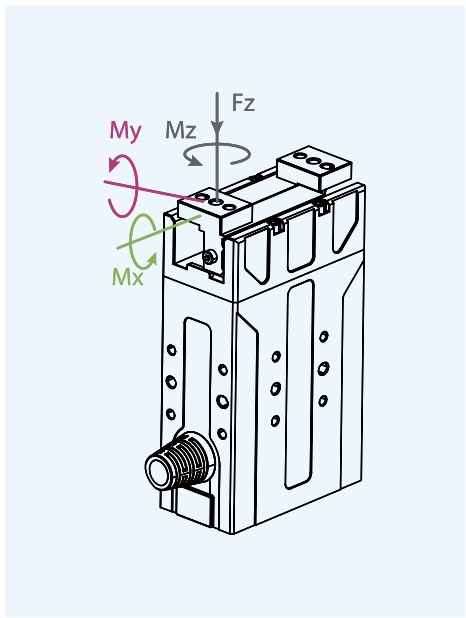
00 Without Robot Cable	01 Elite CS UR CB	SIASUN Hanwha A UR E	DOBOT CR DOBOT Nova	02 AUBO	04 JAKA	06 ROKAE SR ROKAE ER	09 Doosan A	11 Elite EC	13 Neuromeka		15 Hanwha HCR
				03 ELEPHANT	05 TECHMAN	07 DOBOT MG400	10 Doosan M	12 Han's	14 FAIRINO	16 UF x Arm	17 ROKAE CR

※⑤ 1本の485バスでは、4台以上のDH-Robotics製品にアクセスしないようお勧めします。さもないと、485バスで通信異常が発生することがあります。4台以上のデバイスにアクセスする必要がある場合、営業担当者に連絡し、製品の調整を依頼するようお願いします。

パラメータ

製品パラメータ	
ストローク	26 mm
把持力 (ジョーあたり)	15~50 N
推奨加工対象物重量 * ^②	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	< 50 dB
重量	0.4 kg
駆動方法	ギアラック+クロスローラーガイド
サイズ	97 mm x 55 mm x 29 mm(ブレイキなし) 118 mm x 55 mm x 29 mm(ブレイキあり)

作業環境	標準: Modbus RTU (RS 485)、Digital I/O オプション: TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT★③
通信インターフェイス	
定格電圧	24 V DC ± 10%
電流	0.25 A (定格) / 0.5 A (ピーク)★④
定格出力	6 W
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



垂直靜的許容荷重

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
----	---------

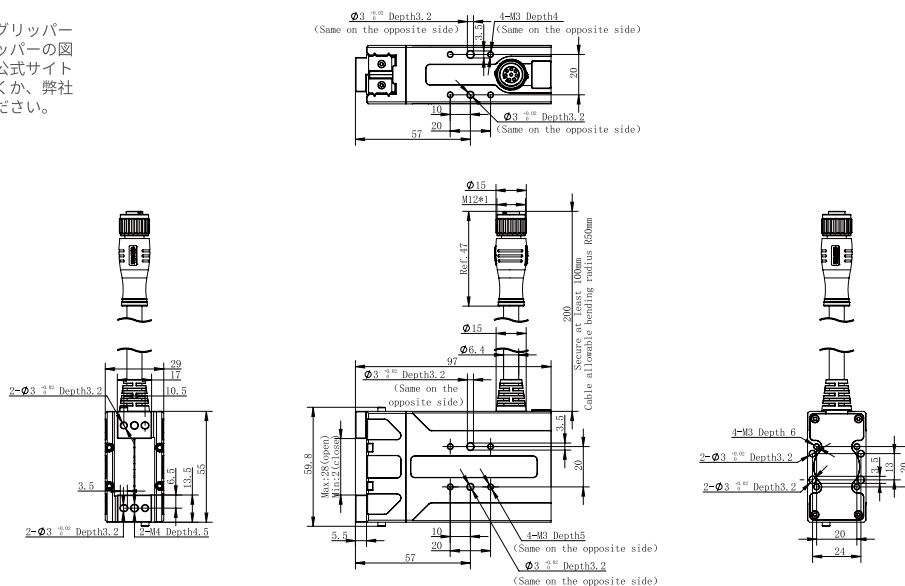
*② 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

*③ 外部通信のコンバーターかカスタマイズが必要です。営業サポートまたはテクニカルサポートにお問い合わせください。

*④ 電源を選択する際には、ピーク電流に基づいて選択してください。電流値がパラメータより小さい場合、製品は正常に動作しなくなります。

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

Slim-type Electric
Parallel Gripper



選定方法

シリーズ	把持力	ストローク	ブレーキ	配線方向	通信プロトコル	ケーブル長	指先選択	フランジ選択	ロボットケーブル	その他の選択
PGE	50	40	O	S	M1	L5	J0	F0	00	0
O ブレーキなし W ブレーキあり S 横出し B 下出し M1 Modbus (RS485)+I/O (NN) M2 Modbus (RS485)+I/O (PP) M3 Modbus (RS485)+I/O (NP) M4 Modbus (RS485)+I/O (PN) LX 延長ケーブルなし L1 1m 延長ケーブル L3 3m 延長ケーブル L5 5m 延長ケーブル L10 10m 延長ケーブル L15 15m 延長ケーブル J0 指先なし J1 標準指先 F0 フランジなし 以下の表 0 485デバッグモジュールなし 4 485デバッグモジュールあり										

★①:

I/O(NN): NPN/NPN
 I/O(PP): PNP/PNP
 I/O(NP): NPN/PNP
 I/O(PN): PNP/NPN

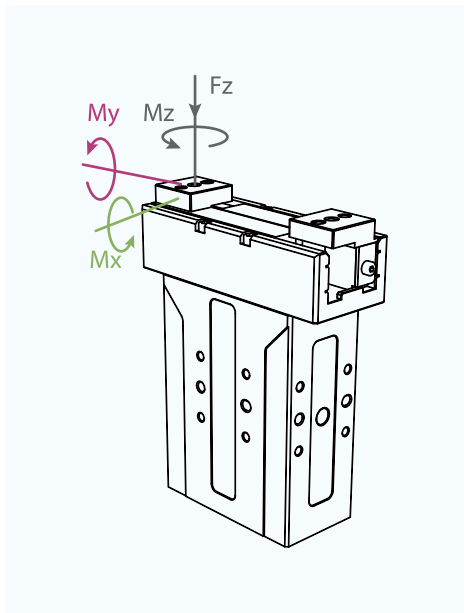
00 Without Robot Cable	01 Elite CS UR CB	SIASUN Hanwha A UR E	DOBOT CR DOBOT Nova	02 AUBO	04 JAKA	06 ROKAE SR ROKAE ER	09 Doosan A	11 Elite EC	13 Neuromeka		15 Hanwha HCR
				03 ELEPHANT	05 TECHMAN	07 DOBOT MG400	10 Doosan M	12 Han's	14 FAIRINO	16 UF x Arm	17 ROKAE CR

※⑤ 1本の485バスでは、4台以上のDH-Robotics製品にアクセスしないようお勧めします。さもないと、485バスで通信異常が発生することがあります。4台以上のデバイスにアクセスする必要がある場合、営業担当者に連絡し、製品の調整を依頼するようお願いいたします。

パラメータ

製品パラメータ	
ストローク	40 mm
把持力 (ジョーあたり)	15~50 N
推奨加工対象物重量 ^{*②}	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	< 50 dB
重量	0.51 kg
駆動方法	ギアラック＋クロスローラーガイド
サイズ	97 mm x 78 mm x 29 mm(プレーキなし) 118 mm x 78 mm x 29 mm(プレーキあり)

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*③
定格電圧	24 V DC ± 10%
電流	0.25 A (定格) / 0.5 A (ピーク)*④
定格出力	6 W
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



垂直靜的許容荷重

Fz	150 N
----	-------

許容負荷モーメント

$$M_x = 4.5 \text{ N} \cdot \text{m}$$

My 5 N · m

Mz 7 N·m



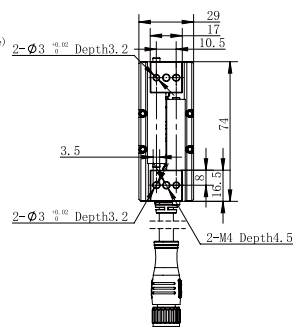
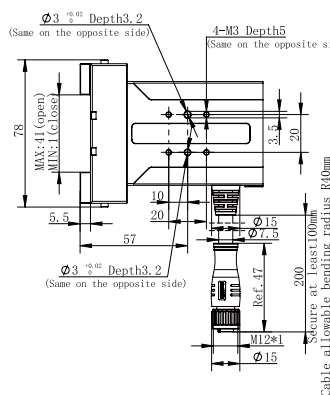
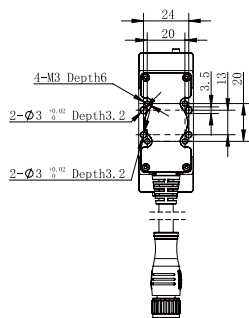
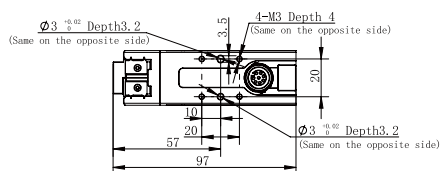
*② 把持物の形状、接触面の材質や摩擦、動作の加速度等により異なりますので、ご不明な点がございましたらお問い合わせください。

*③ 外部通信のコンバーターがカスタマイズが必要です。営業サポートまたはテクニカルサポートにお問い合わせください。

*④ 電源を選択する際には、ピーク電流に基づいて選択してください。電流値がパラメータより小さい場合、製品は正常に動作しなくなります。

技術圖

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

Slim-type Electric
Parallel Gripper



選定方法

シリーズ	把持力	ストローク	ブレーキ	配線方向	通信プロトコル	ケーブル長	指先選択	フランジ選択	ロボットケーブル	その他の選択
PGE	100	26	O	S	M1	L5	J0	F0	00	0
O プレーキなし		S 横出し B 下出し	M1 Modbus (RS485)+I/O (NN) M2 Modbus (RS485)+I/O (PP) M3 Modbus (RS485)+I/O (NP) M4 Modbus (RS485)+I/O (PN)	LX 延長ケーブルなし L1 1m 延長ケーブル L3 3m 延長ケーブル L5 5m 延長ケーブル L10 10m 延長ケーブル L15 15m 延長ケーブル	J0 指先なし J1 標準指先	F0 フランジなし	以下の表	0 485デバッグモジュールなし 4 485デバッグモジュール		

★①:

I/O(NN): NPN/NPN
I/O(PP): PNP/PNP
I/O(NP): NPN/PNP
I/O(PN): PNP/NPN

00 Without Robot Cable	01 Elite CS UR CB	SIASUN Hanwha A UR E	DOBOT CR DOBOT Nova	02 AUBO	04 JAKA	06 ROKAE SR ROKAE ER	09 Doosan A	11 Elite EC	13 Neuromeka		15 Hanwha HCR
				03 ELEPHANT	05 TECHMAN	07 DOBOT MG400	10 Doosan M	12 Han's	14 FAIRINO	16 UF x Arm	17 ROKAE CR

*⑤ 1本の485バスでは、4台以上のDH-Robotics製品にアクセスしないようお勧めします。さもないと、485バスで通信異常が発生することがあります。4台以上のデバイスにアクセスする必要がある場合、営業担当者に連絡し、製品の調整を依頼するようお願いいたします。

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 ^{*②}	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	50 dB未満
重量	0.55 kg
駆動方法	ギアラック+クロスローラーガイド
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 ^{*③}
定格電圧	DC 24 V ± 10%
電流	0.3 A (定格) / 1.2 A (ピーク) ^{*④}
定格出力	7.2 W
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

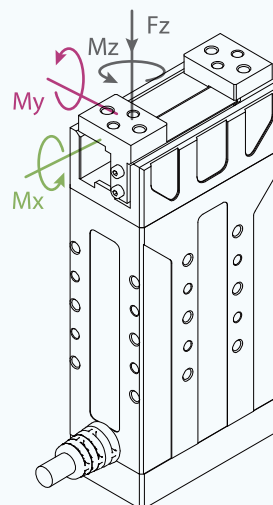
✔
把持力調整可能

✔
位置調整可能

✔
速度調整可能

✔
落下保護

✗
自己ロック機能



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

^{*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。

^{*③} 外部通信のコンバーターカスタマイズが必要です。営業サポートまたはテクニカルサポートにお問い合わせください。

^{*④} 電源を選択する際には、ピーク電流に基づいて選択してください。電流値がパラメータより小さい場合、製品は正常に動作しなくなります。

技術図

