

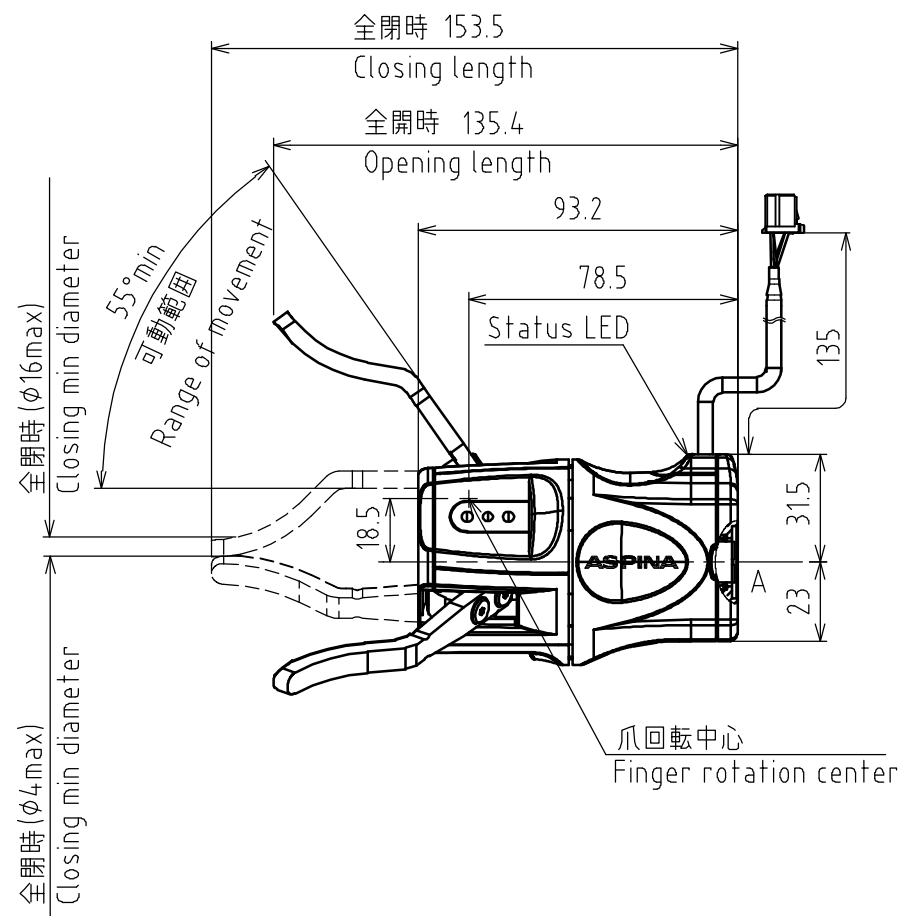
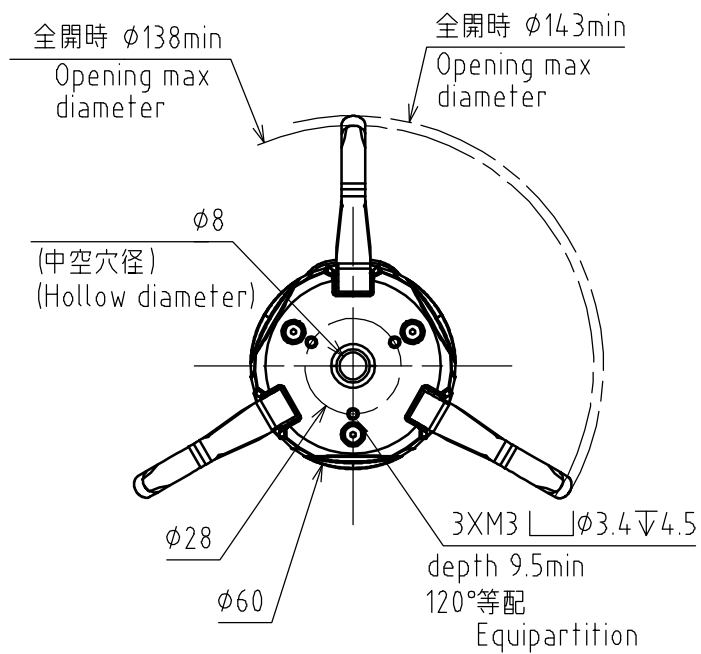
外観図



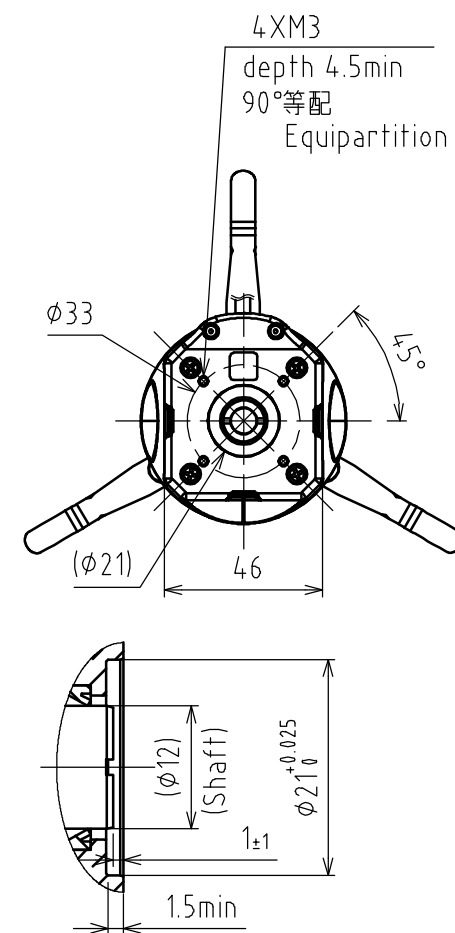
製品仕様

型番	ARH350A
最大開口径	Φ143mm
把持力 ※1	50N
最大つまみ把持重量 ※2	500g
最大つかみ把持重量 ※3	3,000g
開閉速度（最大ストローク時）	0.8 ～ 10sec
最大フィンガ長	100mm
繰り返し精度（@無負荷）	± 50 μ m
サイズ	φ 60 x 155mm
耐久回数	1,000 万開閉（無負荷）
電源電圧	24V ± 10%
最大電流（定格動作時）	0.6A MAX Peak
重量	640g
IP コード	IP2X
対応ロボット ※4	別売りアタッチメントにより各社ロボットに対応可能（順次開発予定）
使用温度	0 ～ +40℃
保存温度	- 10 ～ +50℃
Digital I/F	合計 4 本 入力 Digital I/F x 4, 出力 x 2 いずれから選択
入力	●ON/OFF 指令 ●原点復帰指令 ●動作指令 ●停止指令 他
出力	●ON/OFF 信号 ●Ready（運転 / 待機）信号 ●アラーム信号 ●把持範囲エラー信号 他
Serial I/F	RS-485（Modbus RTU）
表示 LED	緑 / 赤 / 橙
保護機能	●電圧異常 ●温度異常 ●パラメータ設定異常 他
主な接続方法	各ロボットメーカー Plug&Play または I/O または RS-485 ※5

※1 1 本の爪 30mm の位置にて
※2 70mm 先端（ワーク材質によって変わります）
※3 30mm 点（ワーク材質によって変わります）
※4 別売りアタッチメントが対応するロボット以外でお使いいただく場合は、当社までご相談ください。
※5 別途 RS-485 コンバータが必要になります。



ARH350A



DETAIL A

(C) Shinano Kenshi Co.,Ltd. All rights reserved.