

For robots

OGR
series

内外径把持力センシング機能搭載

ロボットハンド OGRシリーズ

O G U R A N E W P R O D U C T S

電動ロボットハンド



OGR2130



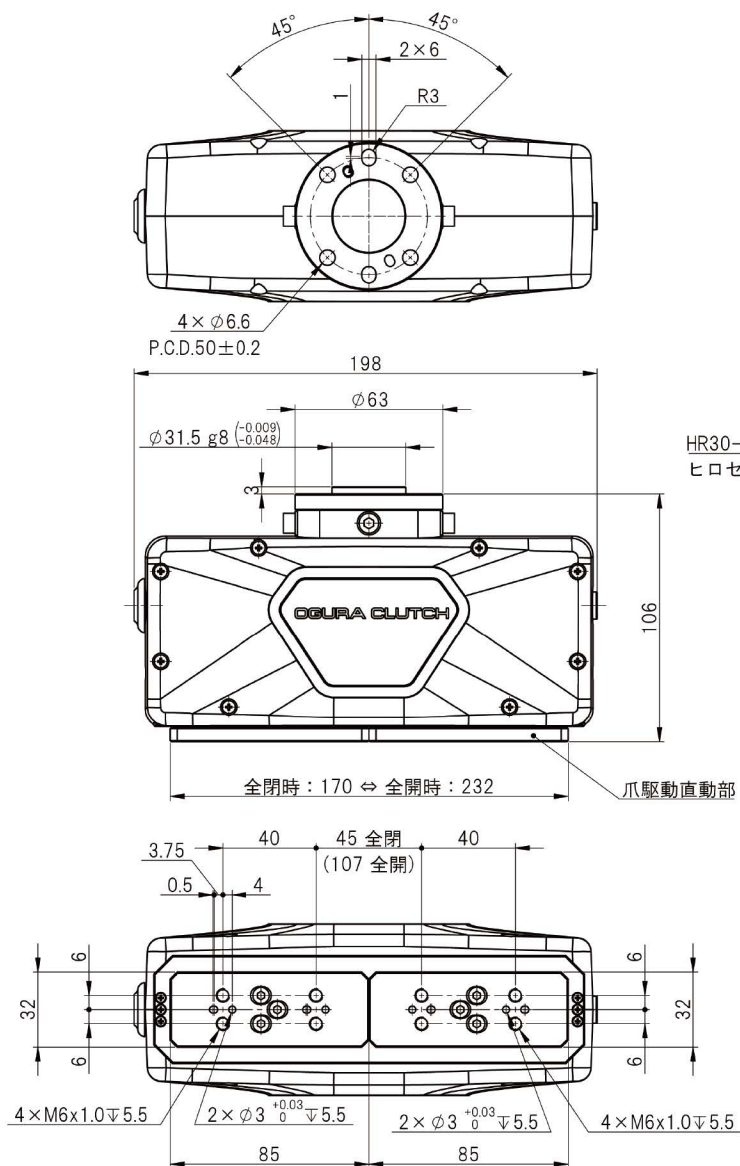
OGR3350

- 独自の荷重センシング技術で任意の把持力を設定
- クラス最大級の把持ストローク
- ワークの内外径把持兼用
- 多種多様なワークを優しく把持可能

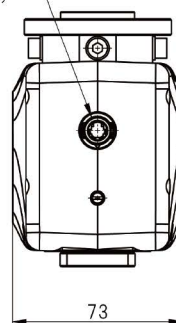


内外径把持力センシング機能搭載 ロボットハンド

二爪ロボットハンド OGR2130 (標準タイプ)



HR30-7R-12P(31)
ヒロセ電機(株)



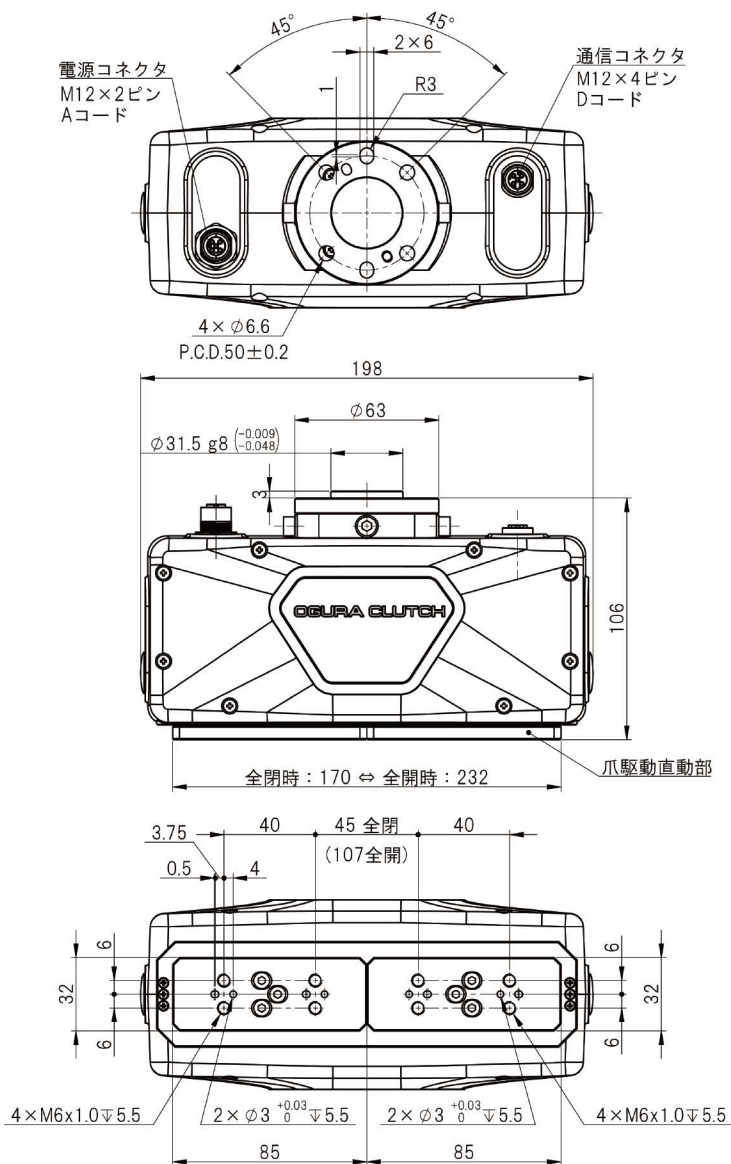
【仕様】

方式	電動二爪
電源	DC24V
消費電力	19.2W
把持力	130N
開閉速度	150mm/s
ストローク	60mm
防塵・防水性	IP51 (オプション: IP54)
製品質量	1.5kg
取付規格	JIS B 8436 番号 4

- 独自技術の把持力センサ内蔵で業界トップレベルの広範囲把持力設定が可能 (把持力制御範囲: 26 ~ 130N)
- セルフロック機構で停電時のワーク落下防止
- 全長短縮設計でロボット各関節部への負荷低減
- 任意原点設定機能でタクトタイム低減
- ストローク管理で異品把持検知
- Plug&Play 対応メーカー拡大中
- 爪はユーザー様でご用意いただくか、当社にお問い合わせください。

内外径把持力センシング機能搭載 ロボットハンド

二爪ロボットハンド OGR2130 (安川電機ロボット専用タイプ)



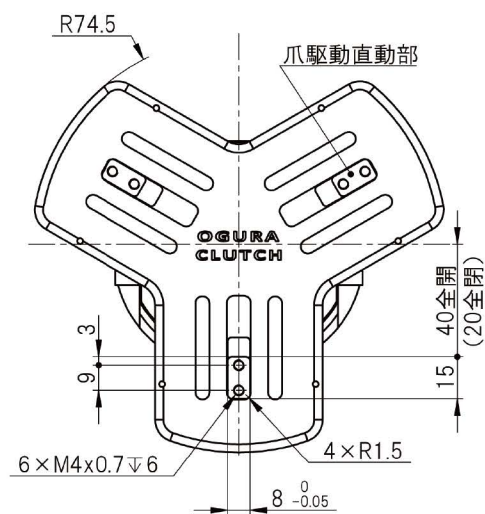
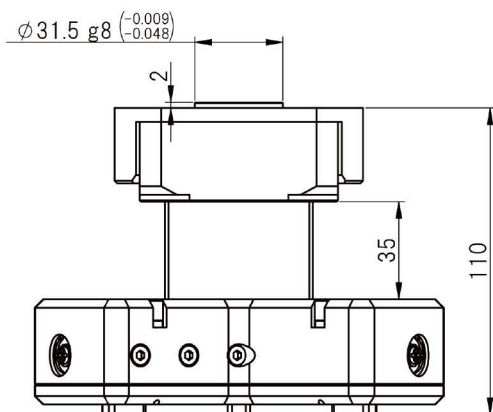
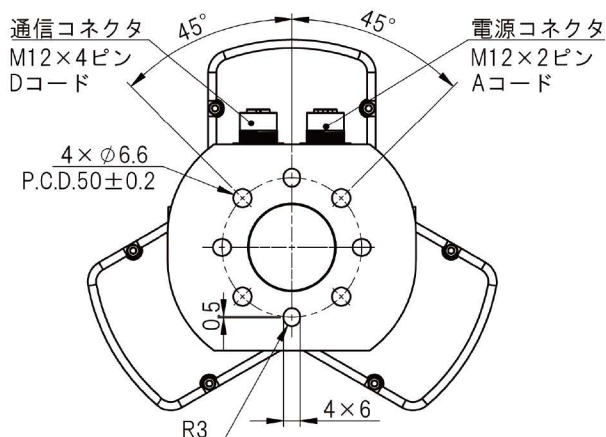
【仕様】

方式	電動二爪
電源	DC24V
消費電力	19.2W
把持力	130N
開閉速度	150mm/s
ストローク	60mm
防塵・防水性	IP51
製品質量	1.5kg
取付規格	JIS B 8436 番号 4

- (株) 安川電機人協働ロボット HC シリーズ用ロボットハンド
- Plug&Play 制御専用で信号変換器が不要となり
ロボットコントローラへ直接信号接続可能
(標準タイプでは信号変換器が別途必要)
- ロボットハンド機能は標準タイプと同様
- 爪はユーザー様でご用意いただくか、当社にお問い合わせください。

内外径把持力センシング機能搭載 ロボットハンド

三爪ロボットハンド OGR3350 (標準タイプ)



【仕様】

方式	電動三爪
電源	DC24V
消費電力	24.0W
把持力	350N
開閉速度	100mm/s
ストローク	40mm
防塵・防水性	IP54
製品質量	1.5kg
取付規格	JIS B 8436 番号4

開発中のため予告なく変更する場合があります

- 大形円状重量ワークの把持に最適
- 独自技術の把持力センサ内蔵で業界トップレベルの広範囲把持力設定が可能 (把持力制御範囲: 35 ~ 350N)
- セルフロック機構で停電時のワーク落下防止
- 軽量小形化設計でロボット各関節部への負荷低減
- 任意原点設定機能でタクトタイム低減
- ストローク管理で異品把持検知
- 爪はユーザー様でご用意いただくか、当社にお問い合わせください。

◆お問い合わせ先◆ お近くの営業所へお問い合わせください (受付時間/9:00~17:00)

小倉クラッチ株式会社

東京営業所/東京都港区浜松町1丁目10番12号 第一共栄ビル

大阪営業所/東大阪市長田東2丁目2番10号

名古屋営業所/名古屋市中区桜本町22番地 パーモンビルズ桜本町 1F

九州営業所/福岡市博多区吉塚1丁目45番7号

TEL.03-3433-2151

TEL.06-6743-3585

TEL.052-922-3022

TEL.092-626-5570



小倉クラッチ公式
ホームページ

<https://www.oguraclutch.co.jp/>



小倉クラッチ公式
youtube チャンネル