



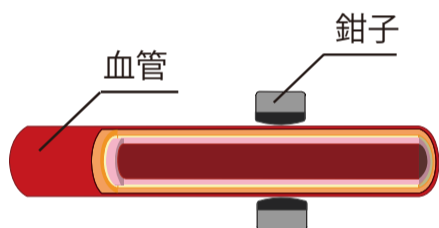
# 自在鉗子

ラチェット構造のない新しい鉗子

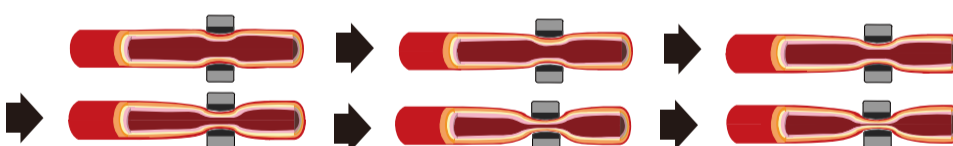


## 開発コンセプト

ラチェット方式のような段階的な把持ではない、繊細な把持を実現することを目的に開発。  
ハンドルの持ち方を変えずに解除可能で、把持後は手を放しても把持状態を維持する利点もある。



ラチェット方式  2～3段階でしか調整ができない

TOK 新機構  無段階で繊細な把持が可能

## 機構説明

