

Kawasaki Robot
Powering your potential
K-AddOn登录夹爪
duAro1, duAro2 对应

指示灯360°可视

无凸起物和边缘部的弧形

可通过切换方向控制阀※
来控制夹爪开闭，并通过调节
减压阀轻松设定夹持力

※选择项

夹持速度
通过调速旋钮
轻松调节

采用空气驱动，
在轻量的同时
实现高夹持力

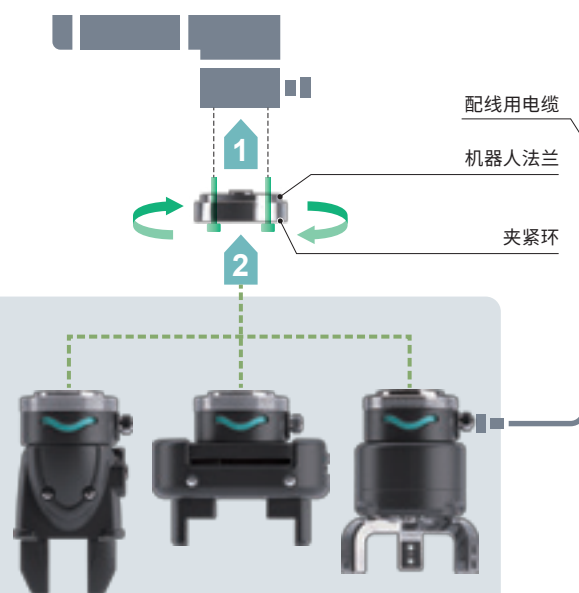
只需2分钟即可安装至机器人上

- 1 在机器人上安装专用法兰
- 2 旋转夹紧环安装夹爪

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。



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-KW系列
采用空气驱动，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。



〈荣获2020年日本GOOD DESIGN奖〉

备有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



不会干扰机器人轨道的
紧凑型本体



RHLF Series

长行程

行程 : 32mm
夹持力 : 85N※
重量 : 1.0kg



降低了高度的
薄型长行程型



RCKL Series

三爪

行程 : 10mm
夹持力 : 125N※
重量 : 1.1kg



适用于圆柱形、
圆形工件的三爪型

※供给压力0.5MPa、爪长(L)=20mm、行程中心时的值

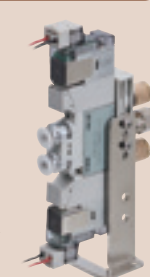
为气动系统提供全面支持

备有夹爪驱动所需的各种气动元件，可为客户构建合适系统。
(详情请参阅本公司网站<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。



其他空压系统

- 小型空压机
(便携式供气单元)
- 过滤减压阀
- 接头
- 各种传感器
- 支持通信元件……等

※请另行购买。

