



ADAPTIVE GRIPPERS



HAND-E

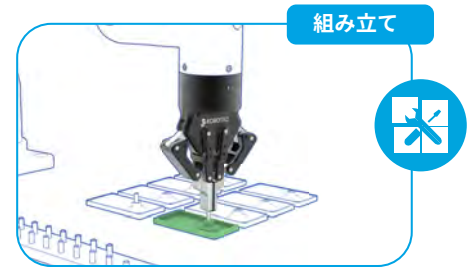
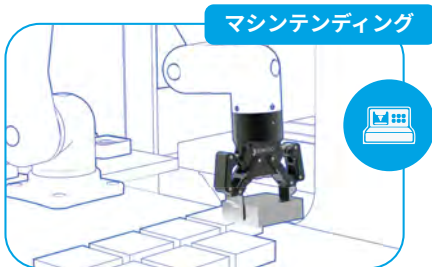


2F-85



2F-140

ロボットの用途に最適



生産を
スピードアップ



[casestudies.robotiq.com](https://www.robotiq.com/casestudies)
にて当社のケーススタディ
をご覧ください

あらゆる
協働ロボットの
トップブランドに
Plug & Play



DESIGN

- Plug + Playキット
- 幅広い用途に最適
- 自在にプログラミング

INTEGRATE

- 取付が簡単
- 簡単にパワフルなプログラミング
- ストローク、スピード、力をプログラム可能

OPERATE

- 高力、高可搬重量、高精度
- 堅牢、産業環境で実証済みのハードウェア

仕様

	Hand-E	2F-85	2F-140
ストローク（調整可能）	50 mm	85 mm	140 mm
把持力（調整可能）	20~130 N	20~235 N	10~125 N
形状適合把持重量	5 kg	5 kg	2.5 kg
摩擦把持重量	3 kg	5 kg	2.5 kg
グripper重量	1 kg	0.9 kg	1 kg
位置分解能（フィンガータップ）	0.2 mm	0.4 mm	0.6 mm
開閉速度（プログラム可能）	20~150 mm/s	20~150 mm/s	30~250 mm/s
通信プロトコル	Modbus RTU (RS-485)、RS-485、RS-232		
防水・防塵規格（IP）	IP67	IP40	IP40

*すべての仕様は、参照のみを目的としています。正式な仕様につきましては、support.robotiq.comのユーザーマニュアルをご覧ください。

今後の製品展開にご注目ください

汎用グripperの製品仕様は
こちらよりご確認いただけます
support.robotiq.com

Robotiqの営業チームによるチャットサポート
はこちらから：
iss@robotiq.com



カンタム・ウシカタ株式会社

〒224-0053 神奈川県横浜市都筑区池辺町4666
Tel: 045-345-0002 Fax: 045-345-0012
www.kantum.co.jp E-mail: info@kantum.co.jp



LEAN
ROBOTICS

© Robotiq 2019

2019年3月更新
robotiq.com