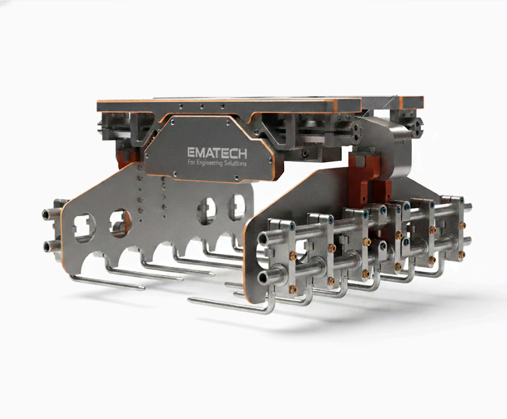
# Fork Mechanical Gripper

A fork mechanical gripper grasps objects with rigid forks or clamp mechanisms. It gives a secure, purely mechanical grip for rough, uneven or heavy loads.



**Mechanical**
Forks / clamps

**No vacuum**
Needed

**Heavy**
Uneven loads

## Key features

- ✓ Works well for rough, uneven or heavy objects.
- ✓ Provides a secure grip, ideal for dynamic tasks.
- ✓ Does not require vacuum power — purely mechanical.

## Applications

- Bags and sacks
- Heavy or irregular products
- Palletizing where suction cannot grip

Fork size and opening are matched to your product and robot.

### Talk to our engineers

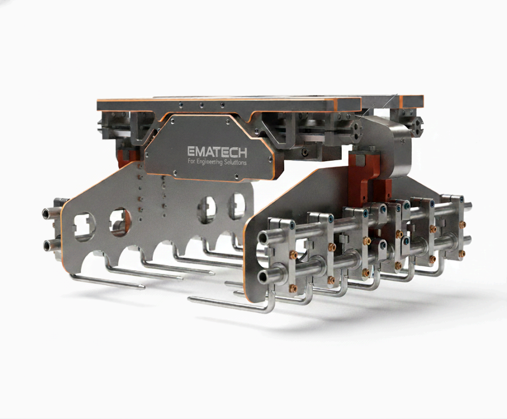
**Tel** +20 110 2220 252
**WhatsApp** +201102220252
**Email** sales@emabots.com
**Web** emabots.com

EMABOTS
Authorized Kawasaki Robotics system integrator in Egypt
Ali Al Sibai, New Cairo 1, Cairo, Egypt

Specifications may vary by model and configuration. Contact us for the exact data of your project.

# القابض الميكانيكي بالشوكة

القابض الميكانيكي بالشوكة يمسك الأجسام بشوك صلبة أو آليات تثبيت، ويعطي قبضة ميكانيكية محكمة للأحمال الخشنة أو غير المستوية أو الثقيلة.



**ميكانيكي**
شوك / مشابك

**بدون شفط**
لا يحتاج فراغ

**ثقيلة**
أحمال غير مستوية

## أبرز المزايا

- مناسب للأجسام الخشنة وغير المستوية والثقيلة.
- يوفر قبضة محكمة، مثالي للمهام الديناميكية.
- لا يحتاج قوة شفط — ميكانيكي بالكامل.

## التطبيقات

- الشكائر والأجولة
- المنتجات الثقيلة أو غير المنتظمة
- التكديس عندما لا يصلح الشفط

مقاس الشوك وفتحتها يتم اختيارهم حسب منتجك والروبوت.

### تحدث مع مهندسينا

**Tel** +20 110 2220 252
**WhatsApp** +201102220252
**Email** sales@emabots.com
**Web** emabots.com

EMABOTS
مُدمج أنظمة معتمد لروبوتات Kawasaki في مصر
علي السباعي، القاهرة الجديدة 1، القاهرة، مصر

قد تختلف المواصفات حسب الطراز والتجهيز. تواصل معنا للحصول على البيانات الدقيقة لمشروعك.