DH-ROBOTICS

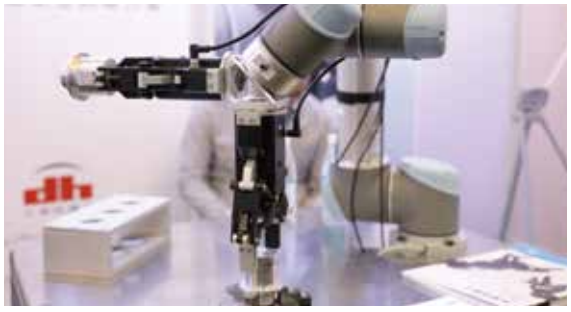
サーボ電動グリッパー

JP-2022年8月

DH-ROBOTICS

DH-Roboticsは、産業用インテリジェント・マニュファクチャリング推進へのコアコンポーネント提供に重点的に取り組んでいるハイテク企業です。自社開発の高精度な力制御ダイレクトドライブ技術のもと、世界中のさまざまな業界のお客様に、生産コストの削減、生産効率の向上、インテリジェント・マニュファクチャリングの実現に向けた、さまざまな電動グリッパーと精密モーション製品を提供しています。

当社のサポートシステム



研究開発システム

新しいテクノロジー　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　トレーニング　品質管理　アフターサービス

マニュファクチャリング

品質システム　在庫管理　供給管理　マニュファクチャリング

カタログ

アプリケーション 5
選択するための参考基準 8
製品の概略パラメータ 10

PGEシリーズ
スリム型電動パラレルグリッパー

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
電動回転式グリッパー

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回転式グリッパー

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

PGIシリーズ
電動パラレルグリッパー

PGI-140-80 34

PGSシリーズ
小型電磁 グリッパー

PGS-5-5 36

PGCシリーズ
電動コラボレーティブパラレルグリ ッパー

PGC-50-35 38
PGC-140-50 39
PGC-300-60 40

AGシリーズ
適応型電動グリッパー

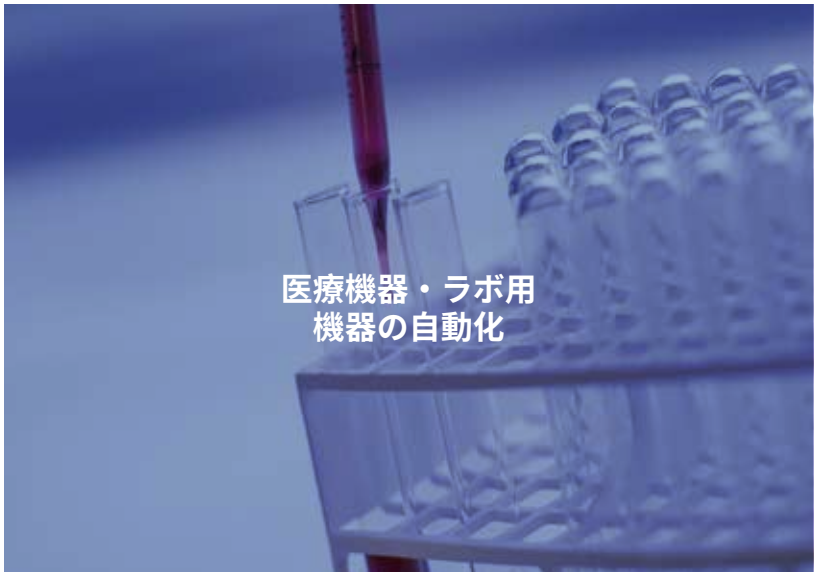
AG-160-95 42
AG-105-145 43
DH-3 44

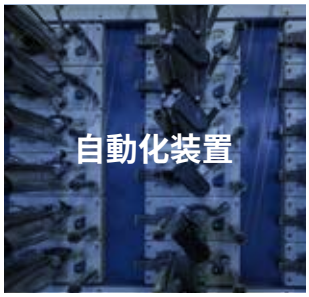
CGシリーズ
電動セントリックグリッパー

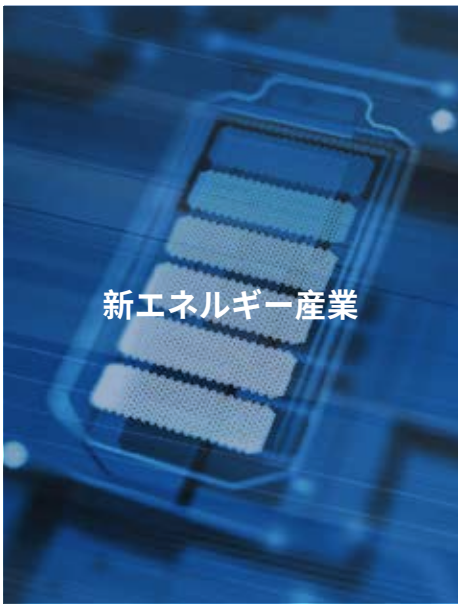
CGE-10-10 46
CGI-100-170 47
CGC-80-10 48

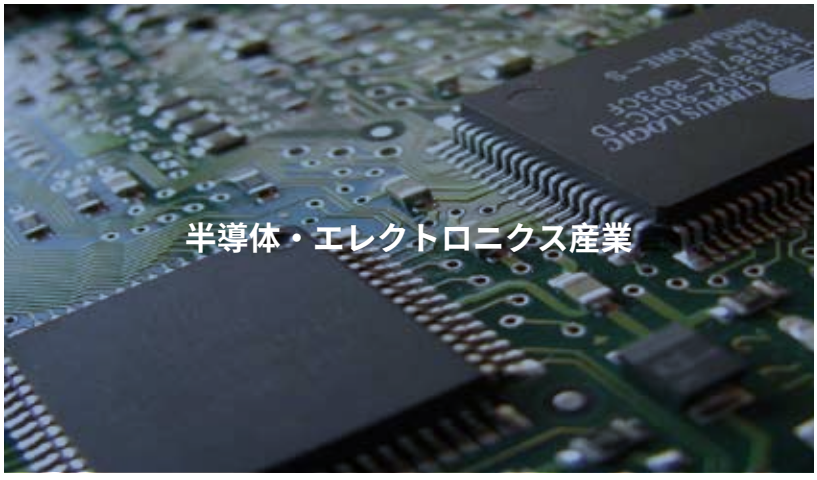
最先端産業におけるアプリケーション

その他のソリューションおよびアプリケーションにつきましては、www.dh-robotics.com をご覧ください。









アプリケーション例

PGE-8-14　自動化アプリケーション

協働ロボット1台と電動グリッパー2台で積み下ろしを完了します。

PGE-8-14　Electronics

極小ワークピースの操作と位置決めを行います。

RGI-35-14　医療分野における自動化

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電動グリッパーにより、サンプルチューブ開封、スキャン、情報入力、分注、プレート回転、蓋閉めの操作を自動的に完了させることができます。

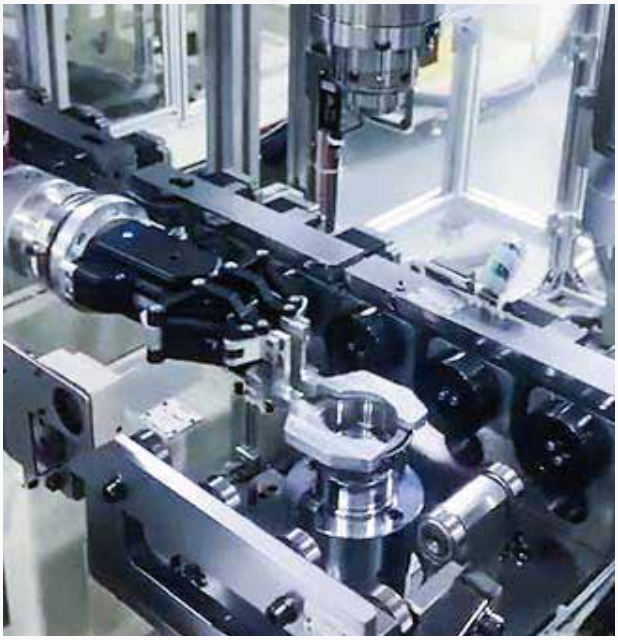
PGE-15-26　医療分野における自動化

ダブルチャンネル・スキャンコードで情報を読み取り、チューブカバーのネジを外します。そして、自動カップ共有プロセスに加わります。

アプリケーション例

PGC-50-35　自動化

URロボットにPGC-50-35グリッパーを2台搭載し、生産ライン上のワークピースのピック・アンド・プレースに使用しました。



AG-160-95　自動車

電動グリッパー（AG-160-95）をコラボレーティブロボットに搭載し、ニードルローラーベアリングの締め付けと組み立てを完了しました。

PGC-140-50　ロボットによるニューリテール

香水「シャネル N°5」の誕生100周年を記念して、世界20カ国にあるシャネルの店舗で行われたショーに、PGC-140-50とDOOSANロボットが使用されました。

AG-160-95　機械加工

電動グリッパー（AG-160-95）をAGVやCOBOTに搭載し、工作機械の搬入出や設備管理を完了させました。

ショートワイヤー対応表

当社のグリッパーはショートワイヤーを使用して、各ブランドのコラボレーティブロボットのエンドインターフェースに直接接続することができます。

ワイヤー番号	電動グリッパー対応機種	UR	Dobot	Aubo	Jaka	Elite	TM	Doosan	Elephant	SINSUN	ROKAE	Han's Robot	Neuro-meka
W0	微弱電流用電動グリッパー（最大電流≤0.6A）	CBシリーズ											
Wa	微弱電流用電動グリッパー（最大時電流<1.5A）	Eシリーズ	CRシリーズ							V			
Wb	高電流用電動グリッパー（最大時電流≤1.5A）	Eシリーズ											
Wc	微弱電流用電動グリッパー（最大時電流<1.5A）			V									
Wd	微弱電流用電動グリッパー（最大時電流<1.5A）								V				
We	共通（高電流・微弱電流用電動グリッパー対応）							Aシリーズ					
Wf	共通（高電流・微弱電流用電動グリッパー対応）							Mシリーズ					
Wg	微弱電流用電動グリッパー（最大時電流<1.5A）				V								
Wh	微弱電流用電動グリッパー（最大時電流<1.5A）						V						
Wi	微弱電流用電動グリッパー（最大時電流<1.5A）										V		
Wj	共通（高電流・微弱電流用電動グリッパー対応）					V							
Wk	共通（高電流・微弱電流用電動グリッパー対応）											V	
Wl	共通（高電流・微弱電流用電動グリッパー対応）												V

素早く選択するための参考基準

次の5つの条件により、適合するグリッパーの機種を素早く初期選定することができます。

条件1

アプリケーション

- ☐ コラボレーティブロボット
  - ○ 荷重
  - ○ 最大電流
- ☐ 産業ロボット
- ☐ 自動化モジュール

条件2

ワークピースの重量

- ☐ ワークピースの形状
- ☐ ワークピースの材質
- ☐ 摩擦
- ☐ ...

条件3

グリップ・ストローク

- ☐ ワークピースのサイズ
- ☐ パラレル/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・デザイン
- ☐ ...

条件4

機能選択

- ☐ 回転式
- ☐ オートロック
- ☐ エンベロープグラブ
- ☐ ...

条件5

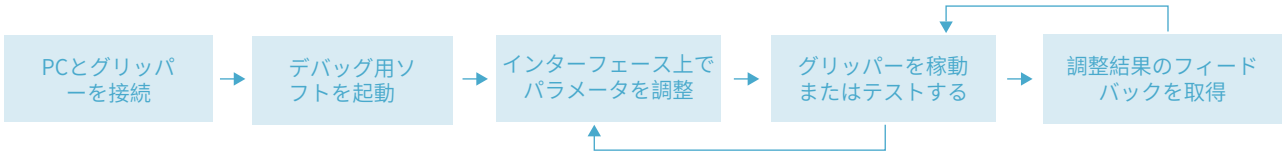
環境要求事項

- ☐ IP等級
- ☐ 温度条件
- ☐ ...

ホストコンピュータ用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用デバッグソフトウェアは、DH-Roboticsが独自に開発したものです。これにより、お客様はPC側で様々な機能パラメータの調整、テスト、初期化設定を簡単かつ迅速に行うことができます。同時に、様々な状況情報をリアルタイムで確認できるため、生産ラインのセットアップ時間を大幅に短縮し、現場エンジニアの操作やメンテナンスの難易度を下げることができます。



パラメータを調整

- ·グリップ力
- ·フィンガーチップ位置
- ·グリップ角度
- ·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つのグリップ状態
  - ① 移動状態
  - ② 定位置
  - ③ クランプ状態
  - ④ 落下状態
- ·位置と時間のグラフ
- ·クランピング電流の時間変化

例：DH-Robotics PC用ソフトウェア

* 具体的な対応機種につきましては、営業担当までご相談ください。

製品の概略パラメータ

PGEシリーズ
スリム型電動パラレルグリッパー

精密力制御 | 小型 | 高速応答性

オールインワン 設計 | 調整可能 パラメータ | インテリジェント フィードバック | 交換可能な フィンガーチップ | オートロック 機構

	グリップ力 (N) 25 50 100 150 200 250 300	ストローク (mm)	速度 (s) 0.2	0.3	0.4	0.5	IP等級 IP40
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
電動回転式グリッパー

無限回転 | デュアルサーボ システム | コンパクト タイプ

統合 駆動・制御 | 調整可能 パラメータ | インテリジェント フィードバック | 交換可能な フィンガーチップ

	グリップ力 (N) 25 50 100 150 200 250 300	ストローク (mm)	速度 (s) 0.3	0.4	0.6	0.65	0.7	IP等級 IP40
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
ダイレクトドライブ回転式グリッパー

ゼロバックラッシュ　無限回転　高精度位置決め

統合駆動・制御　調整可能パラメータ　インテリジェントフィードバック　交換可能なフィンガーチップ　オートロック機構

RGD-5-14　RGD-5-30　RGD-35-14　RGD-35-30

	グリップ力 (N) 25 50 100 150 200 250 300	ストローク (MM)	速度 (s) 0.5	速度 (s) 0.7	IP等級 IP40
RGD-5-14	▮	14	◎●		●
RGD-5-30	▮	30	◎●		●
RGD-35-14	▬	14	◎●		●
RGD-35-30	▬	30		◎●	●

PGIシリーズ
電動パラレルグリッパー

高荷重　高い保護等級　ロングストローク

統合駆動・制御　調整可能パラメータ　インテリジェントフィードバック　交換可能なフィンガーチップ　オートロック機構

PGI-140-80

	グリップ力 (N) 25 50 100 150 200 250 300	ストローク (MM)	速度 (s) 0.7	IP等級 IP54
PGI-140-80	▬	80	◎●	●

PGSシリーズ
小型電磁 グリッパー

小型　高い頻度　簡単操作

オールインワン設計　交換可能なフィンガーチップ　オートロック機構

PGS-5-5

	グリップ力 (N) 25 50 100 150 200 250 300	ストローク (MM)	速度 (s) 0.03	IP等級 IP40
PGS-5-5	▮	5	◎●	●

PGCシリーズ
電動コラボレーティブパラレルグリ ッパー

プラグアンドプレイ | 高精度位置決め | 高荷重

統合駆動・制御 | 調整可能パラメータ | インテリジェントフィードバック | 交換可能なフィンガーチップ | オートロック機構

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

	グリップ力 (N) 25 50 100 150 200 250 300	ストローク (MM)	速度 (s) 0.6	0.7	0.8	IP等級 IP54	IP67
PGC-50-35		37		○●		●	
PGC-140-50		50	○●				●
PGC-300-60		60			○●		●

AGシリーズ
適応型電動グリッパー

プラグアンドプレイ | エンベロープ適応グリップ | 高荷重

統合駆動・制御 | 調整可能パラメータ | インテリジェントフィードバック | 交換可能なフィンガーチップ | オートロック機構

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

	グリップ力 (N) 25 50 100 150 200 250 300	ストローク (MM)	速度 (s) 0.7	IP等級 IP40	IP54
AG-160-95		95	○●		●
AG-105-145		145	○●		●
DH-3		106(parallel)/122(centric)	○●	●	

CGシリーズ
電動セントリックグリッパー

セントリックグリップ | 高い性能 | 長寿命

統合駆動・制御 | 調整可能パラメータ | インテリジェントフィードバック | 交換可能なフィンガーチップ | オートロック機構

CGE-10-10 | CGI-100-170 | CGC-80-10

	グリップ力 (N) 25 50 100 150 200 250 300	ストローク (MM)	速度 (s) 0.2	0.3	0.5	IP等級 IP40	IP67
CGE-10-10		10 (シングルジョー)		○●			
CGI-100-170		ϕ40~ϕ170 (内向きワークピースの ピースの直径)			○●	●	
CGC-80-10		10 (シングルジョー)	○●				●

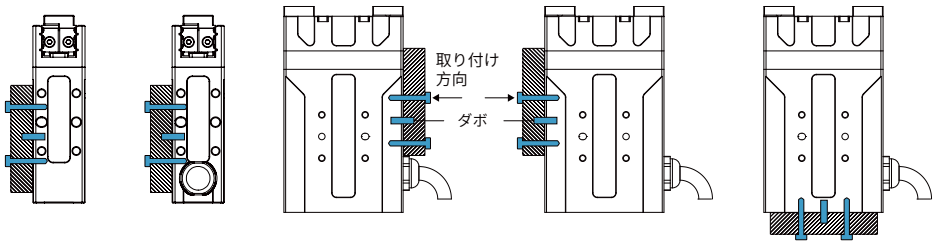
PGEシリーズ
スリム型電動パラレルグリッパー

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、工業用スリム型電動パラレルグリッパーです。高精度な力制御、コンパクトなサイズ、高速動作により、産業用電動グリッパーの分野で「人気商品」となっています。

取り付け方法

1. 前面への取り付け：前面のネジ穴を使用して取り付けます
2. 背面への取り付け：背面のネジ穴を使用して取り付けます
3. 右側への取り付け：右側のネジ穴を使用して取り付けます
4. 左側への取り付け：左側のネジ穴を使用して取り付けます
5. 底面への取り付け：底面のネジ穴を使用して取り付けます



製品の特徴

● 小型で柔軟な取り付け

最薄部18mmのコンパクトな構造で、5種類以上の柔軟な取り付け方法に対応することで、クランプ作業のニーズや設計スペースの節約を実現します。

● 高速動作

最速の開閉時間はそれぞれ0.2秒に達することができ、生産ラインの高速かつ安定したクランプ要件を満たすことができます。

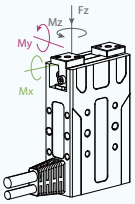
● 高精度な力制御

特殊なドライバ設計と駆動アルゴリズムの補正により、継続してグリップ力を調整でき、力の再現性は0.1Nまで達することができます。

アプリケーション

半導体、3Cエレクトロニクス、医療分野における自動化などにおける組立、仕分け、積み降ろしなど、力制御や柔軟性が求められるシナリオに対応します。

PGE-2-12



静的垂直許容荷重

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

*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。

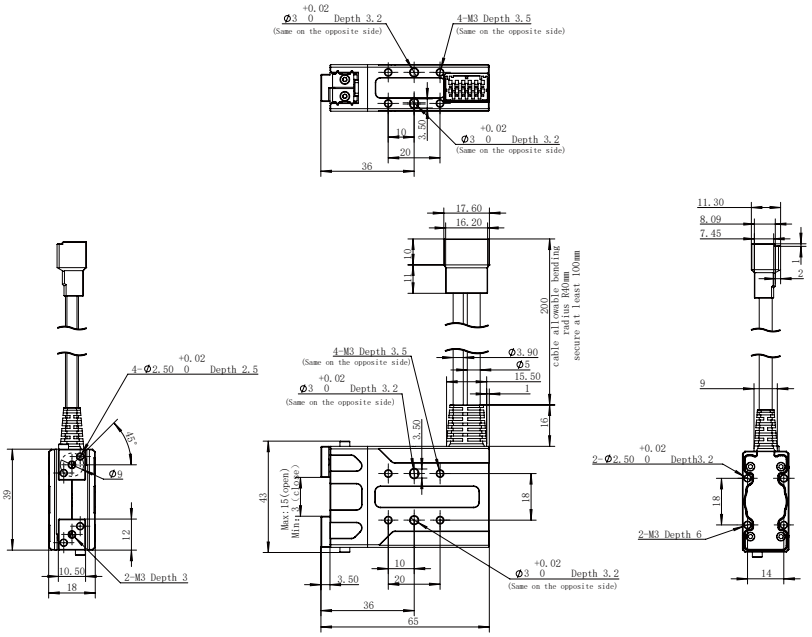
パラメータ

製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	0.8~2 N
ストローク	12 mm
ワークピースの推奨重量 *	0.05 kg
開閉時間	0.2 s/0.2 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
放射ノイズ	< 40 dB
重量	0.15 kg
駆動方式	ラックとピニオン+クロスローラーガイド
サイズ	65 mm x 39 mm x 18 mm

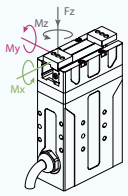
動作環境	
通信	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 インターフェースオプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、 PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.2 A
最大電流	0.5 A
IP等級	IP 40
推奨環境	0～40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

○	●	●	●	●	○
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



PGE-5-26



静的垂直許容荷重

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

*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

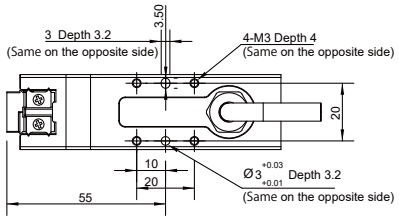
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	0.8~5 N
ストローク	26 mm
ワークピースの推奨重量 *	0.1 kg
開閉時間	0.2 s/0.2 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
放射ノイズ	< 40 dB
重量	0.4 kg
駆動方式	ラックとピニオン+クロスローラーガイド
サイズ	95 mm x 55 mm x 26 mm(ブレーキなし) 113.5 mm x 55 mm x 30 mm(ブレーキ付き)

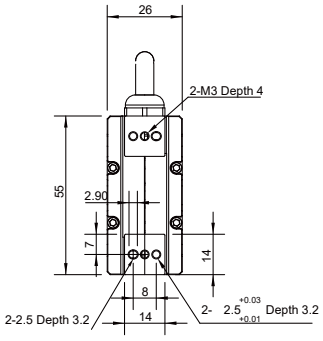
動作環境	
通信	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 インターフェースオプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、 PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.4 A
最大電流	0.7 A
IP等級	IP 40
推奨環境	0～40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

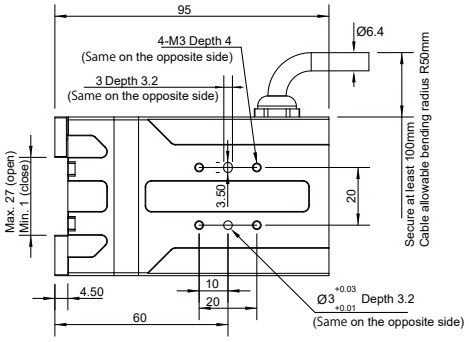
内蔵コントローラ	グリップ力調整	位置決め調整	速度調整	落下検出	オートロック機構
●	●	●	●	●	●○

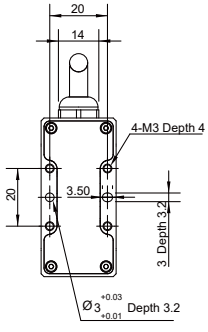
技術的図面

本図は、ブレーキ無しグリッパーの図面 です。ブレーキ付きグリッパーの図面が 必要な場合は、弊社ホームページよりダ ウンロードしていただくか、弊社営業ま でお問い合わせください。

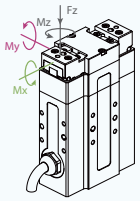








PGE-8-14



静的垂直許容荷重

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

*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。

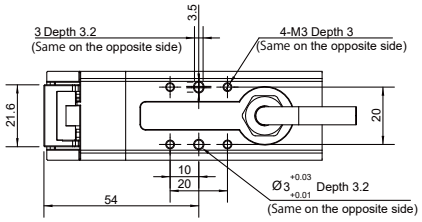
パラメータ

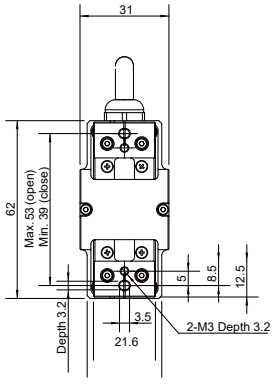
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	2~8 N
ストローク	14 mm
ワークピースの推奨重量 *	0.1 kg
開閉時間	0.2 s/0.2 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
放射ノイズ	< 40 dB
重量	0.4 kg
駆動方式	ラックとピニオン+クロスローラーガイド
サイズ	97 mm x 62 mm x 31 mm

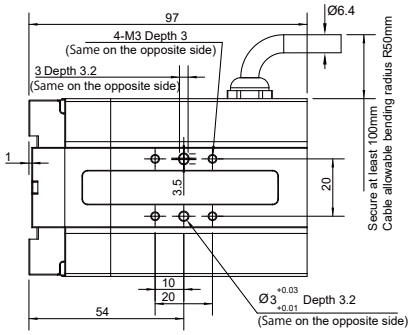
動作環境	
通信	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 インターフェースオプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、 PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.4 A
最大電流	0.7 A
IP等級	IP 40
推奨環境	0~40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

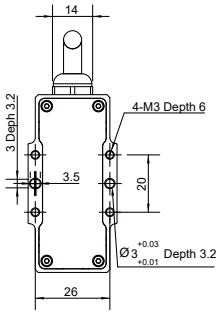
内蔵コントローラ	グリップ力調整	位置決め調整	速度調整	落下検出	オートロック機構
●	●	●	●	●	○

技術的図面









PGE-15-10

静的垂直許容荷重

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

*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

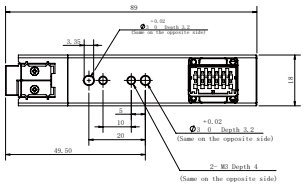
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	6~15 N
ストローク	10 mm
ワークピースの推奨重量 *	0.25 kg
開閉時間	0.25 s/0.25 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
放射ノイズ	< 60 dB
重量	0.155 kg
駆動方式	精密遊星ギア+ラックとピニオン
サイズ	89 mm x 30 mm x 18 mm(ブレーキなし) 120 mm x 30 mm x 18 mm(ブレーキ付き)

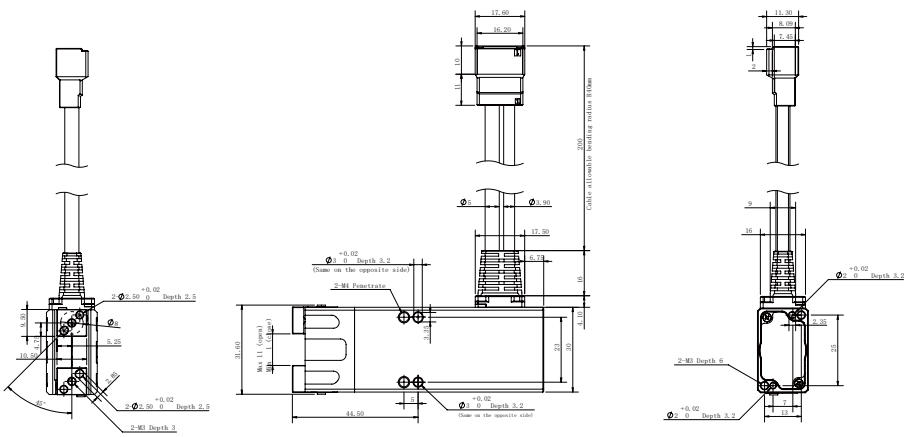
動作環境	
通信	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 インターフェースオプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、 PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.1 A
最大電流	0.22 A
IP等級	IP 40
推奨環境	0～40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

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
○	●	●	●	●	○

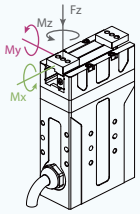
技術的図面

本図は、ブレーキ無しグリッパーの図面 です。ブレーキ付きグリッパーの図面が 必要な場合は、弊社ホームページよりダ ウンロードしていただくか、弊社営業ま でお問い合わせください。





PGE-15-26



静的垂直許容荷重

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

*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

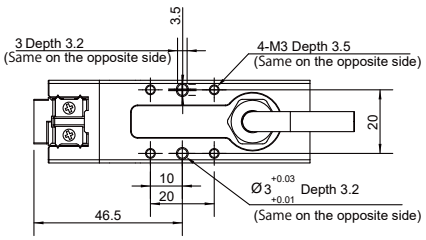
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	6~15 N
ストローク	26 mm
ワークピースの推奨重量 *	0.25 kg
開閉時間	0.4 s/0.4 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
放射ノイズ	< 40 dB
重量	0.33 kg
駆動方式	精密遊星ギア+ラックとピニオン
サイズ	86.5 mm x 55 mm x 26 mm(ブレーキなし) 107.5 mm x 55 mm x 26 mm(ブレーキ付き)

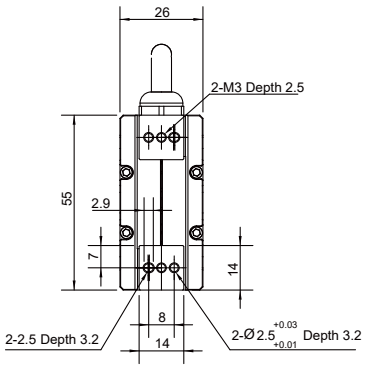
動作環境	
通信	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 インターフェースオプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、 PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.25 A
最大電流	0.5 A
IP等級	IP 40
推奨環境	0～40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

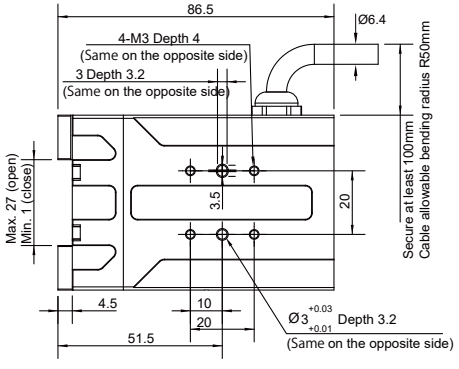
● 内蔵コントローラ	● グリップ力調整	● 位置決め調整	● 速度調整	● 落下検出	●○ オートロック機構

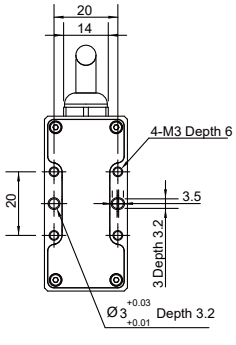
技術的図面

本図は、ブレーキ無しグリッパーの図面 です。ブレーキ付きグリッパーの図面が 必要な場合は、弊社ホームページよりダ ウンロードしていただくか、弊社営業ま でお問い合わせください。

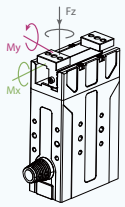








PGE-50-26



静的垂直許容荷重

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

*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

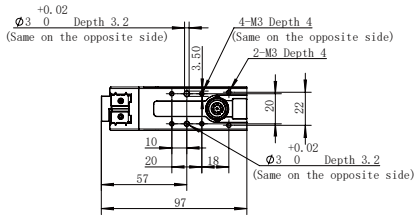
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	15~50 N
ストローク	26 mm
ワークピースの推奨重量 *	1 kg
開閉時間	0.3 s/0.3 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
放射ノイズ	< 40 dB
重量	0.4 kg
駆動方式	精密遊星ギア+ラックとピニオン
サイズ	97 mm x 55 mm x 29 mm(ブレーキなし) 118 mm x 55 mm x 29 mm(ブレーキ付き)

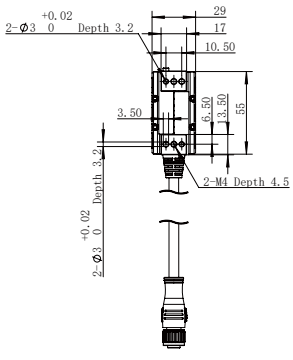
動作環境	
通信	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 インターフェースオプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、 PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.25 A
最大電流	0.5 A
IP等級	IP 40
推奨環境	0～40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

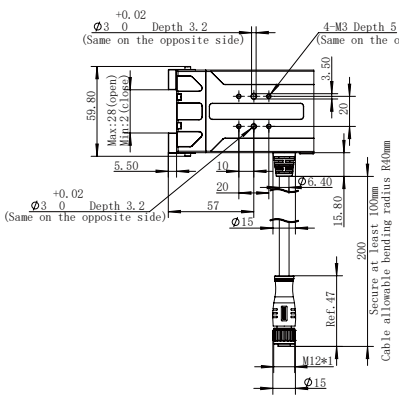
内蔵コントローラ	グリップ力調整	位置決め調整	速度調整	落下検出	オートロック機構
●	●	●	●	●	●○

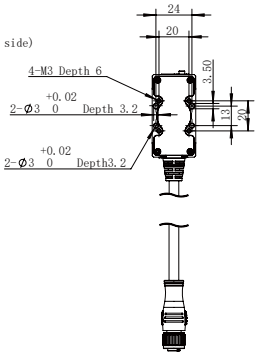
技術的図面

本図は、ブレーキ無しグリッパーの図面 です。ブレーキ付きグリッパーの図面が 必要な場合は、弊社ホームページよりダ ウンロードしていただくか、弊社営業ま でお問い合わせください。

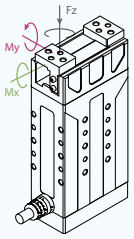








PGE-100-26



静的垂直許容荷重

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

*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

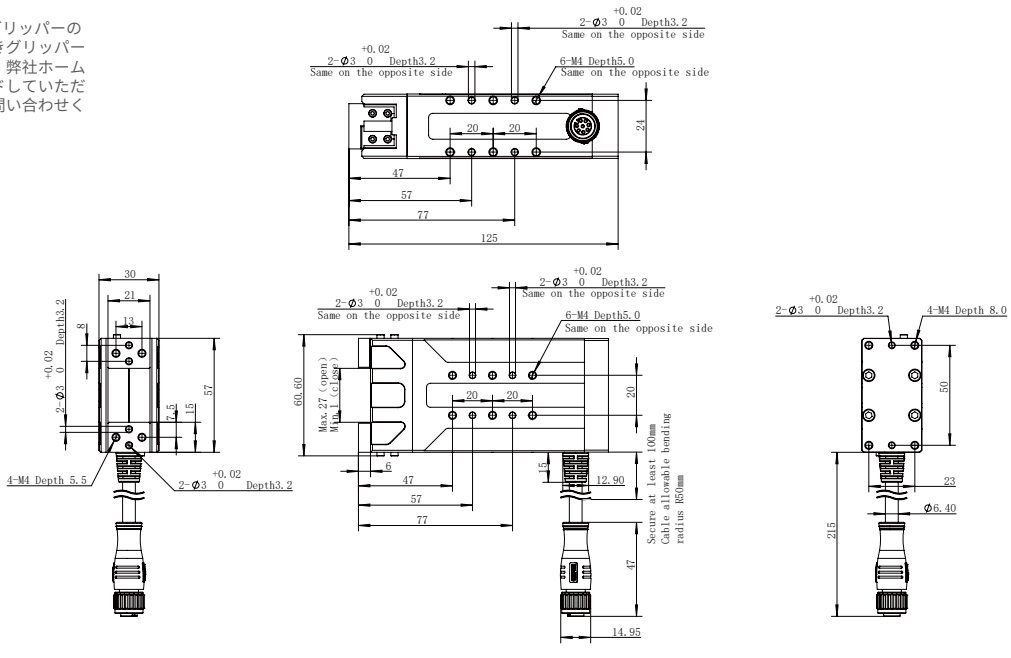
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	30~100 N
ストローク	26 mm
ワークピースの推奨重量 *	2 kg
開閉時間	0.5 s/0.5 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
放射ノイズ	< 60 dB
重量	0.53 kg
駆動方式	精密遊星ギア+ラックとピニオン
サイズ	125 mm x 57 mm x 30 mm

動作環境	
通信	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 インターフェースオプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、 PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.3 A
最大電流	0.8 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

本図は、ブレーキ無しグリッパーの図面 です。ブレーキ付きグリッパーの図面が 必要な場合は、弊社ホームページよりダ ウンロードしていただくか、弊社営業ま でお問い合わせください。



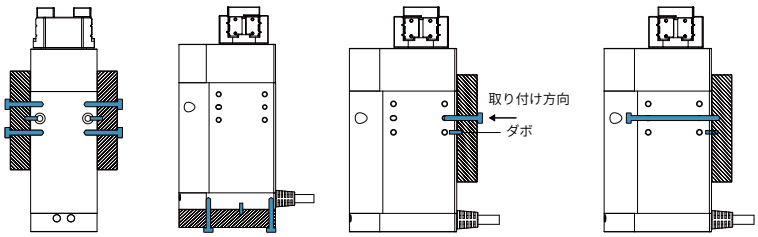
RGIシリーズ
電動回転式グリッパー

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

RGIシリーズは、市場で初めて完全自社開発した、コンパクトで精密構造の無限回転グリッパーです。試験管のグリップや回転など医療分野の自動化において広く使用されているほか、エレクトロニクスや新エネルギー産業など他の産業でも使用されています。

取り付け方法

1. 側面への取り付け：側面のネジ穴を使用して取り付けます
2. 底面への取り付け：底面のネジ穴を使用して取り付けます
3. 背面への取り付け：背面のネジ穴を使用して取り付けます
4. 前面への取り付：前面のネジ穴を使用して取り付けます



製品の特徴

● グリップと無限回転

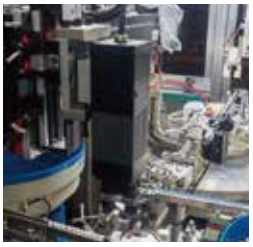
業界唯一の構造設計により、1台の電動グリッパーでグリップと無限回転を同時に実現し、規格外の設計や回転における巻線問題を解決することができます。

● コンパクトなダブルサーボシステム

薄型の機械本体にデュアルサーボシステムを独創的に組み込み、コンパクトなデザインで多くの産業シーンに適応します。

● 高いグリップ力とトルク

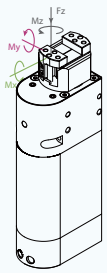
片側最大グリップ力は100N、最大トルクは1.5N・mです。RGIグリップパーは、高精度な力制御と位置制御により、より安定したグリップと回転を実現します。



アプリケーション

医療分野における、試薬、血液サンプル、核酸や他のサンプルの処理、カバー開閉、スキャンコード検出などの自動化シナリオに対応。RGI-100シリーズは、フィンガーチップを標準装備し、10mix1、20mix1サイズのチューブに対応し、大規模な核酸サンプリングのニーズに対応することができます。

RGI-35-12



静的垂直許容荷重

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

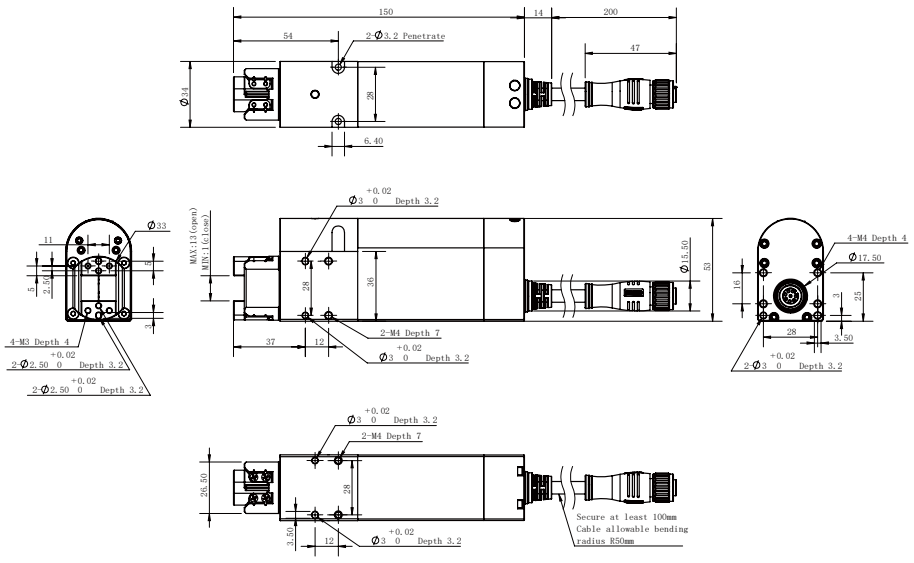
*グリップする対象物の形状、接触面の材 質や摩擦、動作の加速度によって異なり ます。ご不明な点は弊社までお問い合わ せください。

パラメータ

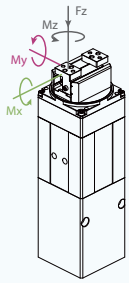
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	10~35 N
ストローク	12 mm
定格トルク	0.35 N·m
最大トルク	0.5 N·m
回転範囲	無限回転
ワークピースの推奨重量 *	0.5 kg
最大回転速度	2160 °/s
繰り返し精度（回転）	± 0.02 °
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
開閉時間	0.6 s/0.6 s
重量	0.62 kg
サイズ	150 mm x 53 mm x 34 mm
動作環境	
通信インターフェース	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 オプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、 PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	1.7 A
最大電流	2.5 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	回転調整	オートロック機構
●	●	●	●	●	●	○

技術的図面



RGI-35-14



静的垂直許容荷重

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

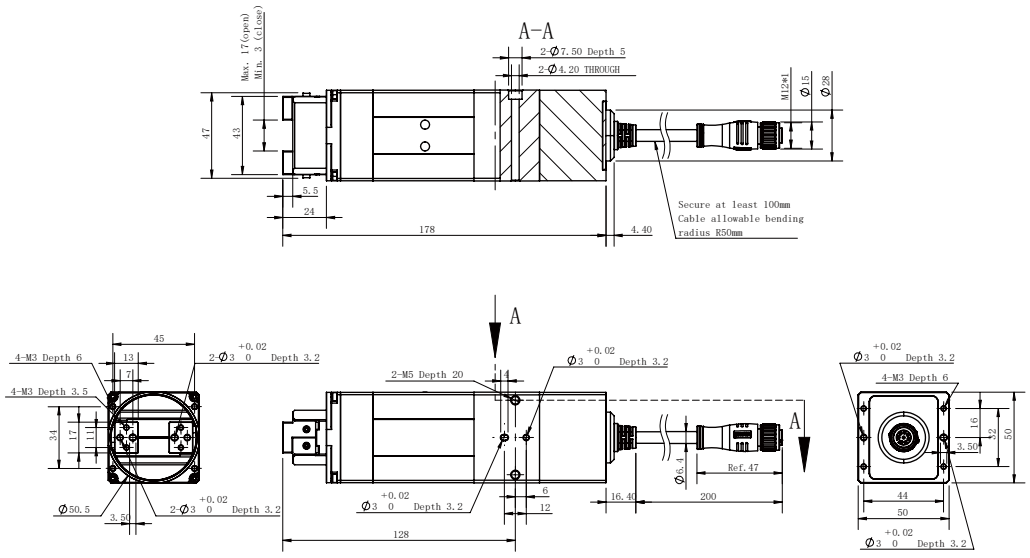
*グリップする対象物の形状、接触面の材 質や摩擦、動作の加速度によって異なり ます。ご不明な点は弊社までお問い合わ せください。

パラメータ

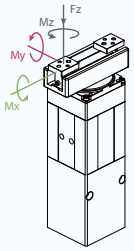
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	10~35 N
ストローク	14 mm
定格トルク	0.25 N·m
最大トルク	0.4 N·m
回転範囲	無限回転
ワークピースの推奨重量 *	0.7 kg
最大回転速度	1500 °/s
繰り返し精度（回転）	± 0.02 °
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
開閉時間	0.3 s/0.3 s
重量	1.0 kg
サイズ	178 mm x 50 mm x 50 mm
動作環境	
通信インターフェース	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 オプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、 PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	1.1 A
最大電流	2.0 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	回転調整	オートロック機構
●	●	●	●	●	●	○

技術的図面



RGI-35-30



静的垂直許容荷重

Fz	250 N

許容負荷モーメント

Mx	3.5 N·m
My	2.5 N·m
Mz	4.5 N·m

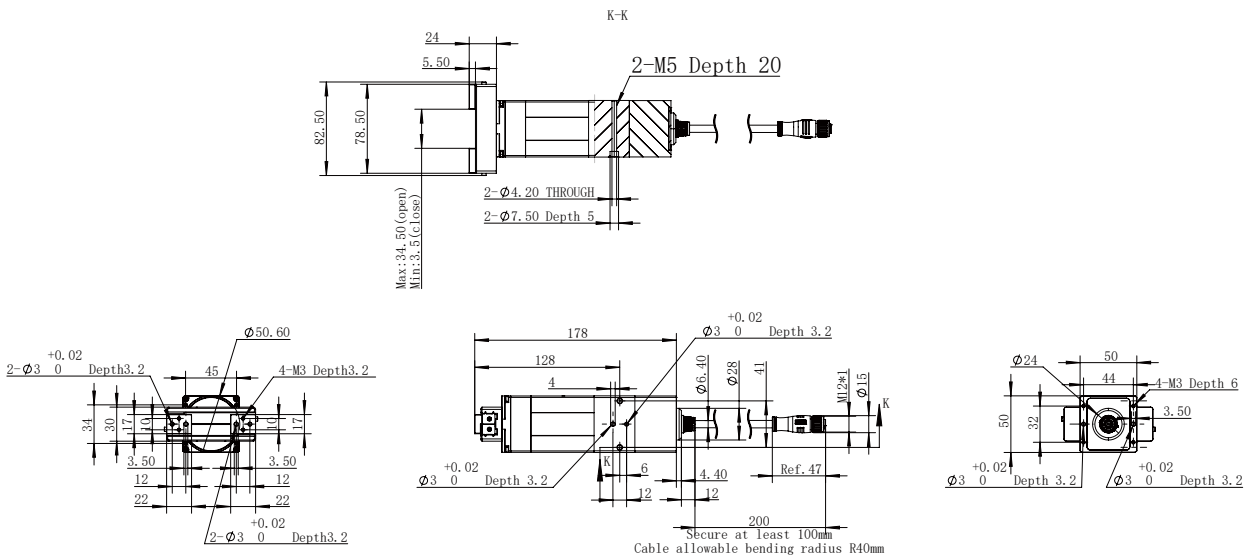
*グリップする対象物の形状、接触面の材 質や摩擦、動作の加速度によって異なり ます。ご不明な点は弊社までお問い合わ せください。

パラメータ

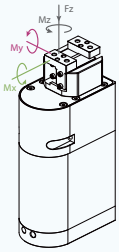
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	10~35 N
ストローク	30 mm
定格トルク	0.25 N·m
最大トルク	0.4 N·m
回転範囲	無限回転
ワークピースの推奨重量 *	0.7 kg
最大回転速度	1500 °/s
繰り返し精度（回転）	± 0.02 °
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
開閉時間	0.4 s/0.4 s
重量	1.2 kg
サイズ	178 mm x 50 mm x 50 mm
動作環境	
通信インターフェース	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 オプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、 PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	1.1 A
最大電流	2.0 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	回転調整	オートロック機構
●	●	●	●	●	●	○

技術的図面



RGI-100-14



静的垂直許容荷重

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

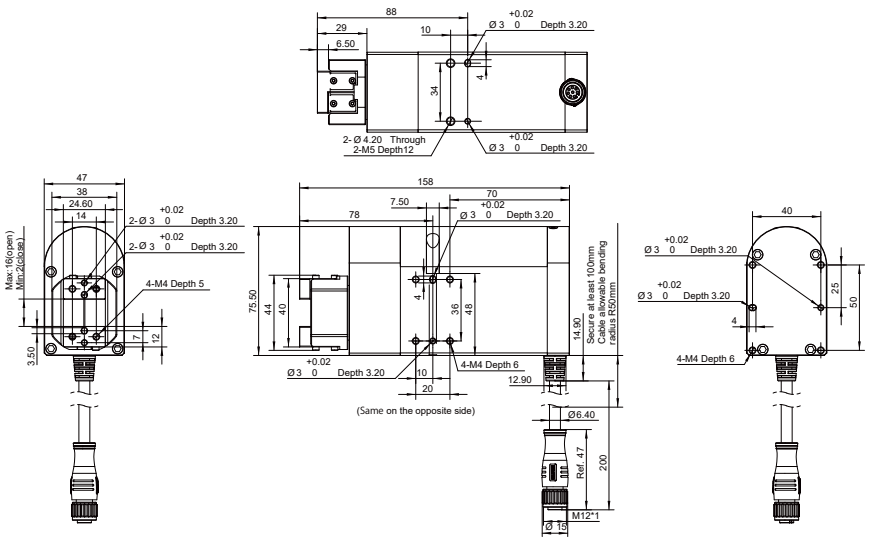
*グリップする対象物の形状、接触面の材 質や摩擦、動作の加速度によって異なり ます。ご不明な点は弊社までお問い合わ せください。

パラメータ

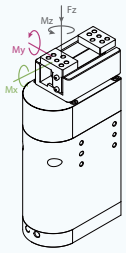
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	30~100 N
ストローク	14 mm
定格トルク	0.5 N·m
最大トルク	1.5 N·m
回転範囲	無限回転
ワークピースの推奨重量 *	1.5 kg
最大回転速度	2160 °/s
繰り返し精度（回転）	± 0.02 °
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
開閉時間	0.6 s/0.6 s
重量	1.28 kg
サイズ	158 mm x 75.5 mm x 47 mm
動作環境	
通信インターフェース	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 オプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、 PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	1.0 A
最大電流	4.0 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	回転調整	オートロック機構
●	●	●	●	●	●	○

技術的図面



RGI-100-22



静的垂直許容荷重

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

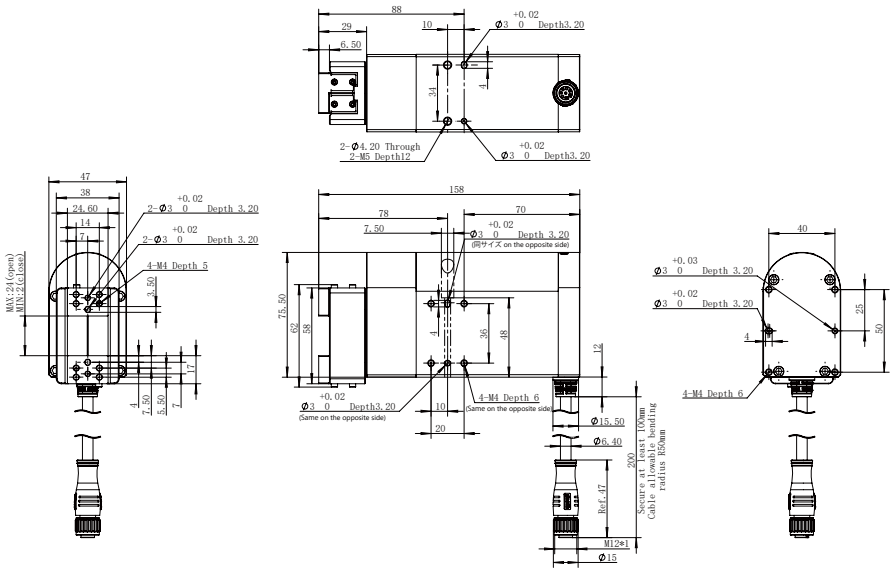
*グリップする対象物の形状、接触面の材 質や摩擦、動作の加速度によって異なり ます。ご不明な点は弊社までお問い合わ せください。

パラメータ

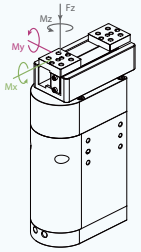
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	30~100 N
ストローク	22 mm
定格トルク	0.5 N·m
最大トルク	1.5 N·m
回転範囲	無限回転
ワークピースの推奨重量 *	1.5 kg
最大回転速度	2160 °/s
繰り返し精度（回転）	± 0.02 °
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
開閉時間	0.65 s/0.65 s
重量	1.4 kg
サイズ	158 mm x 75.5 mm x 47 mm
動作環境	
通信インターフェース	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 オプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	1.0 A
最大電流	4.0 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	回転調整	オートロック機構
●	●	●	●	●	●	○

技術的図面



RGI-100-30



静的垂直許容荷重

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

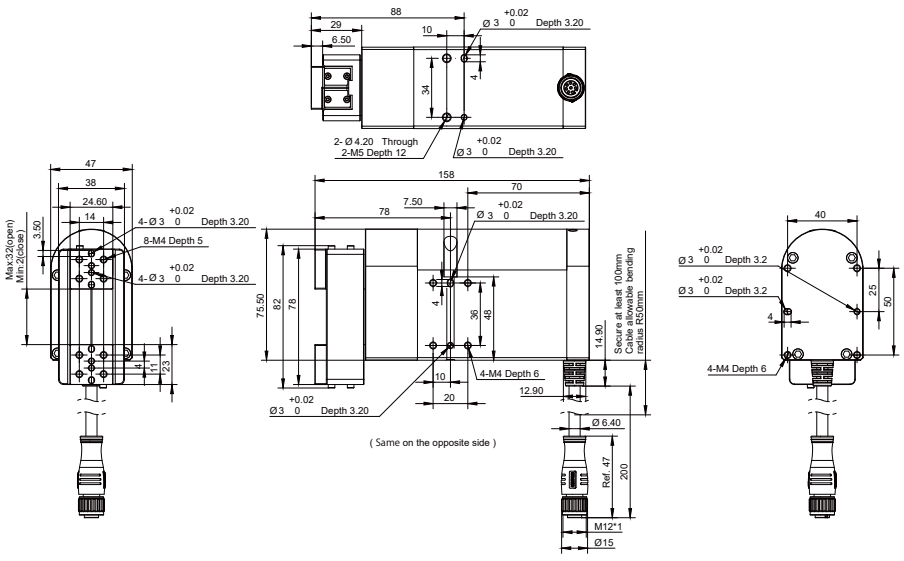
*グリップする対象物の形状、接触面の材 質や摩擦、動作の加速度によって異なり ます。ご不明な点は弊社までお問い合わ せください。

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
ストローク	30 mm
定格トルク	0.5 N·m
最大トルク	1.5 N·m
回転範囲	無限回転
ワークピースの推奨重量 *	1.5 kg
最大回転速度	2160 °/s
繰り返し精度（回転）	± 0.02 °
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
開閉時間	0.7 s/0.7 s
重量	1.5 kg
サイズ	158 mm x 75.5 mm x 47 mm
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	1.0 A
最大電流	4.0 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	回転調整	オートロック機構
●	●	●	●	●	●	○

技術的図面



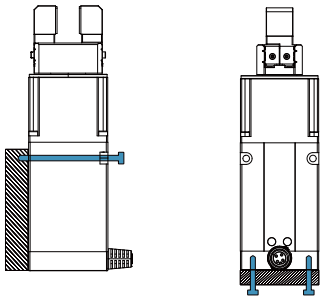
RGDシリーズ
ダイレクトドライブ回転式グリッパー

RGD-5-14　RGD-35-14
RGD-5-30　RGD-35-30

DH-Roboticsのダイレクトドライブ電動回転式グリッパーRGDは、ゼロバックラッシュ・ダイレクトドライブ方式の回転モジュールを採用し、回転精度を向上することにより、高精度な製造アプリケーションに完璧に対応します。

取り付け方法

1. 前面への取り付け：前面のネジ穴を使用して取り付けます
2. 底面への取り付け：底面のネジ穴を使用して取り付けます



製品の特徴

● ゼロバックラッシュ 回転と高い再現性

RGDシリーズは、ダイレクトドライブ回転モーターを搭載することにより、ゼロバックラッシュ回転と最大0.01°の回転分解能を実現し、半導体製造における回転位置決めシナリオに対応しています。

● 高い動的応答性と 高速安定性

高精度なダイレクトドライブ技術とDH-Roboticsの優れたドライブ制御により、グリップと回転の完璧な制御を実現します。回転速度は最大1500°/秒です。

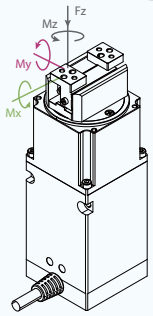
● オールインワン設計、 電源オフ保護

本グリッパーは、グリップ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に統合した設計を採用し、より小型でコンパクトになり、より多くのシナリオに適用することができます。ブレーキはオプションで、様々なアプリケーションの要件を満たすことができます。

アプリケーション

ダイレクトドライブ技術により、RGDグリッパーは回転精度を大幅に向上させることができるため、3Cエレクトロニクスや半導体の高精度な位置決めによる組立、搬送、たわみ補正などの場面で利用することができます。

RGD-5-14



静的垂直許容荷重

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

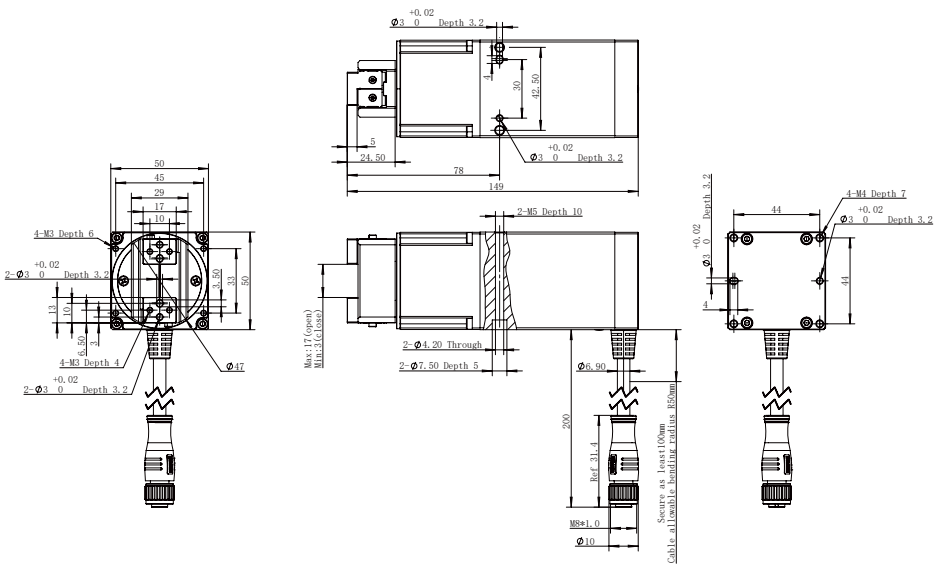
*グリップする対象物の形状、接触面の材 質や摩擦、動作の加速度によって異なり ます。ご不明な点は弊社までお問い合わ せください。

パラメータ

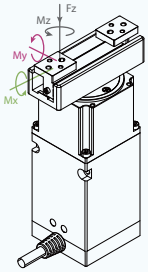
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	2-5.5 N
ストローク	14 mm
定格トルク	0.25 N·m
最大トルク	0.5 N·m
回転範囲	無限回転
ワークピースの推奨重量 *	0.05 kg
最大回転速度	1500 °/s
バックラッシュ回転	ゼロバックラッシュ
繰り返し精度（回転）	± 0.1 °
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
開閉時間	0.5 s/0.5 s
重量	0.86 kg(ブレーキなし) 0.88 kg(ブレーキ付き)
サイズ	149 mm x 50 mm x 50 mm(ブレーキなし/ブレーキ付き, 同サイズ サイズ)
動作環境	
通信インターフェース	Modbus RTU (RS485)
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	1.2 A
最大電流	2.5 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	回転調整	オートロック機構
●	●	●	●	●	●	●○

技術的図面



RGD-5-30



静的垂直許容荷重

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

*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。

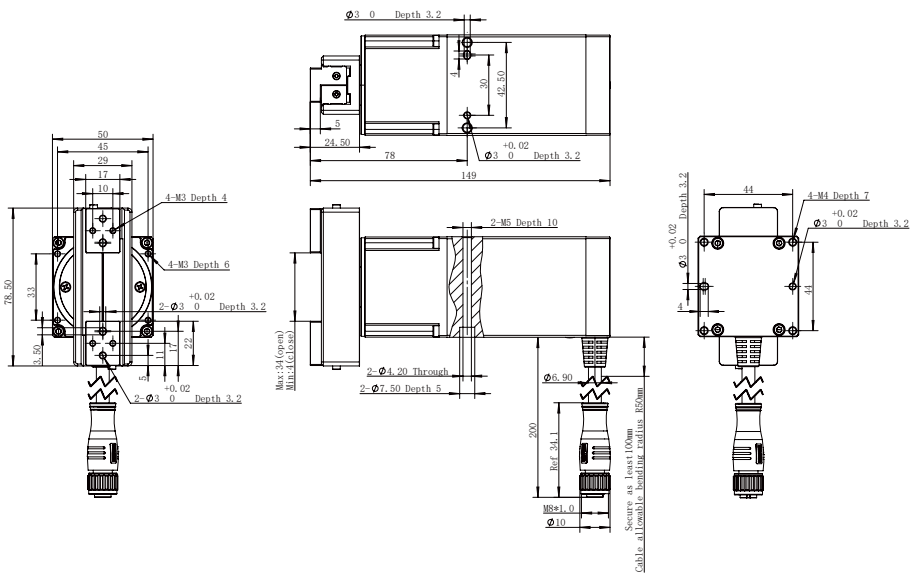
パラメータ

製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	2-5.5 N
ストローク	30 mm
定格トルク	0.25 N·m
最大トルク	0.5 N·m
回転範囲	無限回転
ワークピースの推奨重量 *	0.05 kg
最大回転速度	1500 °/s
バックラッシュ回転	ゼロバックラッシュ
繰り返し精度（回転）	± 0.1 °
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
開閉時間	0.5 s/0.5 s
重量	1 kg(ブレーキなし) 1.02 kg(ブレーキ付き)
サイズ	149 mm x 50(82.5) mm x 50 mm(ブレーキなし/ブレーキ付き, 同サイズ サイズ)

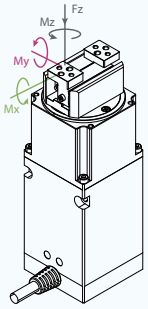
動作環境	
通信インターフェース	Modbus RTU (RS485)
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	1.2 A
最大電流	2.5 A
IP等級	IP 40
推奨環境	0～40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

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	回転調整	オートロック機構
●	●	●	●	●	●	●○

技術的図面



RGD-35-14



静的垂直許容荷重

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

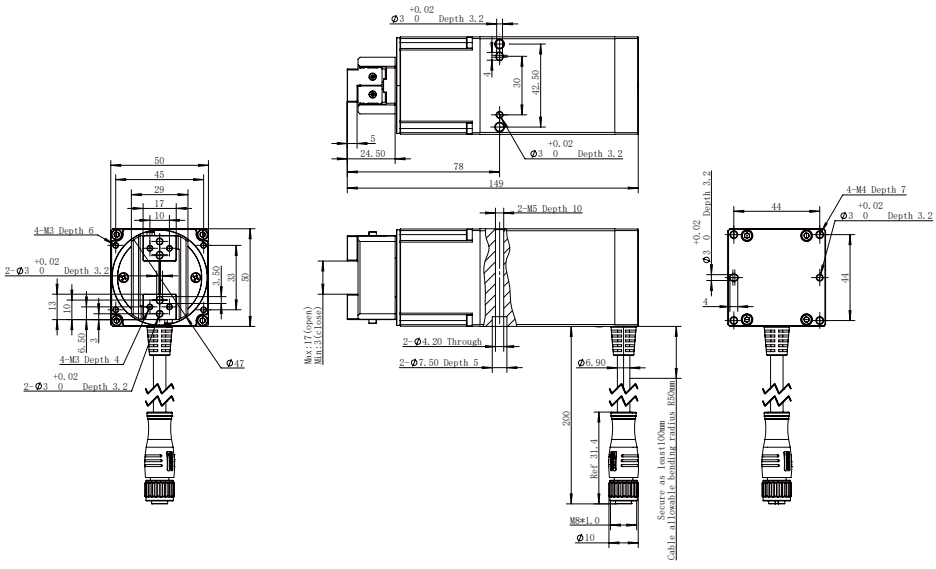
*グリップする対象物の形状、接触面の材 質や摩擦、動作の加速度によって異なり ます。ご不明な点は弊社までお問い合わ せください。

パラメータ

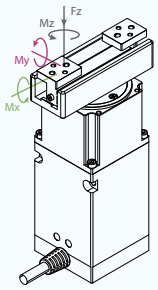
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	10-35 N
ストローク	14 mm
定格トルク	0.25 N·m
最大トルク	0.5 N·m
回転範囲	無限回転
ワークピースの推奨重量 *	0.35 kg
最大回転速度	1500 °/s
バックラッシュ回転	ゼロバックラッシュ
繰り返し精度（回転）	± 0.1 °
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
開閉時間	0.5 s/0.5 s
重量	0.86 kg(ブレーキなし)0.88 kg(ブレーキ付き)
サイズ	49 mm x 50 mm x 50 mm(ブレーキなし/ブレーキ付き,同サイズ サイズ)
動作環境	
通信インターフェース	Modbus RTU (RS485)
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	1.2 A
最大電流	2.5 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	回転調整	オートロック機構
●	●	●	●	●	●	●○

技術的図面



RGD-35-30



静的垂直許容荷重

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

*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。

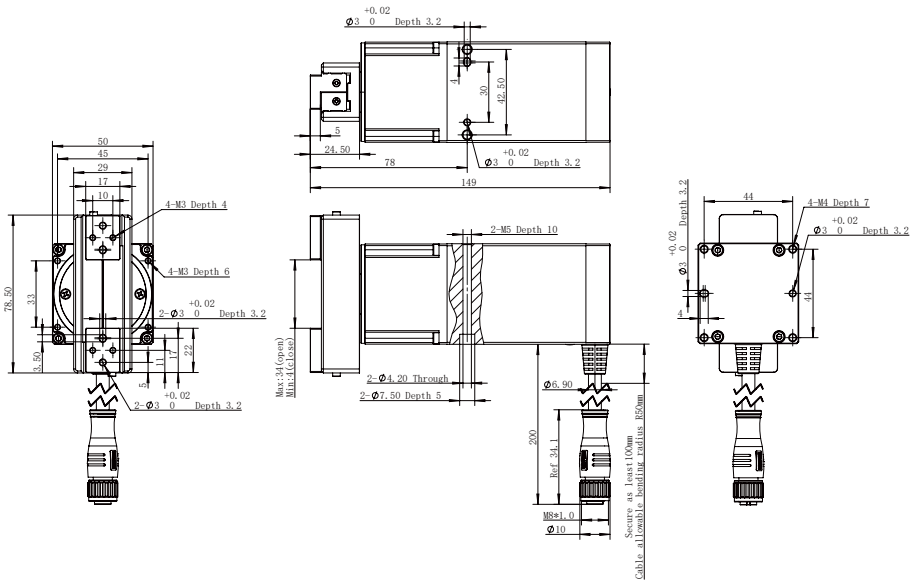
パラメータ

製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	10-35 N
ストローク	30 mm
定格トルク	0.25 N·m
最大トルク	0.5 N·m
回転範囲	無限回転
ワークピースの推奨重量 *	0.35 kg
最大回転速度	1500 °/s
バックラッシュ回転	ゼロバックラッシュ
繰り返し精度（回転）	± 0.1 °
繰り返し精度（位置決め）	± 0.02 mm
開閉時間	0.7 s/0.7 s
重量	1 kg(ブレーキなし) 1.02 kg(ブレーキ付き)
サイズ	149 mm x 50(82.5) mm x 50 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	Modbus RTU (RS485)
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	1.2 A
最大電流	2.5 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	回転調整	オートロック機構
●	●	●	●	●	●	●○

技術的図面



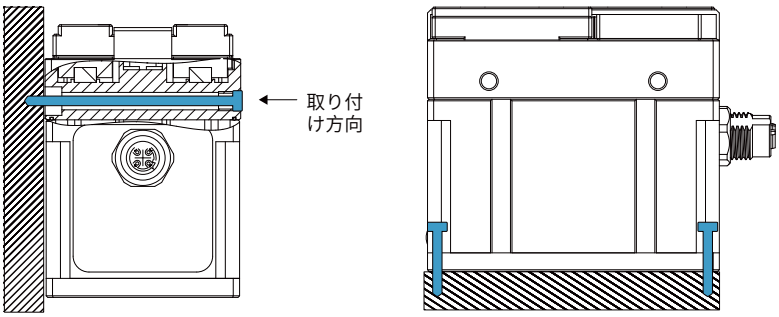
PGIシリーズ
電動パラレルグリッパー

PGI-140-80

DH-Roboticsは、「ロングストローク、高荷重、高い保護等級」という産業界の要求に基づき、産業用電動パラレルグリッパーのPGIシリーズを独自に開発しました。PGIシリーズは、様々な産業シナリオで広く使用され、高い評価を得ています。

取り付け方法

1. 前面および背面への取り付け：前面および背面のネジ穴を使用して取り付けます
2. 底面への取り付け：底面のネジ穴を使用して取り付けます



製品の特徴

● ロングストローク

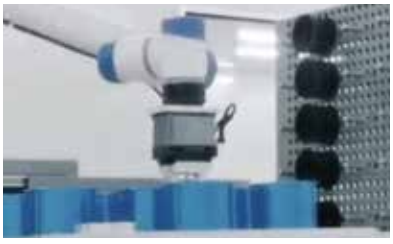
80mmのロングストロークを実現しました。フィンガーチップのカスタマイズにより、3kg以下の中・大型物体を安定してグリップでき、様々な産業シーンに対応します。

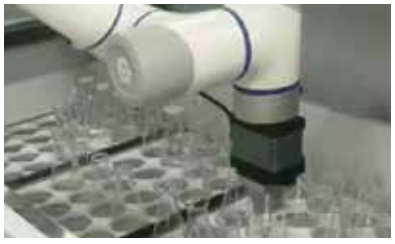
● 高い保護等級

PGI-140-80の保護等級はIP54に達しており、埃や液体が飛び散るような厳しい環境下でも使用することが可能です。

● 高荷重

PGI-140-80の最大片側グリップ力は140N、推奨最大荷重は3kgで、より多様なグリップニーズに応えることができます。

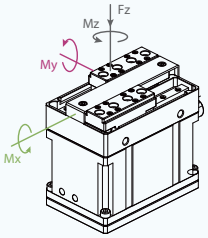




アプリケーション

産業シナリオにおいては、重量のあるワークピースのグリップ、操作、組み立てに使用されます。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



静的垂直許容荷重

Fz	300 N

許容負荷モーメント

Mx	7 N·m
My	7 N·m
Mz	7 N·m

*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。

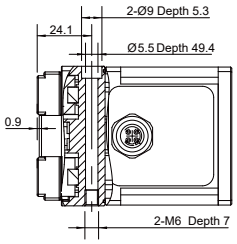
パラメータ

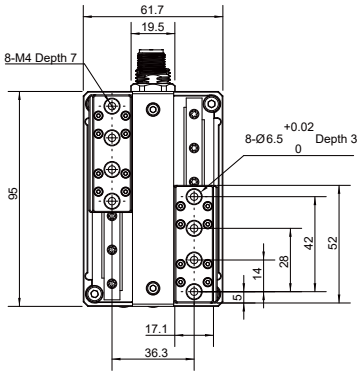
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	40~140 N
ストローク	80 mm
ワークピースの推奨重量 *	3 kg
開閉時間	0.7 s/0.7 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.03 mm
放射ノイズ	< 50 dB
重量	1kg(爪を除く)
駆動方式	精密遊星ギア+ラックとピニオン
サイズ	95 mm x 67.1 mm x 92.5 mm

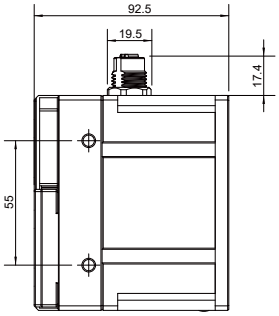
動作環境	
通信インターフェース	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 オプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.5 A
最大電流	1.2 A
IP等級	IP 54
推奨環境	0～40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

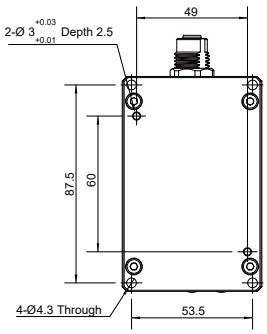
内蔵コントローラ	グリップ力調整	位置決め調整	速度調整	落下検出	オートロック機構
●	●	●	●	●	●

技術的図面









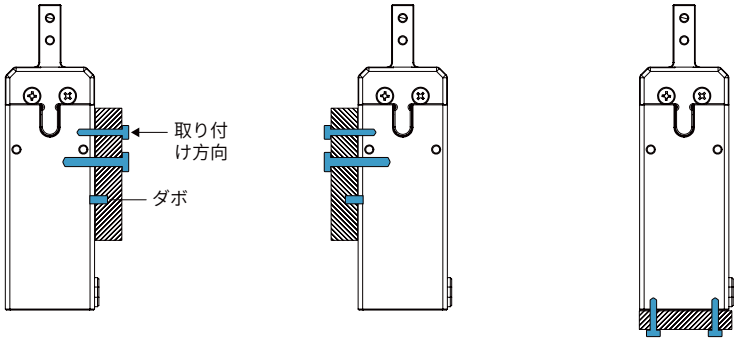
PGSシリーズ
小型電磁グリッパー

PGS-5-5

PGSシリーズは、高い動作周波数を持つ小型電磁グリッパーです。PGSシリーズはスプリットデザインを採用し、究極のコンパクトサイズとシンプルな構成で、スペースが制限されている環境にも適用できます。

取り付け方法

1. 前面および背面への取り付け：前面および背面のネジ穴を使用して取り付けます
2. 底面への取り付け：底面のネジ穴を使用して取り付けます



製品の特徴

● 小型

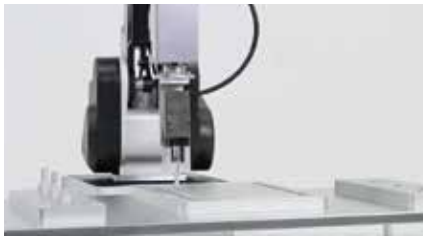
20×26mmのコンパクトサイズで、比較的狭い場所でも取り付け可能です。

● 高い開閉頻度

開閉時間は最短で0.03秒となり、高速グリップのニーズを満たすことができました。

● 使いやすさ

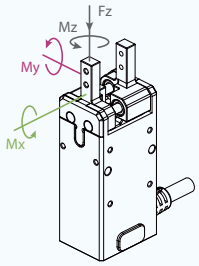
デジタル入出力通信プロトコルを採用しているため、設定が簡単です。



アプリケーション

3Cエレクトロニクス、医療分野における自動化、半導体などの産業における高周波高速キャプチャ、検出、調整などのシナリオに対応します。

PGS-5-5



静的垂直許容荷重

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

*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。

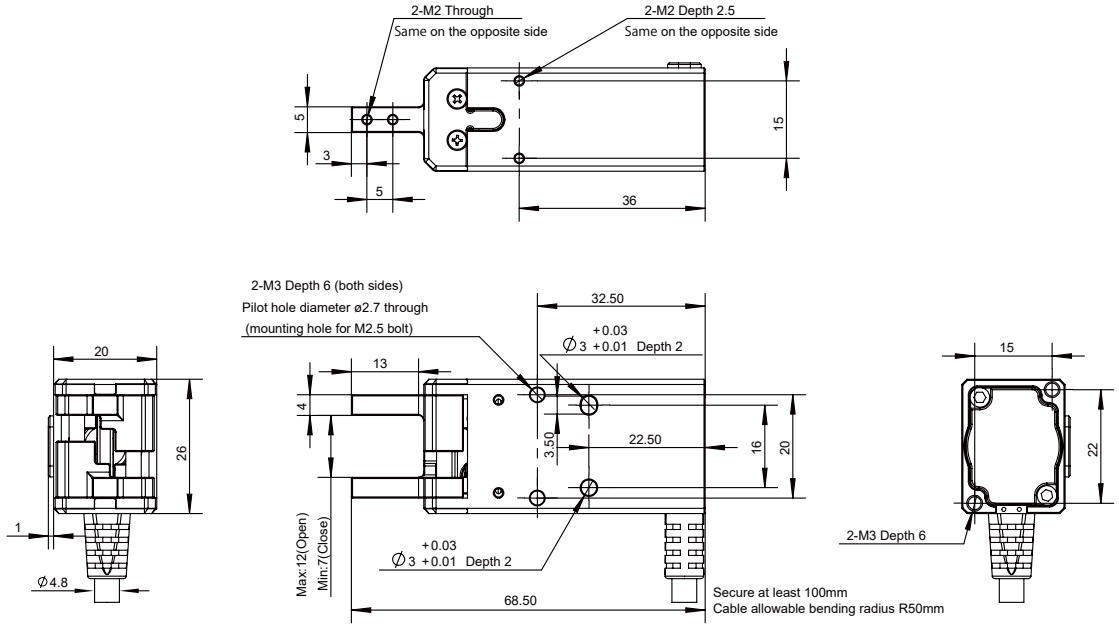
パラメータ

製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	3.5-5 N
ストローク	5 mm
ワークピースの推奨重量 *	0.05 kg
開閉時間	0.03 s/0.03 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.01 mm
放射ノイズ	< 50 dB
重量	0.2 kg
駆動方式	電磁石+スプリング
サイズ	68.5 mm x 26 mm x 20 mm

動作環境	
通信インターフェース	Digital I/O
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.1 A
最大電流	3.0 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



PGCシリーズ
電動コラボレーティブパラレルグリッパー

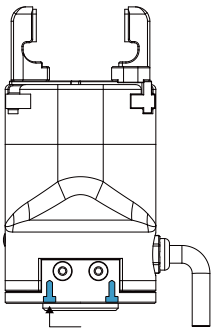
reddot winner 2021

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

DH-Roboticsの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、主に協調マニピュレーターに使用される電動グリッパーです。保護等級、プラグアンドプレイ、高荷重などの利点を備えています。PGCシリーズは、高精度な力制御と工業的美観を兼ね備えています。2021年には、レッドドット・デザイン賞とIF賞の2つの工業デザイン賞を受賞しています。

取り付け方法

1. 底面への取り付け：底面のネジ穴を使用して取り付けます



取り付け方向

製品の特徴

● 高い保護等級

PGCシリーズの保護等級はIP67まで対応しているため、マシンテンディング環境のような過酷な条件下でも使用できます。

● プラグアンドプレイ

PGCシリーズは、市販のほとんどのコラボレーティブロボットブランドとのプラグアンドプレイに対応しており、制御やプログラムをより簡単に行うことができます。

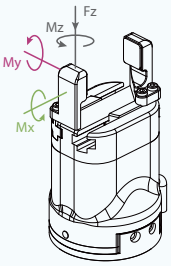
● 高荷重

PGCシリーズのグリップ力は300N、最大荷重は6kgまで達することができ、より多様なグリップニーズに対応することができます。

アプリケーション

コラボレーティブロボットにより、医療分野における自動化、3Cエレクトロニクス、新エネルギー、ロボットによるニューリテールなどのシナリオで、グリップ、操作、組み立てなどの一連の複雑なプロセスを完了させることができます。

PGC-50-35



静的垂直許容荷重

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

*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。

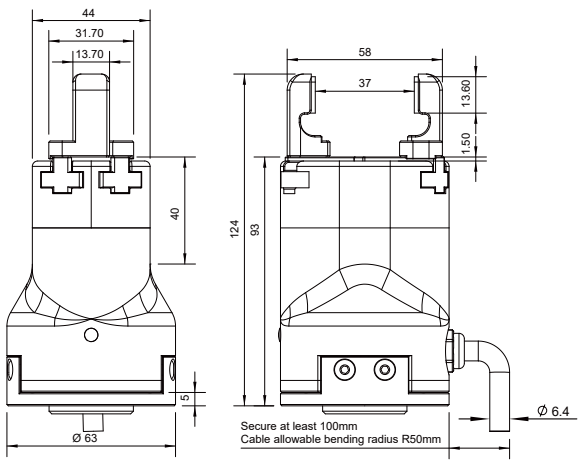
パラメータ

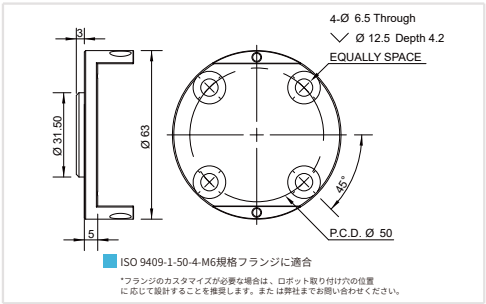
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	15~50 N
ストローク	37 mm
ワークピースの推奨重量 *	1 kg
開閉時間	0.7 s/0.7 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.03 mm
放射ノイズ	< 50 dB
重量	0.5 kg
駆動方式	精密遊星ギア+ラックとピニオン
サイズ	124 mm x 63 mm x 63 mm

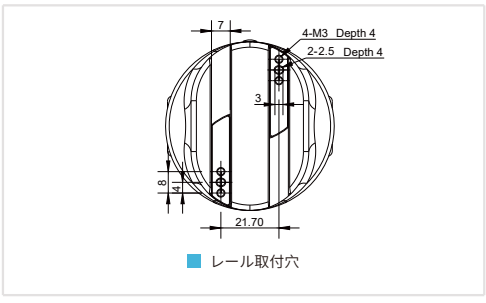
動作環境	
通信 インターフェオズション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、 PROFINET、EtherCAT	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.25 A
最大電流	0.5 A
IP等級	IP 54
推奨環境	0～40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

●	●	●	●	●	●	○
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	プラグアンドプレイ	オートロック機構

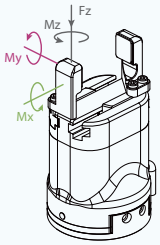
技術的図面







PGC-140-50



静的垂直許容荷重

Fz	300 N

許容負荷モーメント

Mx	7 N·m
My	7 N·m
Mz	7 N·m

*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。

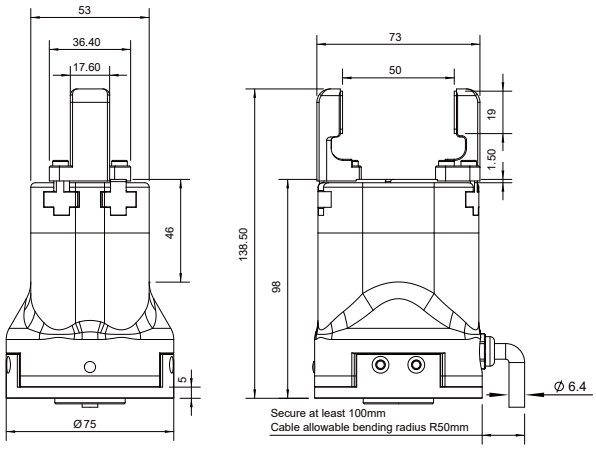
パラメータ

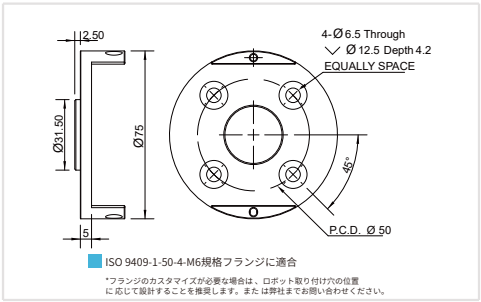
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	40~140 N
ストローク	50 mm
ワークピースの推奨重量 *	3 kg
開閉時間	0.6 s/0.6 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.03 mm
放射ノイズ	< 50 dB
重量	1 kg
駆動方式	精密遊星ギア+ラックとピニオン
サイズ	138.5 mm x 75 mm x 75 mm

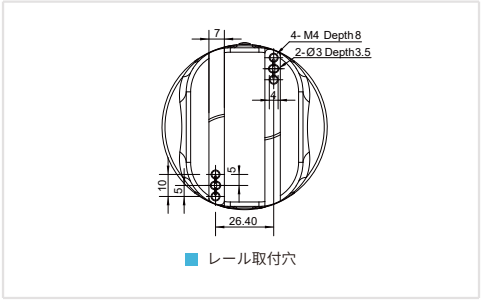
動作環境	
通信 インターフェース	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 オプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、 PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.4 A
最大電流	1.0 A
IP等級	IP 67
推奨環境	0～40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

● 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	● プラグアンドプレイ	● オートロック機構

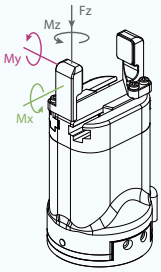
技術的図面







PGC-300-60



静的垂直許容荷重

Fz	600 N

許容負荷モーメント

Mx	15 N·m
My	15 N·m
Mz	15 N·m

*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。

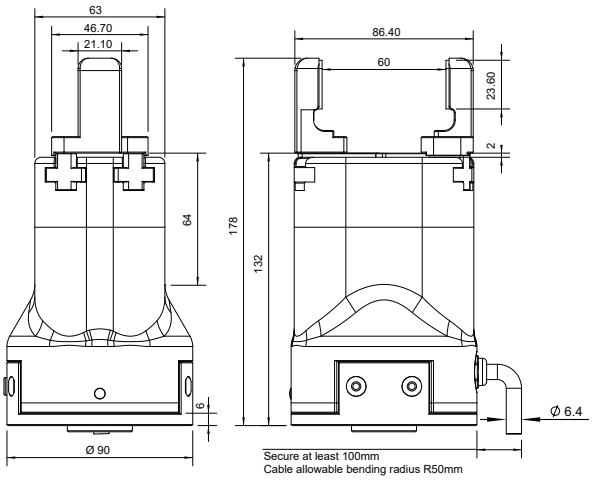
パラメータ

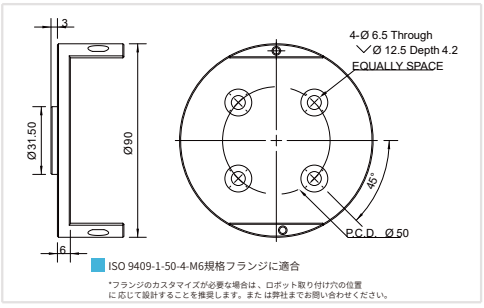
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	80~300 N
ストローク	60 mm
ワークピースの推奨重量 *	6 kg
開閉時間	0.8 s/0.8 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.03 mm
放射ノイズ	< 50 dB
重量	1.5 kg
駆動方式	精密遊星ギア+ラックとピニオン
サイズ	178 mm x 90 mm x 90 mm

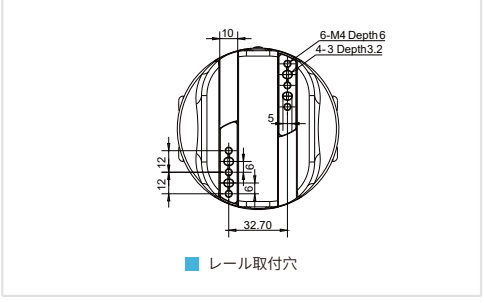
動作環境	
通信インターフェース	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 オプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、 PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.4 A
最大電流	2.0 A
IP等級	IP 67
推奨環境	0～40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

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	プラグアンドプレイ	オートロック機構
●	●	●	●	●	●	●

技術的図面







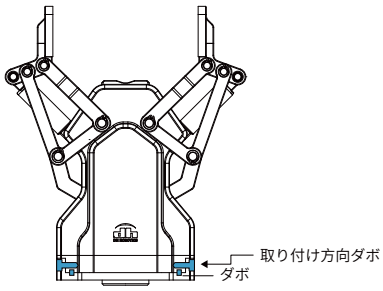
AGシリーズ
適応型電動グリッパー

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ケージ型適応電動グリッパーです。AGシリーズは、多数のプラグアンドプレイ・ソフトウェアと優れた構造設計により、コラボレーティブロボットに搭載することで、さまざまな産業における異なる形状のワークピースをグリップできる完璧なソリューションとなります。

取り付け方法

1. 底面への取り付け：底面のネジ穴を使用して取り付けます



製品の特徴

● エンベロープ適応キャプチャ

グリッパーのリンク機構は、円形、球形または特殊な形状の物体をグリップするために、より安定したエンベロープ適応グリップをサポートします。

● プラグアンドプレイ

市販のほとんどのコラボレーティブロボットブランドとのプラグアンドプレイに対応しており、制御やプログラムをより簡単に行うことができます。

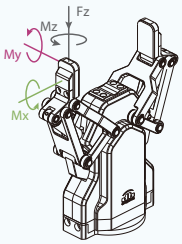
● ロングストローク

AGシリーズの最大ストロークは145mmです。1台のグリッパーで、さまざまな大きさの対象物のグリップニーズに、相性よく対応できます。

アプリケーション

自動車部品、自動化装置、新エネルギーなどの産業において、コラボレーティブロボットや産業ロボットと連携して、原材料取り扱い、積み降ろし、組み立て、テスト、仕分けなどの作業を完了することができます。

AG-160-95



静的垂直許容荷重

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

*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。

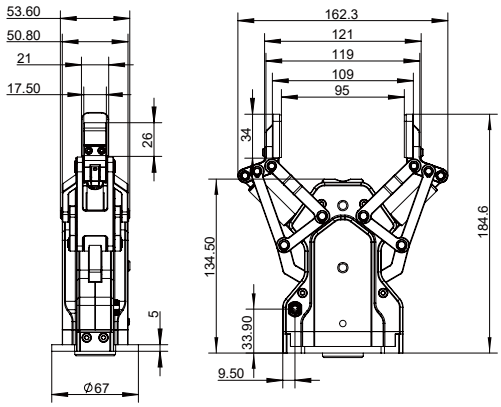
パラメータ

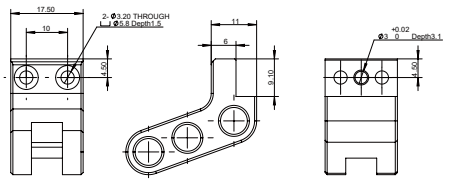
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	45~160 N
ストローク	95 mm
ワークピースの推奨重量 *	3 kg
開閉時間	0.7 s/0.7 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.03 mm
放射ノイズ	< 50 dB
重量	1 kg
駆動方式	ねじ+リンクシステム
サイズ	184.6 mm x 162.3 mm x 67 mm

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	0.8 A
最大電流	1.5 A
IP等級	IP 54
推奨環境	0～40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

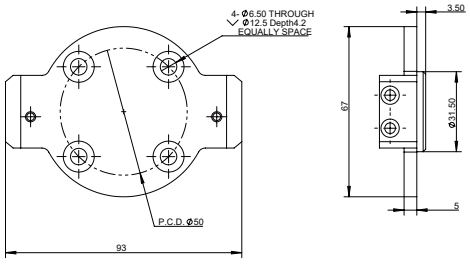
●	●	●	○	●	●	●
内蔵コントローラ	グリップ力調整	位置決め調整	速度調整	落下検出	プラグアンドプレイ	オートロック機構

技術的図面



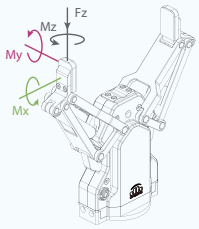


■ 爪取り付けサイズのカスタマイズ サイズ



■ ISO 9409-1-50-4-M6規格フランジに適合

AG-105-145



静的垂直許容荷重

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

*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。

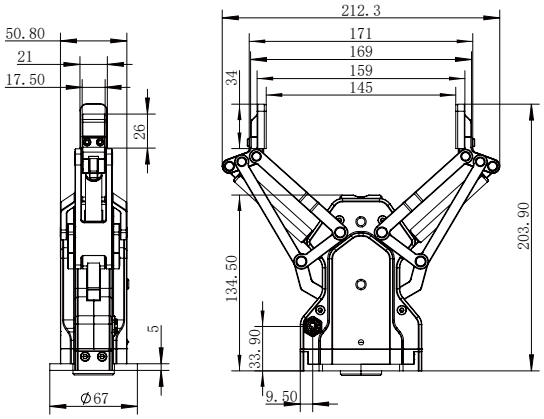
パラメータ

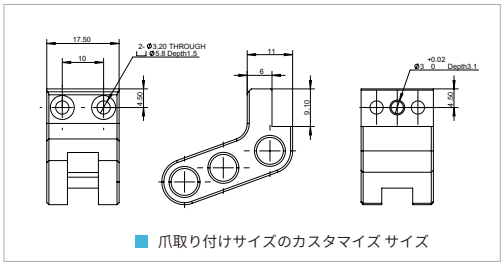
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	35~105 N
ストローク	145 mm
ワークピースの推奨重量 *	2 kg
開閉時間	0.7 s/0.7 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.03 mm
放射ノイズ	< 50 dB
重量	1.3 kg
駆動方式	ねじ+リンクシステム
サイズ	203.9 mm x 212.3 mm x 67 mm

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	0.8 A
最大電流	1.5 A
IP等級	IP 54
推奨環境	0～40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

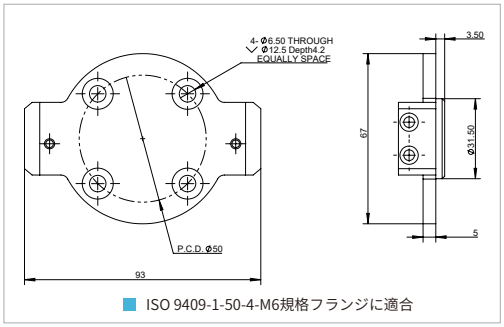
●	●	●	○	●	●	●
内蔵コントローラ	グリップ力調整	位置決め調整	速度調整	落下検出	プラグアンドプレイ	オートロック機構

技術的図面



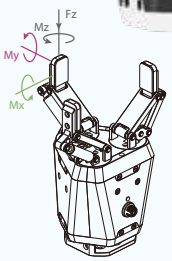


■ 爪取り付けサイズのカスタマイズ サイズ



■ ISO 9409-1-50-4-M6規格フランジに適合

DH-3



静的垂直許容荷重

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

*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。

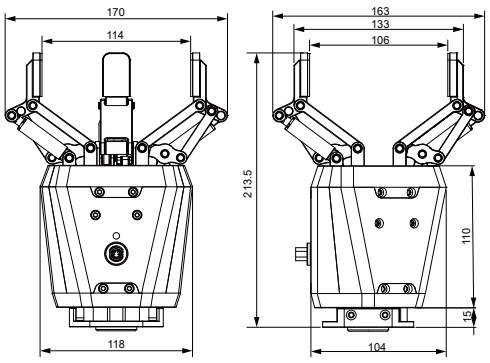
パラメータ

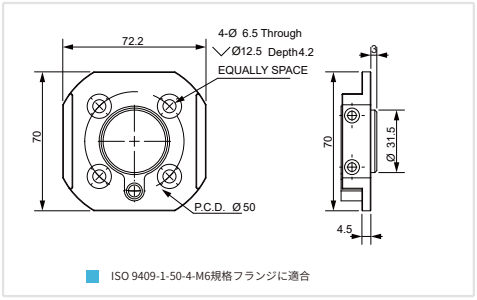
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	10~65 N
ストローク	106 mm (parallel) 122 mm (centric)
ワークピースの推奨重量 *	1.8 kg
開閉時間	0.7 s/0.7 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.03 mm
放射ノイズ	< 50 dB
重量	1.68 kg
駆動方式	ナット+ギアドライブ +リンク機構
サイズ	213.5 mm x 170 mm x 118 mm

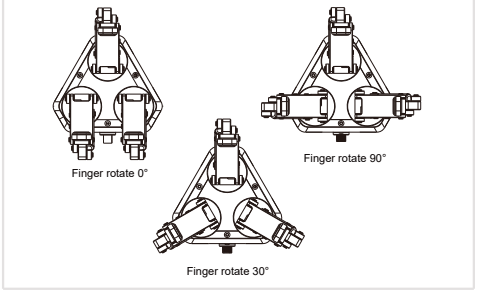
動作環境	
通信インターフェース	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 オプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.5 A
最大電流	1 A
IP等級	IP 40
推奨環境	0~40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

●	●	●	○	○	●	●
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	プラグアンドプレイ	オートロック機構

技術的図面







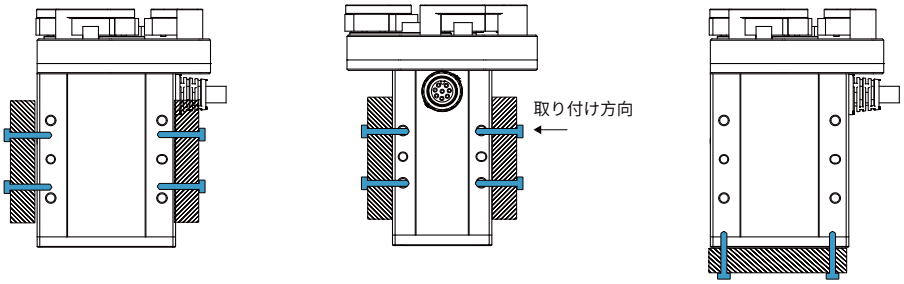
CGシリーズ
電動セントリックグリッパー

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爪タイプのセントリックグリッパーです。3爪グリップ方式により、円筒形状のワークピースのグリップに対応することができます。CGシリーズは、様々なシナリオ、ストローク、エンドデバイスに対応する多様なモデルを取り揃えています。

取り付け方法

1. 前面および背面への取り付け：前面および背面のネジ穴を使用して取り付けます
2. 側面への取り付け：側面のネジ穴を使用して取り付けます
3. 底面への取り付け：底面のネジ穴を使用して取り付けます



製品の特徴

● 高性能

高精度なセンタリングとグリップを実現することで、プロセス構造が高剛性の要求を満たし、エネルギー密度は類似品を上回ります。

● 長寿命

1,000万回以上の連続安定作業がメンテナンスフリーで行えます。

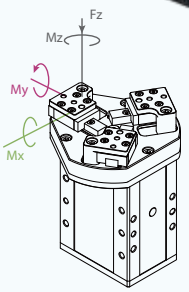
● 過負荷保護機能

高性能サーボモータにより、瞬時の過負荷保護を提供します。

アプリケーション

自動車部品、自動化装置、精密加工・組立などの分野で、円筒形状のワークピースを正確かつ安定的にグリップします。

CGE-10-10



静的垂直許容荷重

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

*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。

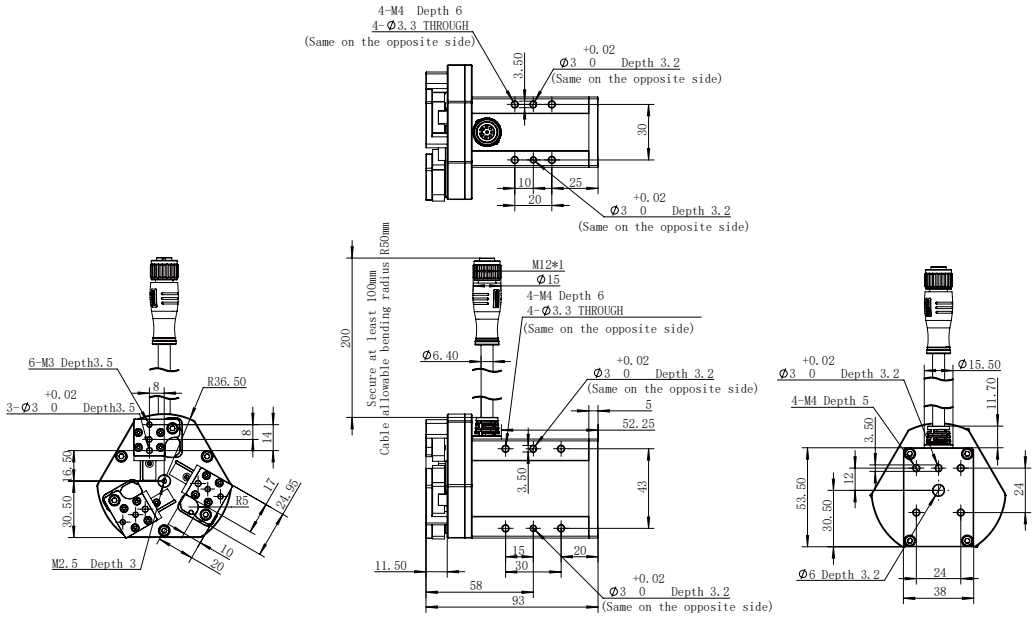
パラメータ

製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	3~10 N
ストローク	10 mm
ワークピースの推奨重量 *	0.1 kg
開閉時間	0.3 s/0.3 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.03 mm
放射ノイズ	< 40 dB
重量	0.43 kg
駆動方式	Precise planetary gear reducer + Rack and pinion
サイズ	94 mm x 53.5 mm x 38 mm

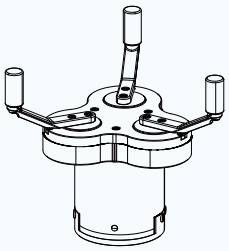
動作環境	
通信インターフェース	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 オプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.3 A
最大電流	0.6 A
推奨環境	0～40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

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



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。

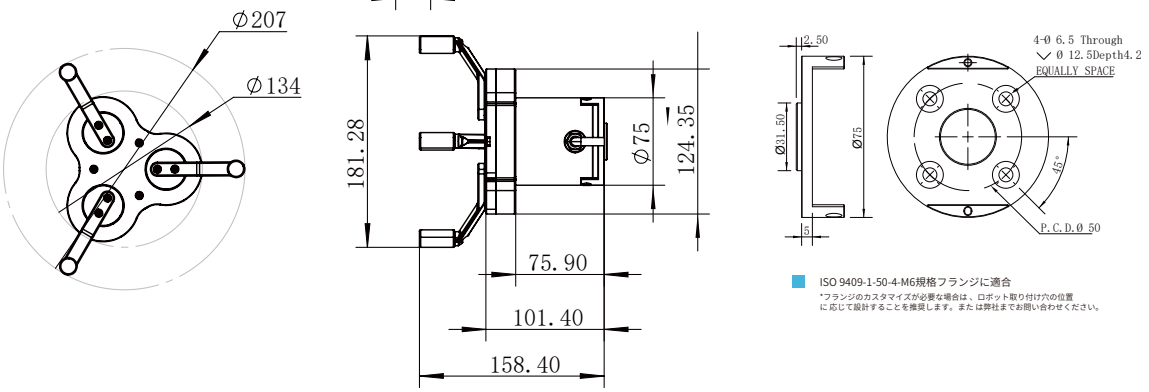
パラメータ

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	0.5 s/0.5 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)

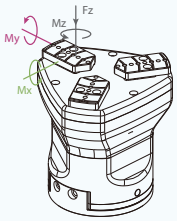
動作環境	
通信インターフェース	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 オプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.4 A
最大電流	1 A
IP等級	IP 40
推奨環境	0～40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

● 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



静的垂直許容荷重

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

*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。

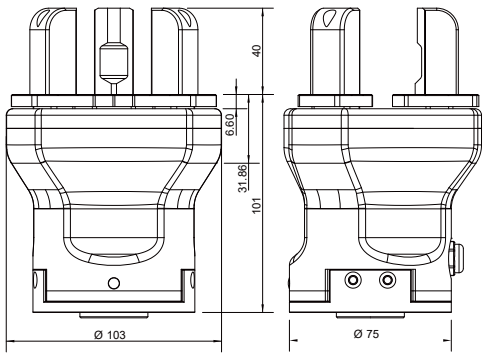
パラメータ

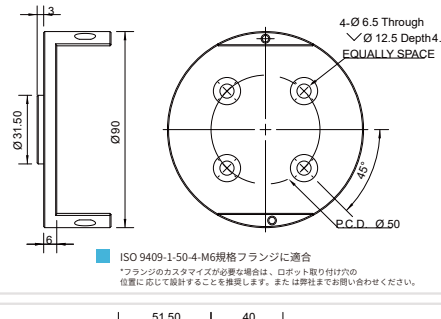
製品パラメータ	
グリップ力（1ジョーあたり）	20~80 N
シングルジョー	10 mm
ワークピースの推奨重量 *	1.5 kg
開閉時間	0.2 s/0.2 s
繰り返し精度（位置決め）	± 0.03 mm
放射ノイズ	< 50 dB
重量	1.5 kg
駆動方式	精密遊星ギア+ラックとピニオン
サイズ	141 mm x 103 mm x 75 mm

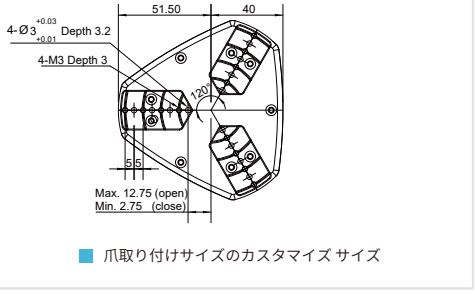
動作環境	
通信インターフェース	標準：Modbus RTU (RS485)、デジタル入 出力 オプション：TCP/IP、USB2.0、CAN2.0A、PROFINET、EtherCAT
定格電圧	24 V DC ± 10%
定格電流	0.3 A
最大電流	1 A
IP等級	IP 67
推奨環境	0～40°C、85%RH以下
認証	CE, FCC, RoHS

● 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	● プラグアンドプレイ	● オートロック機構

技術的図面







名誉と認証

– 取得認証の一部

1

2

3

4

5

6

7

1. CEマーク
2. IPクラス認証
3. 特定有害物質使用制限（RoHS）認証
4. EMC認証
5. FCC認証
6. 低温試験報告書
7. 知的財産管理システム認証

当社のお客様

世界中で500社以上のお客様にDH-Roboticsの製品をご利用いただいており、そ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はグローバル・コラボレーティブロボットの高品質パートナーです。

AUBO

ELITE

TECHMAN

HAN’S

DOOSAN

FANUC

HANWHA

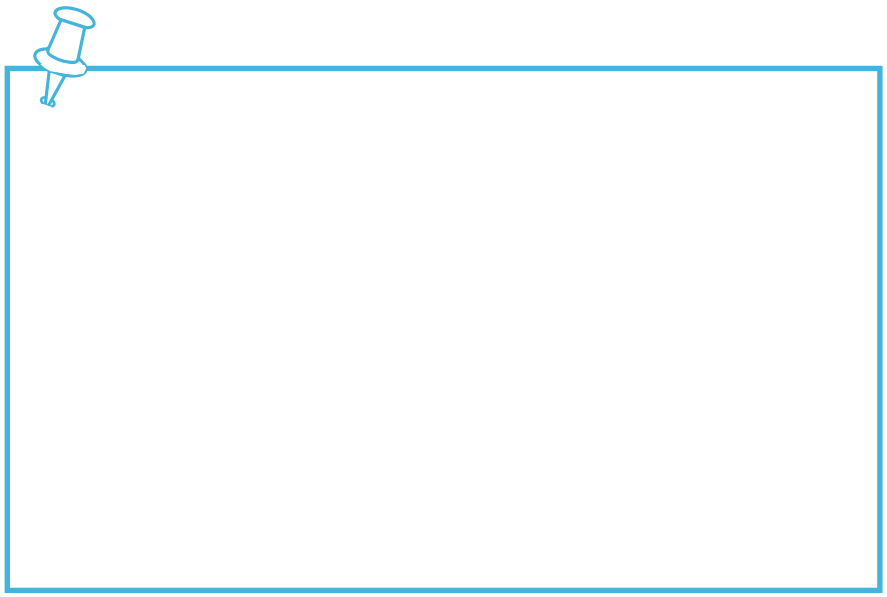
JAKA

SIASUN

DOBOT

UR

INDUSTRIAL ROBOTS



DH-Robotics Technology Co.,Ltd

LinkedIn | YouTube DH-Roboticsを検索

JP-3.2.2022.06

en.dh-robotics.com
info@dh-robotics.com
A507, Industrialization building, Yuexing 3rd Road, Nanshan district, Shenzhen, China, 518063