

# **デンソーロボット**

**RC8 型コントローラ用**

**三つ爪電動ハンド本体取扱説明書**

Copyright © 2015-2016 DENSO WAVE INCORPORATED  
All rights reserved.

この取扱説明書の著作権は、株式会社デンソーウェーブにあります。

本書に掲載されている会社名や製品は、一般に各社の商標または登録商標です。

仕様は予告なく変更することがあります。

1.	はじめに.....	1
2.	安全にご使用いただくために.....	2
2.1.	危険.....	3
2.1.1.	全般.....	3
2.1.2.	設計.....	3
2.1.3.	使用環境.....	3
2.1.4.	取付け.....	3
2.1.5.	運転.....	4
2.1.6.	保守点検.....	4
2.2.	警告.....	4
2.2.1.	使用環境.....	4
2.2.2.	取付け.....	5
2.2.3.	運転.....	5
2.2.4.	保守点検.....	6
2.2.5.	廃棄.....	6
2.3.	注意.....	6
2.3.1.	全般.....	6
2.3.2.	使用環境.....	6
2.3.3.	取付け.....	7
2.3.4.	運転.....	7
2.3.5.	保守点検.....	7
2.3.6.	保管に関して.....	7
2.3.7.	廃棄に関して.....	7
3.	取扱要領と注意事項.....	8
3.1.	各部の名称.....	8
3.2.	設計に関して.....	9
3.2.1.	フィンガの設計.....	9
3.3.	選定に関して.....	10
3.3.1.	指令値と把持力.....	10
3.4.	取付けに関して.....	11
3.4.1.	取付けボルトについて.....	11
3.4.2.	取付け面.....	11
3.4.3.	電動ハンド接続ケーブルの接続.....	13
3.4.4.	システム構成.....	14

3.5.	試運転・調整に関して .....	15
3.5.1.	運転モードの設定 .....	15
3.5.2.	電動ハンドコマンドを用いた運転 .....	15
3.5.3.	ワークの除去 .....	15
3.6.	保守点検に関して .....	16
3.6.1.	点検時期と点検内容 .....	16
3.6.2.	外観検査要領 .....	16
3.6.3.	作動状況確認 .....	16
3.6.4.	グリス補給 .....	16
3.6.5.	外部清掃 .....	17
4.	仕様 .....	18
5.	外形寸法図 .....	19

## 1. はじめに




このたびは、DRH-ESG1-STシリーズ、電動ハンドをお買い上げいただきまして、ありがとうございます。

取扱説明書は、DRH-ESG1-STシリーズを使用する上で、必要な情報を記載しています。

ご使用前に電動ハンド本体、電動ハンドコントロールボードおよび電動ハンドコマンドの取扱説明書をよくお読みになって、十分に理解してください。また、お読みになった後も本マニュアルは大切に保管して、いつも手元においてお使いください。

## 2. 安全にご使用いただくために

ここに示した注意事項は、製品を安全に正しくお使いいただき、あなたや他の人々への危害や損害を未然に防止するためのものです。これらの事項は、危害や損害の大きさと切迫の程度を明示するために、「危険」「警告」「注意」の三つに区分されています。いずれも安全に関する重要な内容ですから、JIS B 8433-2※<sup>1)</sup>およびその他の安全規則に加えて、必ず守ってください。

	<b>危険：</b>	切迫した危険の状態で、回避しないと死亡もしくは重傷を負う可能性が想定されるもの。
	<b>警告：</b>	取り扱いを誤ったときに、人が死亡もしくは重傷を負う可能性が想定されるもの。
	<b>注意：</b>	取り扱いを誤ったときに、人が傷害を負う危険性が想定されるとき、および物的損害のみの発生が想定されるもの。

1) JIS B 8433-2 (ISO 10218-2)：ロボット及びロボティックデバイス—産業用ロボットのための安全要求事項—第2部：ロボットシステム及びインテグレーション

- この製品は、一般産業機械用部品として、設計、製造されたものです。
- 電動ハンド本体がシステム（機械装置・ロボット等）に組み込まれ使用される場合は、まずシステムが安全対策に関する各法令、規格などを満足する必要があります。満足している事を確認した上で法令・規格に従った安全で正しい方法で取り扱いってください。  
尚、本電動ハンドは、ロボットシステムのエンドエフェクタであり、JIS B 8433-2 (ISO 10218-2)を満足する様、設計、組立して下さい。
- JIS B 8433-2 (ISO 10218-2)は、「システムの電力供給の損失又は変化によって、電動ハンドが危険な状態を生じる負荷を開放してはならない。可能な場合は、ロボットアクチュエータに動力を加えずに、トラブルシューティングのための電動ハンドの動力を供給できる」と規定されていますので、それに従って設計、組立を行ってください。
- 製品の選定および取扱にあたっては、システム設計者または担当者等十分な知識と経験を持った人が必ず行ってください。
- 「カタログ」、「取扱説明書」を読んだ後に取扱ってください。取扱いを誤ると危険です。電動ハンド本体、電動ハンドコントロールボード、電動ハンドコマンドの取扱説明書を読んでください。
- この製品とお客様のシステムとの適合性の決定はお客様の責任で検証と判断をし、行ってください。
- 「カタログ」、「取扱説明書」等をお読みになった後は、製品をお使いになる方がいつでも読むことができる場所に、必ず保管してください。
- この「安全にご使用いただくために」に掲載しています危険・警告・注意はすべての場合を網羅していません。個別の内容に関しては、製品の「カタログ」「取扱説明書」全体をよく読んで安全で正しいご使用をしてください。

- 次の用途には使用しないでください

1. 人命や身体の維持、管理等に関わる医療用の機器および装置、またはそれに類するもの
2. 人の移動や搬送のための機構および機械装置
3. 機械装置等の重要保安部品

この製品は高度な安全性を要求される用途に設計されていません。人命を保証しません。

## 2.1.



## 危険

### 2.1.1. 全般

製品の仕様範囲外では使用しないでください。仕様範囲外で使用されますと、製品の故障、機能停止や破損の原因となります。また、著しい寿命の低下を招きます。

### 2.1.2. 設計

- 非常停止、停電などシステム（機械装置・ロボット等）の異常時に製品が停止する場合、装置の破損・人身事故などが発生しないよう、安全回路あるいは装置の設計をしてください。
- 本製品は、電源喪失時にワーク把持力を維持できません。  
落雷などによる電源喪失時に、ワークの落下や飛散によって人体に危害が及ばぬように
  1. ワークが落下、飛散しない爪形状にする
  2. 電源損失しないように無停電電源付の電源回路にする

などの対策を必ず実施してください。

なお、電源喪失時に把持力を維持できる機械構造のハンドを特別仕様にて対応しますので、そのようなハンドをご要望の場合は、弊社営業にご相談ください。

### 2.1.3. 使用環境

- 可燃性ガスまたは爆発性ガスの雰囲気では使用しないでください。防爆構造ではありません。爆発・引火の恐れがあり機械装置の破損や重大な人身事故に繋がる場合があります。
- 水滴、油滴等がかかる場所では使用しないでください。

### 2.1.4. 取付け

製品の配線行う際は「取扱説明書」で配線方法を確認しながら誤りのないように行ってください。またケーブル、コネクタの接続は抜け、ゆるみのないよう確実に行ってください。製品の誤作動、火災の原因になります。

#### 2.1.5. 運転

- 電動ハンド本体をシステム(機械装置、ロボット等)に取付けた後に運転・調整を行う際は、システムの安全対策を厳守し行ってください。守らないと重大な人身事故に繋がります。
- 製品に電気を供給する前および作動させる前には、必ず製品の作動範囲の安全を確認した上で行ってください。不用意に電気を供給すると、感電したり、可動部との接触により人身事故に繋がる可能性があります。
- 電気が供給されている状態で、コネクタ等に触れないでください。感電や誤作動の可能性があります。
- ペースメーカー等を使用している方は、製品から1メートル以内に近づかないでください。製品内の強力なマグネットの磁気により、ペースメーカーが誤作動を起こす可能性があります。
- 製品に水をかけたり、洗浄したり、水中で使用したりしないでください。誤作動による人身事故や感電、火災などの原因になります。
- 動作確認及び運転時は、ロボットのスピードを徐々に上げていき、ロボットの速度に電動ハンドの把持力が耐えられることを確認してください。ロボットの速度に対し電動ハンドの把持力が耐えられない場合、ワークが飛びだしてしまうなど危険な状態になります。

#### 2.1.6. 保守点検

- 電動ハンド本体がシステム(機械装置・ロボット等)に組み込まれている場合は、システムの安全対策に関する各法令・規格を厳守し安全で正しい方法で行ってください。
- 製品の指定された個所以外の分解組立は行わないでください。人身事故、感電、火災などの原因になります。
- 製品は改造しないでください。また製品のケーブルの長さを延長または短縮のために、ケーブルを切断したり再接続は絶対に行わないでください。火災の危険性があります。

### 2.2. 警告

#### 2.2.1. 使用環境

- 直射日光や紫外線に曝さないようにしてください。
- 熱源からの輻射熱等に曝されず周囲温度が0～40℃以内の場所で使用してください。
- 湿度は35%～85%で結露しないようにしてください。
- 腐食性ガスの雰囲気または腐食性の化学薬品・溶液などのかかる場所では使用しないでください。錆の発生や腐食による強度の劣化の可能性があります。
- 塵埃や鉄粉が多い場所では使用しないでください。隙間から内部にゴミが浸入し製品の損傷に繋がる可能性があります。
- 水滴・切削油・洗浄液・有機溶剤・作動油などがかかる場所では使用しないでください。か



かる可能性が予想される場合はカバーやパネルで充分保護してください。防滴構造ではありませんので内部に水滴等が浸入し製品の損傷に繋がる可能性があります。

- 衝撃、振動の激しい場所 ( $9.8\text{m/s}^2$ ) では使用しないでください。
- 強い電磁波等により電磁妨害の恐れのある場所では使用しないでください。製品が誤作動する可能性があります。
- 大電流や高磁界が発生している場所、溶接作業などアーク放電の生じる場所、静電気などによるノイズが発生する場所、放射能の被爆の可能性の有る場所等では使用しないか、充分な遮蔽を行ってください。製品が誤作動する可能性があります。

#### **2.2.2. 取付け**

- 運転中になにか危険なことがあったとき、直ぐに非常停止がかけられる位置に非常停止装置を設けてください。人身事故の原因になります。
- 製品やフィンガの取付けは所定のボルトを用いて確実な固定を行ってください。取付けが不十分だと製品やワークがぐら付いたり脱落したりし運転中に装置の破損や人身事故に繋がる可能性があります。
- 製品の取付けには、保守作業のスペース確保をお願いします。スペースが確保されないと日常点検や、メンテナンスなどができなくなり装置の停止や製品の破損につながります。
- 取付け・調整等の作業を行う場合は、不意に電源などが入らぬよう「作業中、電源投入禁止」などの表示をしてください。不意に電源等が入ると感電や突然の製品の作動により人身事故に繋がる可能性があります。
- 取付けの際、製品の可動部を持たないでください。製品の損傷に繋がる可能性があります。

#### **2.2.3. 運転**

- 運転中は製品に触れないでください。指などが挟まれたり、他の装置に巻き込まれて人身事故に繋がる可能性があります。
- 電動ハンドコントロールボードのコネクタや露出端子等に触れないでください。感電する恐れがあります。
- 運転中停電した時は電動ハンドの電源を切ってください。停電が復旧した時に製品が突然動き出し機械装置の損傷や人身事故に繋がる可能性があります。
- 手動位置合わせ等で製品の可動部を手で動かす場合は、電動ハンドのモータがオフしていることを確認してから行ってください。人身事故の原因になります。
- 製品に異常な発熱、発煙、異臭等が生じた場合は、ただちに電源を切ってください。製品の破損や火災の可能性があります。
- 製品の保護機能が働いた場合は、ただちに電動ハンドの電源を切ってください。製品の誤作動による人身事故、機械装置の破損、損傷の可能性があります。電源を切った後、原

因を調査し、その原因を取り除くまでは電源を再投入しないでください。

#### 2.2.4. 保守点検

- 製品の関わる保守点検、整備または交換などの各種作業は、必ず電気の供給を完全に遮断し次の事項を守って行ってください。
  1. 作業中、第三者が不用意に電源を入れぬよう「作業中、電源投入禁止」等の表示を見やすい場所に掲げる
  2. 複数の作業者が保守点検を行う場合は、電源のオンオフや可動部の移動の際は必ず声をかけてあって安全確認をしながら行う
- 点検作業内容を充分理解せずに作業を行わないでください。  
また点検を怠らないでください。駆動部分の寿命が低下し誤動作などの可能性があります。点検によって異常が発見された場合は、そのまま使用せずただちに使用を中止してください。

#### 2.2.5. 廃棄

製品は火中に投じないでください。製品が破裂したり、有毒ガスが発生する可能性があります。

### 2.3. 注意

#### 2.3.1. 全般

- 「カタログ」、「取扱説明書」等に記載のない条件や環境での使用、および航空車輛施設、燃焼装置、娯楽遊戯機械、クリーンルーム内、安全機器、その他人命や財産に大きな影響が予測される等、特に安全性が要求される用途への使用をご検討の場合は、定格、性能に対し余裕を持った使い方やフェールセーフ等の安全対策に十分な配慮をしてください。尚、必ず弊社までご相談ください。
- 電動ハンド本体、電動ハンドコントロールボード間のケーブルは、必ず弊社の専用部品を使用してください。
- 電動ハンド本体、電動ハンドコントロールボードなど各構成部品は弊社の専用部品の組合せで使用してください。

#### 2.3.2. 使用環境

- 保守点検等が安全に出来るスペースを確保出来るようにしてください。
- 製品の1メートル以内にフロッピーディスクおよび磁気媒体等を近づけないでください。マグネットの磁気により媒体内のデータが破壊される可能性があります。

### **2.3.3. 取付け**

- 製品を扱う場合は、必要に応じて安全具等で安全を確保してください。
- 梱包状態であっても、ぶつけたり、放り投げるなど過大な衝撃がかからないように取り扱いってください。
- 梱包箱の上に乗ったり、重い物を載せるなど過大な力が加わらないようにしてください。
- 開封後は電動ハンド本体のケーブルやコネクタを持って運ばないでください。
- 電動ハンド接続ケーブルは屈曲性の優れたものを使用しておりますが、規定以下の半径の可動配線ダクト(ケーブルベアなど)に収納しないでください。
- 電動ハンド接続ケーブルは傷をつけないでください。ケーブルの傷つけ、無理な曲げ、引っ張り、巻き付け、挟み込み等は、漏電や導通不良による火災や感電、誤作動等の原因になります。
- 非常停止時や停電時にはワークの把持力がなくなります。機械装置の停電時や非常停止時におけるワーク等の落下を防止する構成としてください。
- 本体から出ている電動ハンド接続エンコーダ線は耐屈曲性を有しておりません。取り付け布線時は繰り返し応力が加わらない様、固定願います。

### **2.3.4. 運転**

- 電源を投入する際は上位の機器から順番に行ってください。製品が急に動き出し、人身事故、機械装置の破損の原因になります。
- 製品の開口部に指や物を入れないでください。火災、感電、人身事故の原因になります。
- 運転中、製品内部のモータが発熱し、製品の表面も高温になっています。周囲のワークなどに悪影響が及ぼさないようにしてください。

### **2.3.5. 保守点検**

絶縁抵抗試験を行うときは端子に触れないでください。感電の原因になります。(DC電源のため絶縁耐圧試験は行わないでください)

### **2.3.6. 保管に関して**

- 直射日光、水分などから保護しまた結露が発生しないようにして冷暗所で床面より 30cm 以上の所に保管してください。
- 保管中は振動、衝撃を与えないようにしてください。

### **2.3.7. 廃棄に関して**

製品が使用不能、または不要になった場合は、産業廃棄物として適切な廃棄処置を行ってください。

### 3. 取扱要領と注意事項

#### 3.1. 各部の名称

ESG1-ST-2004

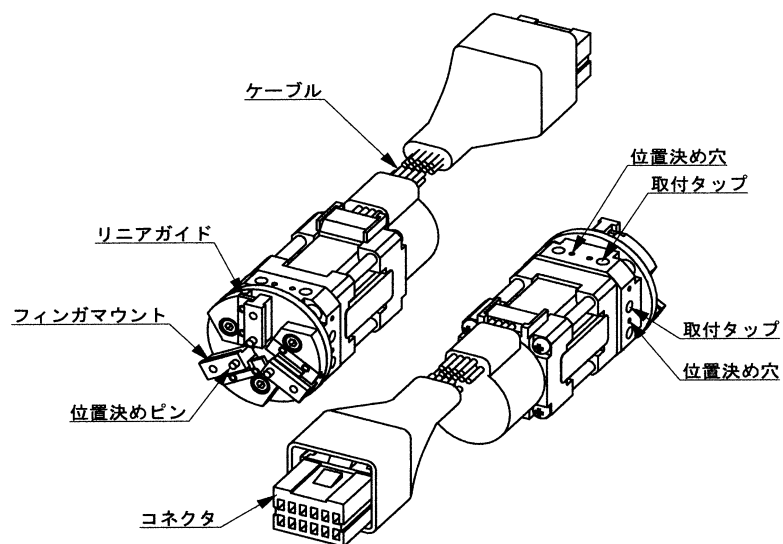


図 1

ESG1-ST-2013  
2820  
4230

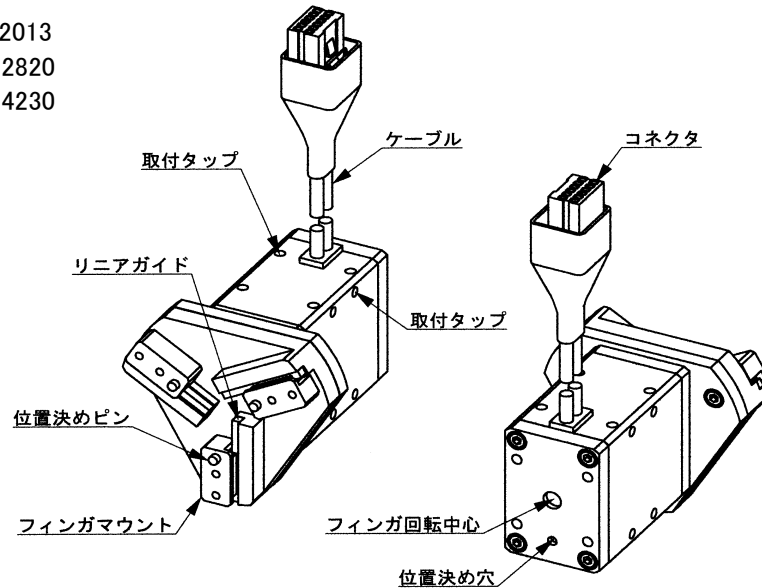


図 2

## 3.2. 設計に関して

### 3.2.1. フィンガの設計

#### ⚠ 注意

- ガイド部の許容荷重、許容モーメントが表 1 の値以下になる様に、フィンガを取付けてください。
- フィンガの質量および、フィンガマウントからの把持点までの距離は、表 1 の値以下になる様にしてください。
- フィンガの設計に際しては、極力短く、軽量なものにしてください。
- 運転中にフィンガに過渡の衝撃力がかからないようにパラメータ、運転モードを設定してください。
- 把持するワークの質量は把持力の 1/10～1/20 程度に設計してください。ワークを把持したままで、グリッパを移動旋回する場合は更に余裕をみてください。
- フィンガの材質、形状、把持面の状態により把持できるワークの質量は大きく異なります。

製品形式 \ 項目		許容荷重 (N)	許容モーメント (N・m)	最大把持位置 (mm)	最大フィンガ 質量【一对】 (g)
ESG1-ST	2004	6	0.02	15	10
	2013	20	0.1	20	20
	2820	30	0.2	30	30
	4230	50	0.4	50	50

表 1

- フィンガ取付面から距離Lのところに外力FaとFbが加わる場合の荷重(F)とモーメント(M)は、以下の計算式で算出することができます。

$$F = Fa + W \times g$$

$$M = Fb \times L$$

F : 荷重 [N]  
 M : モーメント [N・m]  
 L : 外力作用点距離 [m]  
 Fa : 外力 [N]  
 Fb : 外力 [N]  
 W : ワークの質量 [Kg]  
 g : 重力加速度 [m/s<sup>2</sup>]  
 H : 把持点距離 [m]

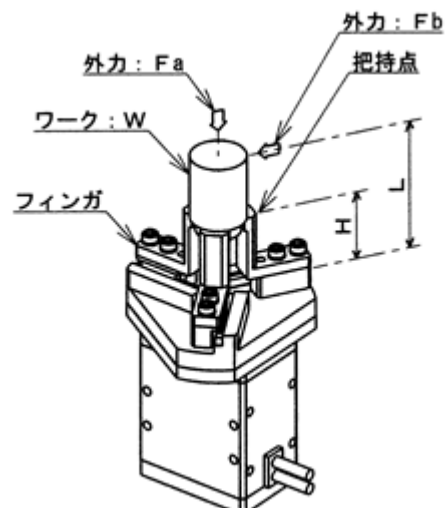


図 3

### 3.3. 選定に関して

#### 3.3.1. 指令値と把持力

把持力は指令値に応じて自由に調整することが出来ます。

図 4、5 のグラフを参照ください。

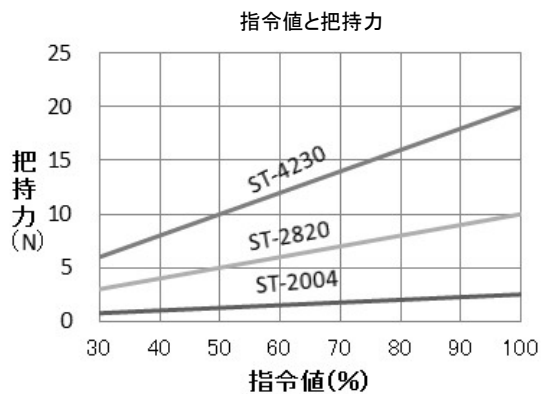


図 4

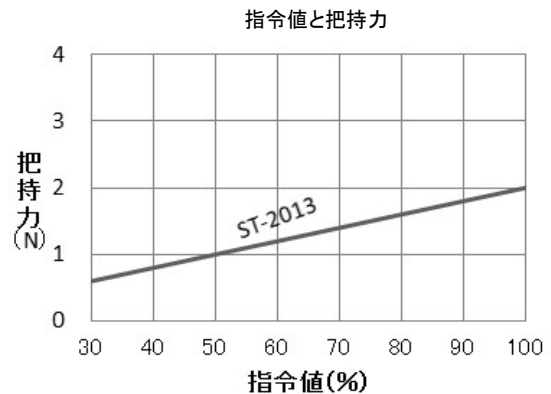


図 5



注意

- 把持力と指令値の関係のグラフは目安としてください。実際の把持力は $\pm 15\%$ (F.S.)程度のバラツキがあります。
- 把持するワークの質量は把持力の  $1/10 \sim 1/20$  程度に設計してください。
- 把持したまま電動ハンドを移動旋回させる場合は更に余裕をみてください。
- フィンガの材質、形状、把持面の状態により把持できるワークの質量は大きく異なります。

### 3.4. 取付けに関して

#### 3.4.1. 取付けボルトについて



- 4箇所を取付けタップを用いて確実に固定してください。
- 取付ボルトを過大なトルクで締め付けるとタップが破損し、取り付けが不十分になり、運転中に装置の破損や人身事故に繋がることがあります。適正なトルクで締め付けてください。また緩み止めなどを行ってください。
- フィンガの取付け、取外しの際は、フィンガマウントに過渡の力や衝撃がかからないようにフィンガそのものをしっかり支えてボルトの締付を行ってください有効深さ以上に電動ハンド本体にねじ込まれる長さのボルトは絶対に使用しないでください。

ねじ呼び	推奨締付トルク(N・m)
M3	0.56~0.69
M4	1.35~1.65
M5	2.70~3.30
M6	4.68~5.72

表 2

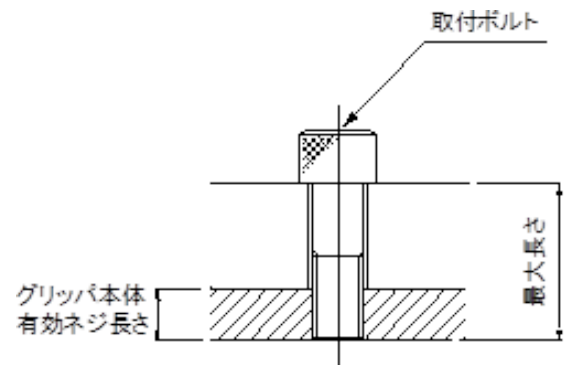
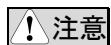


図 6



推奨締付けトルクは、一般的な値です。  
ご使用の取付けボルト、座面の材質等を考慮して決定してください。

#### 3.4.2. 取付け面



平らな面に確実に取付けてください。

### 電動ハンド本体の設置

- 電動ハンド本体の設置方向に制限はありません。
- 電動ハンド本体の取付けねじを使用して、取付ボルトにて固定します。
- 電動ハンドヘッド部の位置決め用ピン穴にて、電動ハンド本体の回転中心位置を決めることができます。(但し、ESG1-ST-2004は除く)

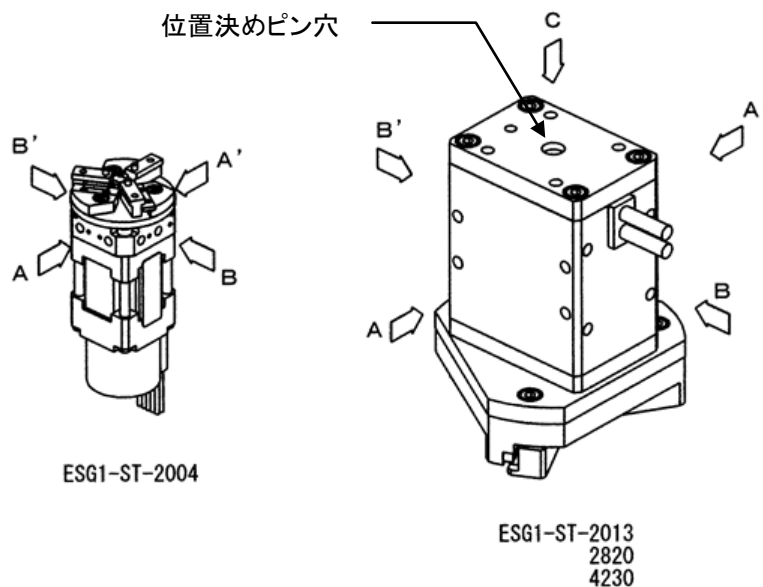


図 7

### フィンガの固定

- フィンガマウントのフィンガ固定用ねじを使用して、フィンガを取付ボルトにて固定します。
- フィンガマウントの位置決めピンにより、フィンガの位置決めができます。

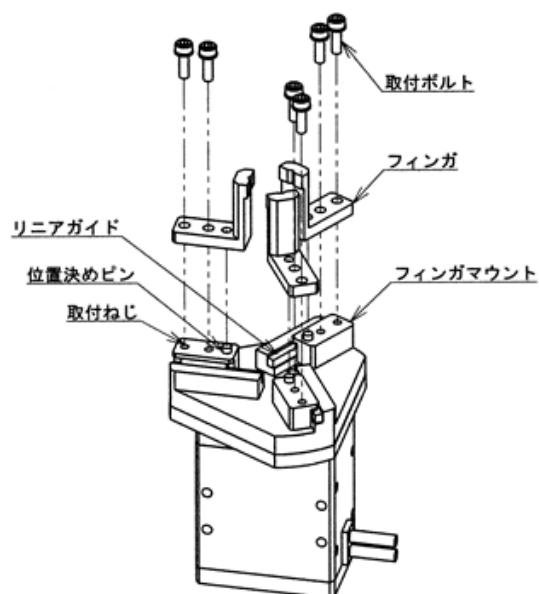


図 8



### 3.4.3. 電動ハンド接続ケーブルの接続

電動ハンド本体と電動ハンドコントロールボードとの接続は”電動ハンドコントロールボード取扱説明書”を参照ください。

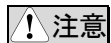


電動ハンド接続ケーブルの接続、取り外しは必ず電動ハンドコントロールボードおよびロボットコントローラの電源が切っている事を確認して行ってください。

電源が入ったまま行くと電動ハンド本体が誤作動して、装置の破損や、人身事故に繋がる可能性があります。

接続する前にコネクタピンの曲がりやケーブルに傷等の損傷がない事を確認してください。

ケーブルは専用ケーブルを使用してください。ケーブルの切断、短縮、継ぎ足し延長等は絶対に行わないでください。



電動ハンド接続ケーブルは耐屈曲性の高いケーブルを採用していますがケーブルの取りまわしは次の注意事項を守って確実な接続を行ってください。

- 一箇所に曲げが集中させず曲率を小さくするようにしてください。
- 振れ、撓りをつけないようにしてください。
- 引張を与えないようにしてください。
- 固定の際は潰し過ぎないようにしてください。
- 傷つきのないようにしてください。

### 3.4.4. システム構成

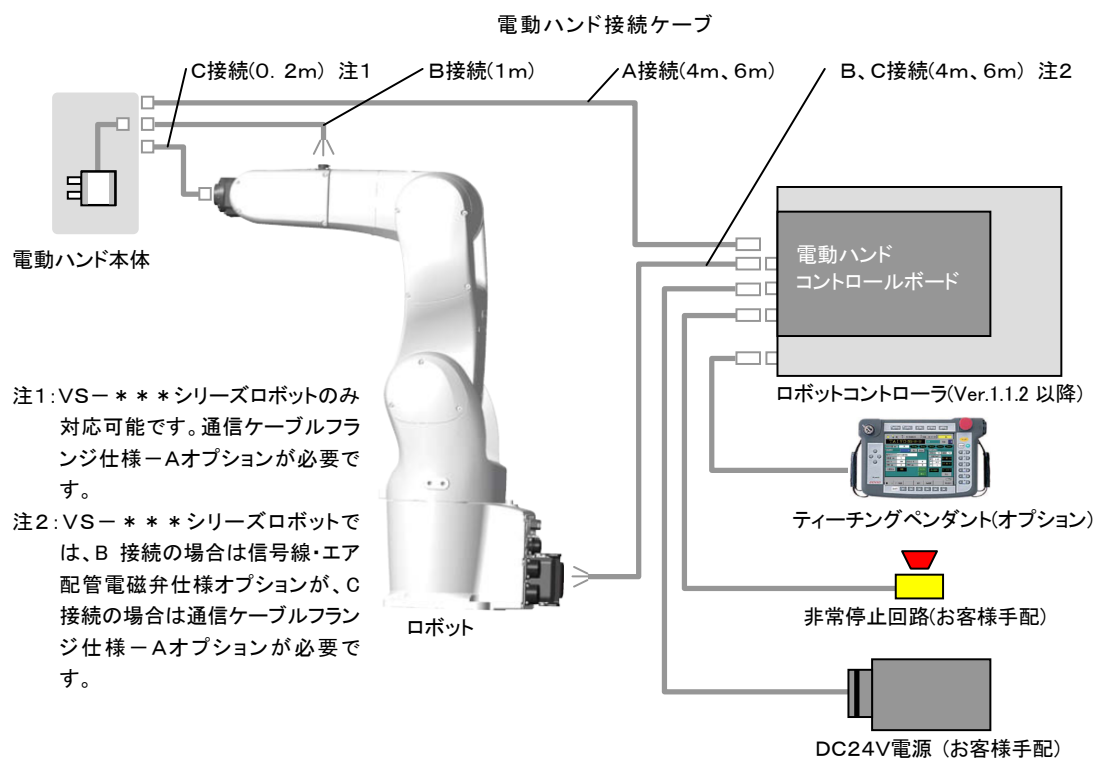


図 9

## 3.5. 試運転・調整に関して

### 3.5.1. 運転モードの設定

各パラメータ、動作モード、ポイントデータの設定はティーチングペンダントの電動ハンド画面に行います。

具体的な運転方法については電動ハンドコントロールボード及び電動ハンドコマンドの取扱説明書をご覧ください。



運転中フィンガに過度の衝撃、モーメントがかからないようにパラメータ、運転モードを設定してください。製品の損傷に繋がったり、寿命低下の原因になります。

### 3.5.2. 電動ハンドコマンドを用いた運転

電動ハンドコマンドにて各ポイント動作等を個別に行わせることができます。

詳細はソフトウェアマニュアルをご覧ください。

### 3.5.3. ワークの除去



セルフロックは働きません。電源オフ時でもフィンガを手で動かすことができます。

長時間機械装置を停止させる時は電動ハンド本体のワークを除去してください。ワークを把持したまま長時間放置するとスライド等に悪影響を与える場合があります。

### 3.6. 保守点検に関して

購入された製品を安全に効率よくご使用いただくためには、日常の点検と定期点検が必要です。

#### 3.6.1. 点検時期と点検内容

点検	時期	内容
日常点検	毎日(始業点検など)	外観検査 作動状況確認
定期点検	6ヶ月毎	グリス補給
その他	随時	外部の清掃

#### 3.6.2. 外観検査要領

次の内容を確認してください

点検箇所	点検確認内容	異常時の対応
電動ハンド本体	取付けボルトの緩みが無いこと フィンガの取付けがしっかり取付けられていること	緩みが発見された場合は所定のトルクで増し締めし、緩み止めの対策を行ってください。
電動ハンド接続ケーブル	コネクタが確実に接続されていること 傷がない事 可動部に擦れ等が無い事	傷つき、擦り傷がある場合は新しい電動ハンド接続ケーブルと交換し、損傷の原因を取り除いてください。

#### 3.6.3. 作動状況確認

異常な音、振動が無い、動きがスムーズか確認してください。異常が発見された場合は直ちに使用を中止してください。

#### 3.6.4. グリス補給



- 所定の個所に適量を補給してください。電動ハンド本体内部には、ステッピングモータ、ロータリエンコーダなどの電子機器が入っています。そのような所にグリスが塗布されると、十分な性能が発揮できなかったり、誤作動により、機械装置の破損、人身事故に繋がる可能性もあります。
- スプレーグリスは使用しないでください。飛散して、エンコーダに付着する恐れがあります。
- フッ素系グリスは絶対に使用しないでください。リチウム系グリスと混ざると潤滑性能が低下し電動ハンドに損傷を与えます。

- スプレーオイルは使用しないでください。油分により、グリス分が流されて潤滑不良を起こします。また予期せぬところに油が浸入し作動不良等の原因になる可能性があります。
- グリス補給のために分解再組立を行う際は示された要領に従って、確実に行ってください。誤った作業をすると故障、損傷の原因になる場合があります。

#### 使用グリス

マルテンンプ PSNo.2(協同油脂)または相当品(リチウム系グリス)

#### ガイド部へのグリス補給



注意

所定のグリスをフィンガ部のガイドブロックとガイドレールのスキマ(ボール部2面×3箇所)に注入器などを用い適量を塗布してください。塗布後は余分なグリス、周りに付着したグリスをふき取ってください。

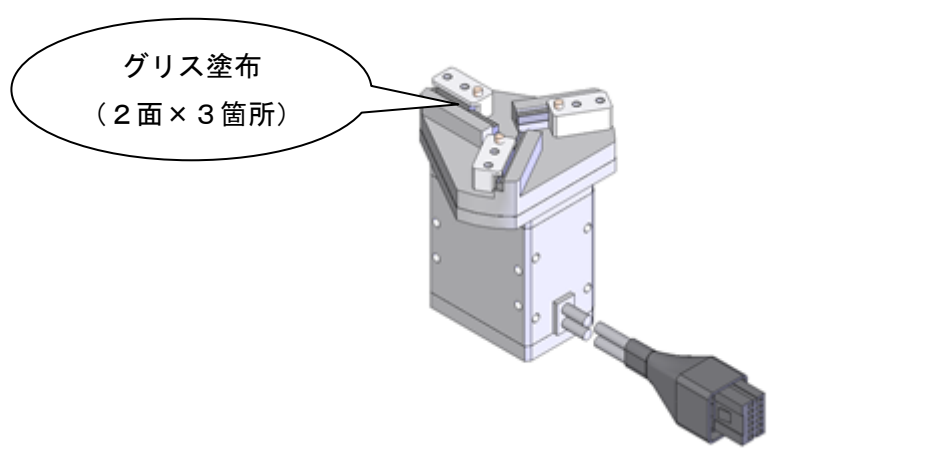


図 10

#### 3.6.5. 外部清掃



注意

清掃は糸くずなどが飛散しない柔らかい布を用いて汚れ等を拭き取ってください。汚れがひどい場合は溶剤等は用いず中性洗剤を使用してください。水分などが付着し発錆の原因にならないように注意してください。

ゴミ、埃などをエアブローすると電動ハンド本体内部に浸入する可能性があります。エアブローは出来るだけ避けるか、強く吹きつけないようにしてください。

#### 4. 仕様

形 式			2004	2013	2820	4230
項 目						
把 持 力	最大連続定格	[N]	2.5	2	10	20
	最小設定	[%](N)	30(0.75)	30(0.6)	30(3)	30(6)
	分解能	[%](N)	1(0.025)	1(0.02)	1(0.1)	1(0.2)
開閉ストローク		[mm]	3.5	13	20	30
速 度	最大(定格)	[mm/sec]	100			
	最小設定	[%](mm/sec)	20(20)			
	分解能	[%](mm/sec)	1(1)	1(1)	1(1)	1(1)
	定速移動把持モード	[%]	50	50	50	50
位 置	繰返し停止精度	[mm]	±0.03			
フ ィ ン ガ	最大質量(一対)	[g]	10	20	30	50
	許容荷重	[N]	6	20	30	50
	許容モーメント	[N・m]	0.02	0.1	0.2	0.4
	最大把持位置	[mm]	15	20	30	40
ガイド機構			リニアガイド			
最大把持ワーク質量		[%](kg)	10(0.025)	10(0.02)	10(0.1)	10(0.2)
使用温度範囲		[°C]	0～+40(但し、凍結なきこと)			
使用湿度範囲		[%]	RH35～90(但し、結露なきこと)			
使用湿度範囲		[°C]	-10～+60(但し、凍結なきこと)			
本体質量		[g]	90	190	340	640

## ESG1-ST-2004



ESG1-ST-2013

2820

4230

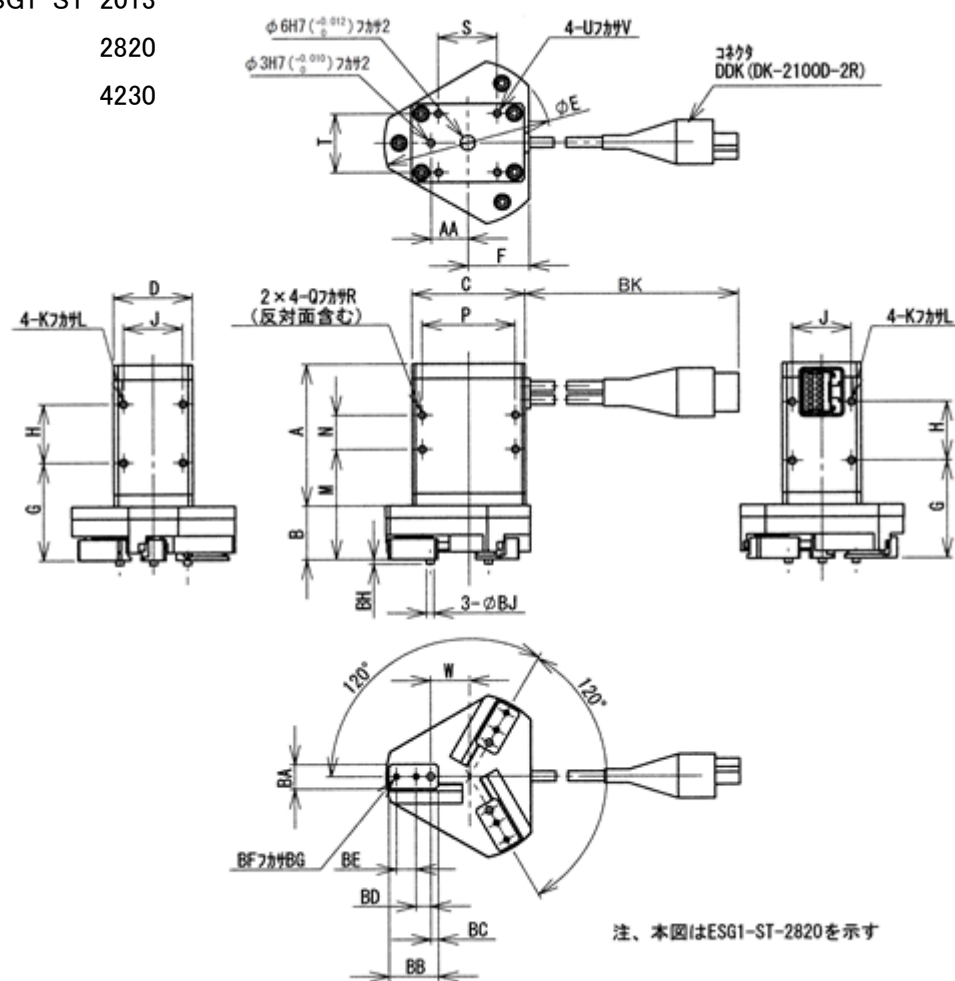


図 12

単位[mm]

記号 形式	A	B	C	D	E	F	G	H	J	K	L	M	N	P
2013	50	19	34	24	50	19	42	17	17	M3	6	38	17	27
2820	58	19	46	32	66	25	40	24	24	M4	8	45	14	38
4230	59	29	60	46	86	34	45	25	36	M5	8	51	13	50

記号 形式	Q	R	S	T	U	V	W (1 爪ストロー)	AA	BA	BB	BC	BD
2013	M3	6	17	17	M3	5	11.4~4.6	12	10 <sup>0</sup> <sub>-0.02</sub>	16	2.5	10
2820	M4	8	24	24	M4	6	15.9~5.6	15	10 <sup>0</sup> <sub>-0.02</sub>	19.5	2.5	6
4230	M5	10	36	36	M5	7.5	21.9~6.6	20	14 <sup>0</sup> <sub>-0.02</sub>	22.5	2.5	6

記号 形式	BE	BF	BG	BH	BJ	BK
2013	***	3X1-M3	8	2	φ 3 <sup>0</sup> <sub>-0.01</sub>	165±10
2820	8	3X2-M3	6	2	φ 3 <sup>0</sup> <sub>-0.01</sub>	140±10
4230	10	3X2-M4	8	3	φ 4 <sup>0</sup> <sub>-0.012</sub>	235±10



## RC8 型コントローラ用

---

### 三つ爪電動ハンド本体取扱説明書

初 版      2015 年   9 月  
第 2 版      2016 年   1 月

株式会社デンソーウェーブ

---

- この取扱説明書の一部または全部を無断で複製・転載することはお断りします。
- この説明書の内容は将来予告なしに変更することがあります。
- 本書の内容については、万全を期して作成いたしましたが、万一ご不審の点や誤り、記載もれなど、お気づきの点がありましたら、ご連絡ください。
- 運用した結果の影響については、上項にかかわらず責任を負いかねますのでご了承ください。