

新製品

FRH

フレキシブルロボットハンド

Flexible Robot Hand



PAT.P

位置決めハンドと吸着による正確・安定搬送

スライダの配置をワークに合わせて自由に設定

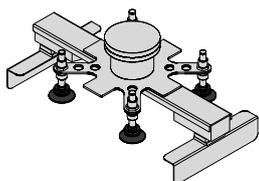
ワークの搬送に便利なロボットハンド

ロボットハンドの特徴

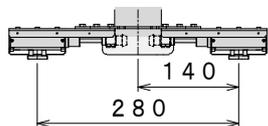
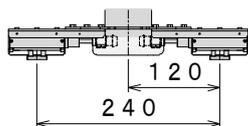
スライダの配置方向、配置数、間隔をご希望に合わせて自由に設定可能です。

配置方向・配置数

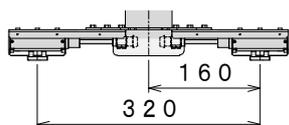
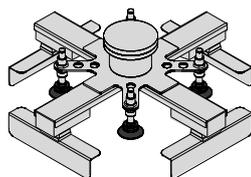
2 スライダ



間隔



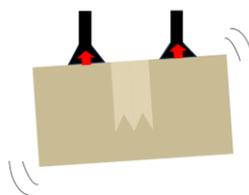
4 スライダ



位置決めハンドと吸着パッドの併用により正確な位置への搬送ができます。



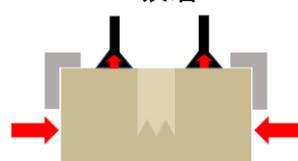
吸着のみ



吸着のみだとパッドの変形により搬送中に揺れが起きてしまう。

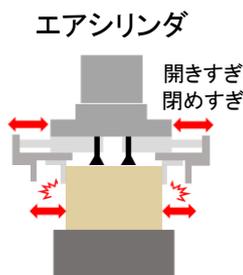


位置決めハンド + 吸着



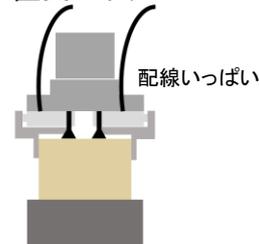
位置決めハンドで揺れを防止し、安定搬送が可能！

従来形状



開きすぎ
閉めすぎ

直交ロボット



配線いっぱい

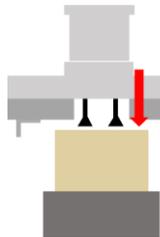
MEGのロボットハンドは、これらの悩みを解決します！

ワーク搬送動作

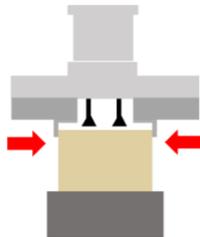
搬送物が軽量であれば吸着せずに把持のみで運べます。

位置決めハンドと吸着を組み合わせた場合のワーク搬送動作

① パッドをワークギリギリまで近づける。



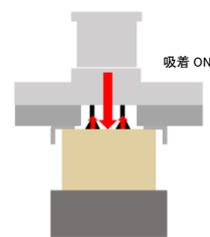
② フィンガを閉じ、ワークの位置決めを行う。



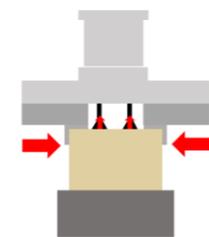
③ モーターの励磁を切り、フリーにする。



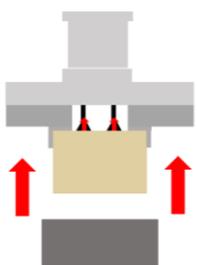
④ ハンドを下降しパッドをワークに当て、吸着する。



⑤ フィンガを閉じ、ワークを抑える。



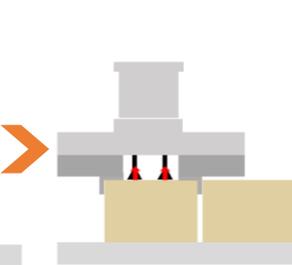
⑥ ワークを持ち上げる。



⑦ ワークを近くまで運ぶ。



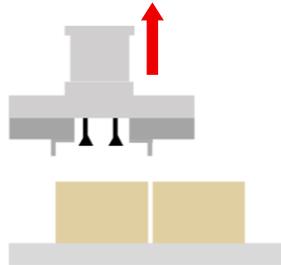
⑧ ワークを隣と揃えて置く。



⑨ 吸着を止め、モーターの励磁を切り、フリーにする。



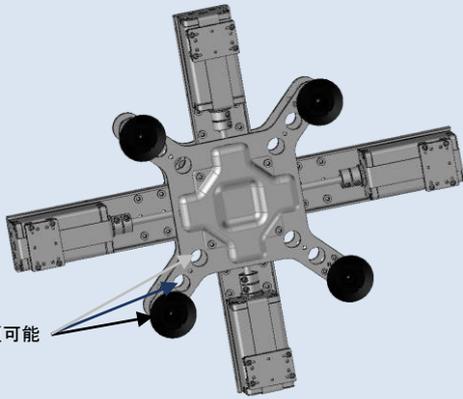
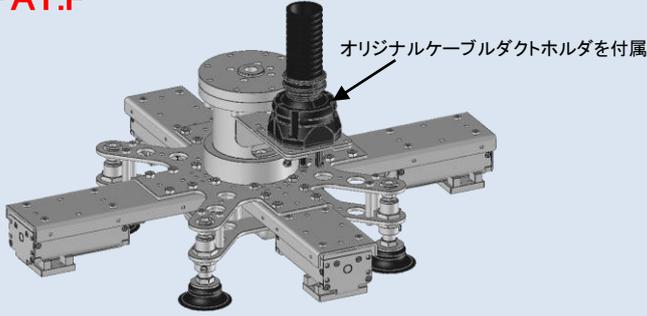
⑩ ハンドを上昇し、引き抜く。





フレキシブル ロボットハンド

PAT.P



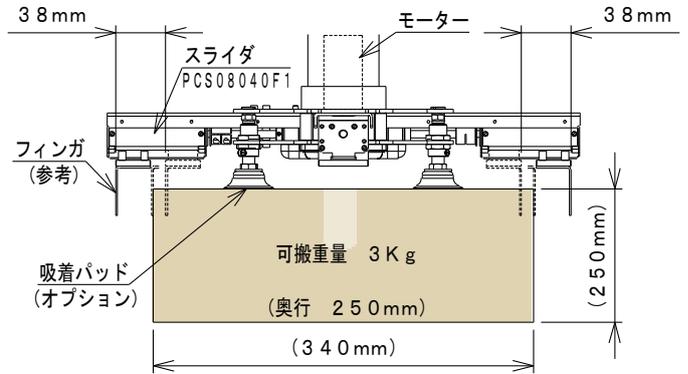
モデル No. FRH40MB-Z24B-H4L1614-V4P-RAI

※可搬荷重は搬送物の形状・吸着条件により異なります。

搬送物のサイズ、重量、姿、運び方により自在に組合せを選択できる斬新なフレキシブルハンドです。

■基本仕様(例)

モデルNo.	FRH40MB-Z24B-H4L1614-V4P-RAI
製品重量	3Kg
耐可搬重量	3Kg
駆動モータ	α STEP AZシリーズ(DC電源入力)



製品記号の読み方

オプション

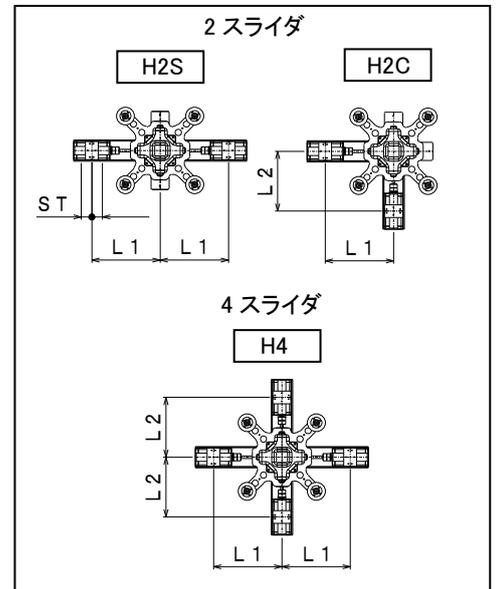
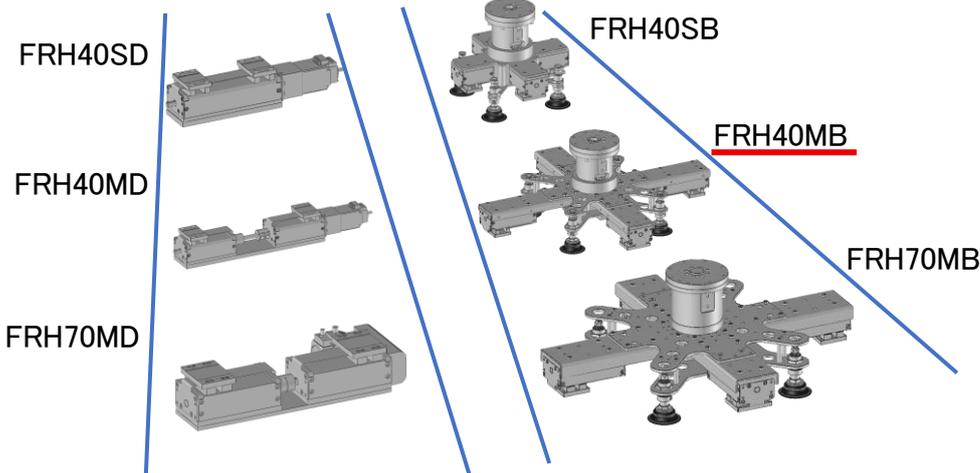
FRH 40MB - Z24B - H4 L16 14 - V4P - RAI

FRHモデルNo.	モータ記号	スライダ数	スライダ中心L1	スライダ中心L2	吸着パッド	ロボットアタッチメント
		H4: 4スライダ H2S: 2スライダ (直線) H2C: 2スライダ (直交)	L12: 120mm L14: 140mm L16: 160mm	12: 120mm 14: 140mm 16: 160mm	無記号: 付属なし V4P: φ40形 4ヶ付属 ※パッド型式はお問い合わせください。	無記号: 付属なし RAI: ISO-9409-1-31.5-4-M5準拠品
			LT****: 特殊			

※スライダ数、スライダ中心 L1、L2 は下図を参考にしてください。
※スライダ数 H2S の場合スライダ中心 L2 は無記号になります。

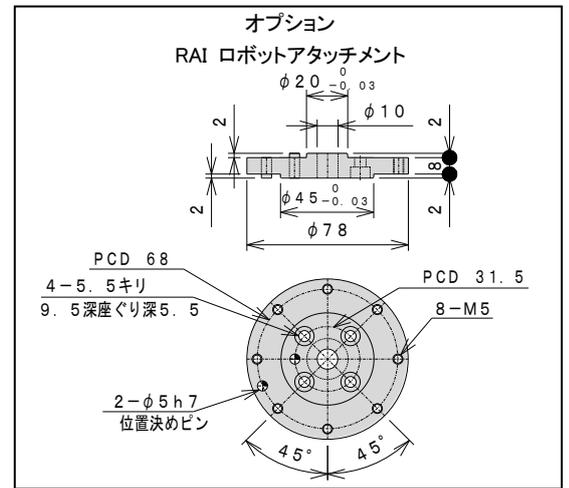
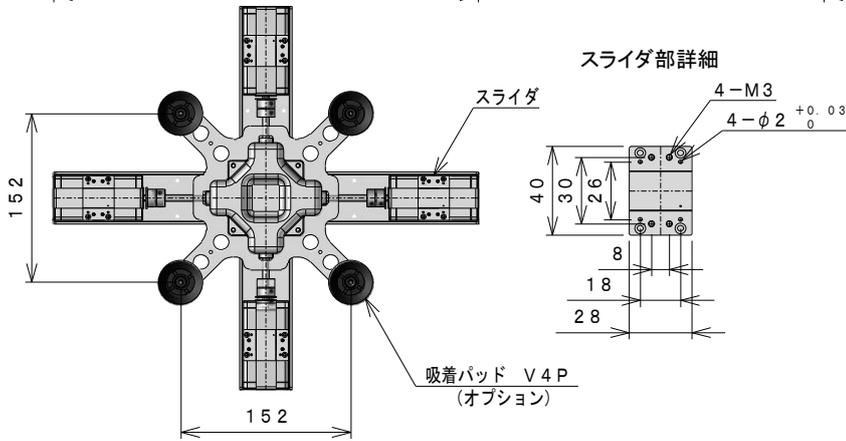
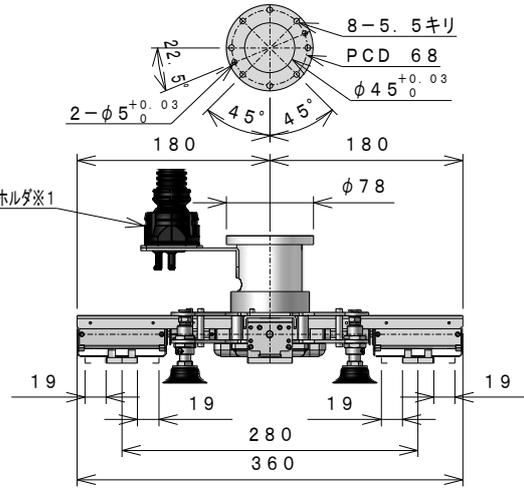
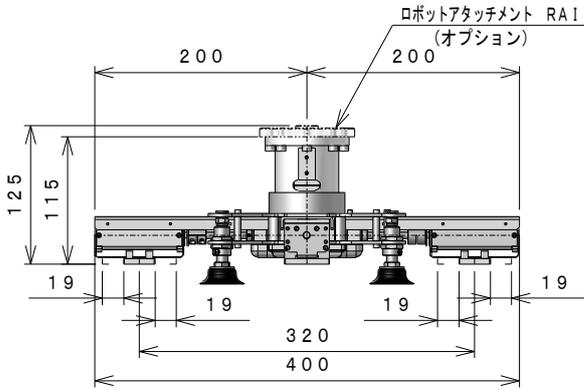
シリーズラインアップ

ラインアップを続々追加中です。
サイズ違いのご希望がありましたらお問い合わせください。



寸法図

■参考寸法図 (FRH40MB-Z24B-H4L1614-V4P-RAI)



※1.オリジナルケーブルダクトホルダの寸法形状はお問い合わせください。

■事例

