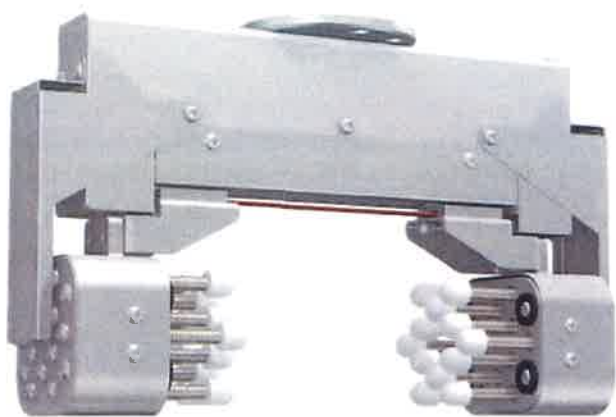




新製品

ならいハンドシリーズ **TNH**



ワーク形状にならって吸着・把持  
小型軽量の汎用ロボットハンド

# 広範囲な分野に対応

ならいハンドシリーズは、そのフレキシブルさから様々な分野で使用できます。

## ならいハンドシリーズ TNH

ワークの形状に合わせて変化するならい機構を持ち、複雑な形状のワークでも安定して吸着または把持が可能な小型軽量の汎用ロボットハンドです。取付フランジは、ISO規格(ISO9409-1-50-4-M6)のロボットに取付可能です。



### ならいグリップハンド

開閉と把持力の制御が容易なコントローラ内蔵の電動グリップハンドです。



食品



医薬品