



UNIVERSAL ROBOTS 官方认证夹爪

支持UR3/UR5/UR10/UR16 e-series/CB-series

与协作机器人兼容性较高的气动式夹爪

协作机器人用夹爪RLSH/RHLF/RCKL-UR系列采用气动式，小型、轻量的同时兼具高夹持力。通过简单设置即可为所有客户引进协作机器人提供支持。



绿色电力
协作机器人用夹爪是采用100%自然能源而制造出的产品。
(摘自绿色电力证书)

〈荣获2020年日本GOOD DESIGN奖〉

只需2分钟即可安装至机器人上

- 1 在机器人上安装专用法兰
- 2 旋转夹紧环安装夹爪
- 3 连接配线接插件

安装完成!



无需工具便可更换夹爪

- 通过采用全系列通用的机器人法兰，只需更换夹爪即可完成工序替换。
- 无需工具便可更换夹爪，设计简单，只需手动旋转夹紧环。

示教时间变为1/10

已获得Universal Robots认证的专用软件“CKD Pneumatic Gripper”可通过简单的设置步骤与直观的操作大幅缩短示教时间。

(产品中附带保存了软件的U盘)

安装简单



U盘*
(产品附带)

※选择项选择“F”时

直观的操作



可通过图片显示查看夹爪开关状态的同时，设置数字I/O。



设置夹爪的同时，还可设置机器人工作时所需工具的合计重量(Payload)与重心位置。

拥有3种机型，可根据用途进行选择



RLSH Series

紧凑

行程 : 18mm
夹持力 : 42N*
重量 : 0.8kg



RHLF Series

长行程

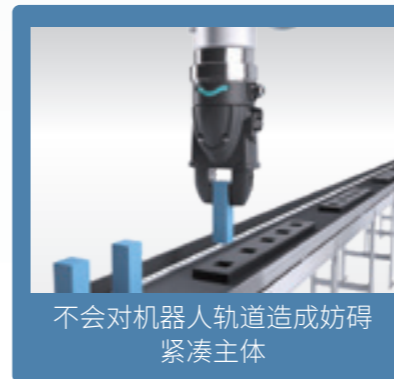
行程 : 32mm
夹持力 : 85N*
重量 : 1.0kg



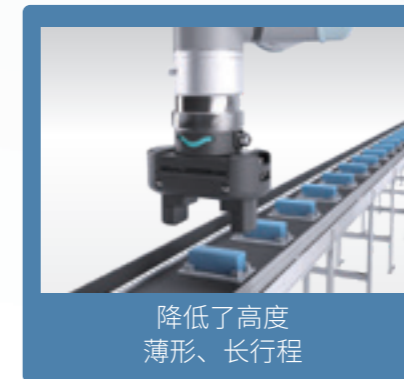
RCKL Series

三爪

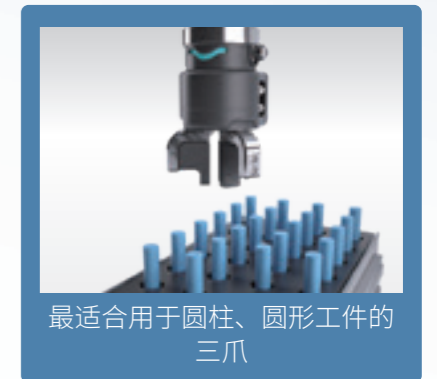
行程 : 10mm
夹持力 : 125N*
重量 : 1.1kg



不会对机器人轨道造成妨碍
紧凑主体



降低了高度
薄形、长行程



最适合用于圆柱、圆形工件的
三爪

※供给压力0.5MPa、挂钩长度(L)=20mm、行程中心的值

为气动系统提供全面支持

夹爪驱动所需气动元件可为各类产品线及客户构建最佳系统。
(详情请参照本公司网站：<https://www.ckd.co.jp/zh/>)

阀

- 方向控制阀
- 接头
- 消音器
- 气管

※上述4项作为一套进行选择项设置。



其他气动系统

- 小型压缩机
(可携带供气单元)
- 过滤减压阀
- 接头
- 各类传感器
- 支持通信元件……等

※请另行购买。

