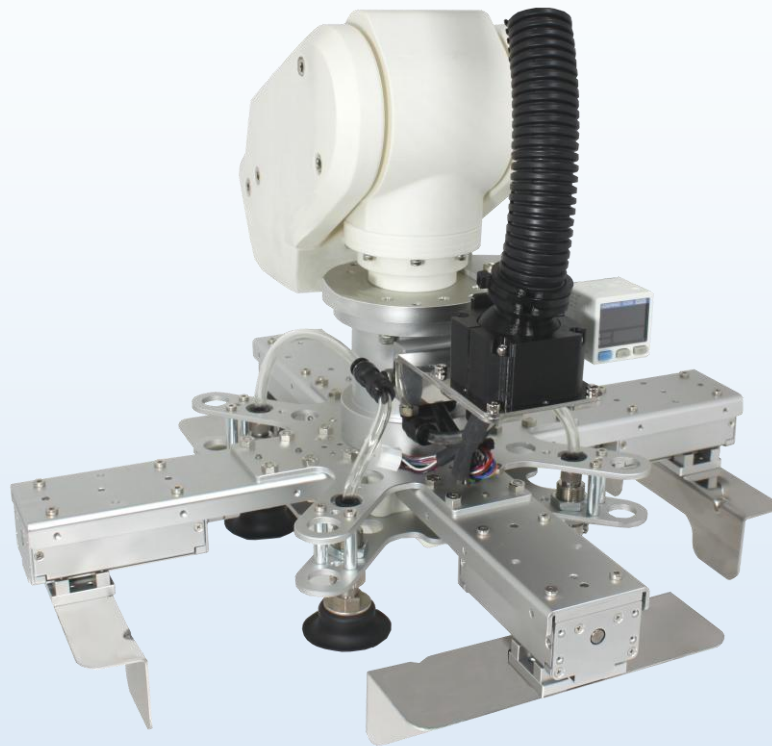


新製品

**FRH**

フレキシブルロボットハンド

Flexible Robot Hand



**PAT.P**

Precise and stable handling using a positioning hand and suction

Slider layout can be flexibly configured to suit the workpiece

# 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

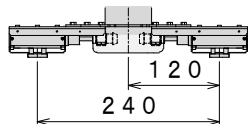
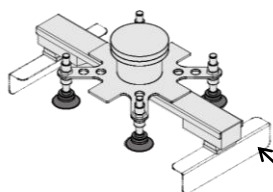
The slider orientation, quantity, and spacing can be freely configured to meet your requirements.

Accurate transfer to the correct position is achieved by combining a positioning hand with suction pads.

Arrangement orientation and quantity

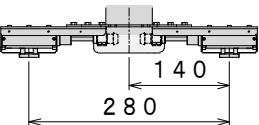
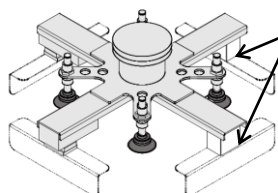
Spacing

2 sliders



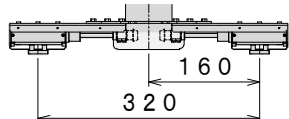
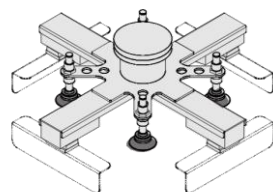
Provided by customer\*

2 sliders, one side fixed



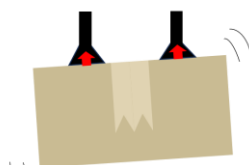
Fixed jaw  
Provided by customer\*

4 sliders



\* Please contact us for the manufacture of peripheral components.

✗ Suction only



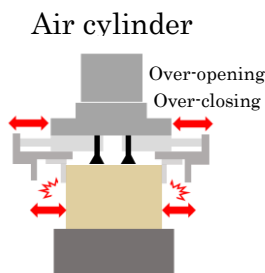
Suction-only transfer may lead to pad deformation and instability during handling.

○ Positioning hand + Suction

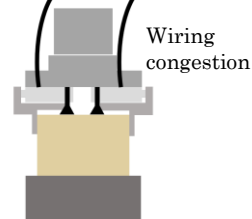


Prevents shaking with the positioning hand, ensuring stable handling!

Conventional design



Single-axis robot



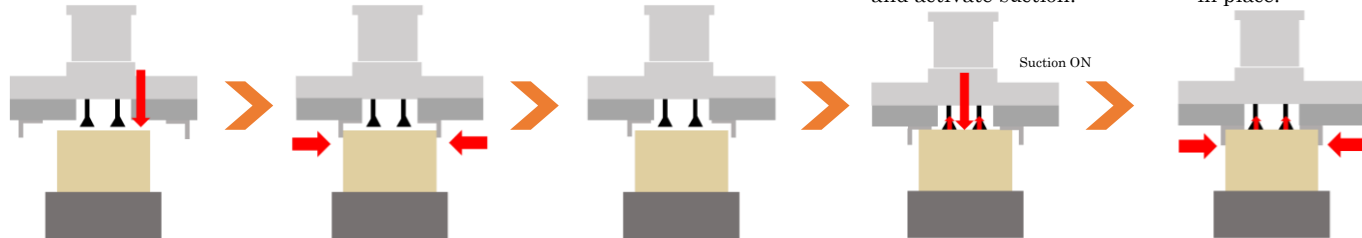
MEG's robot hand eliminates these issues!

## Workpiece handling

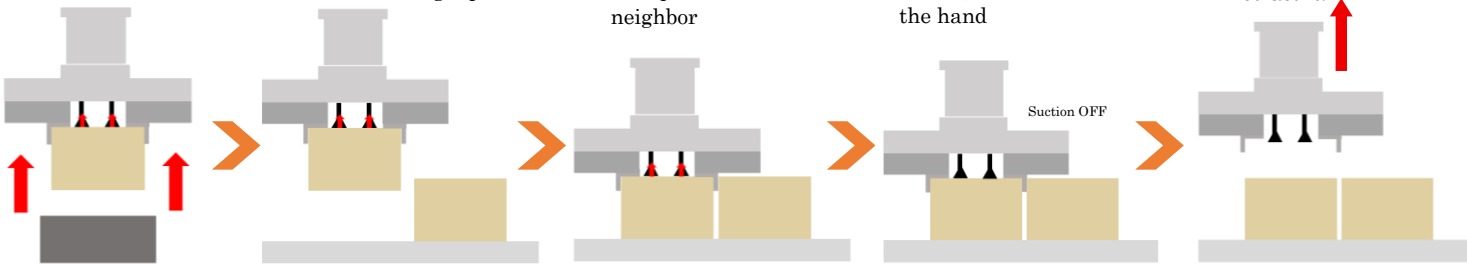
If the workpiece is lightweight, it can be handled by gripping alone, without suction.

Transfer operation using a combination of a positioning hand and suction

- ① Move the pads close to the workpiece.
- ② Close the fingers to position the workpiece.
- ③ Turn off motor power to release the hand.
- ④ Lower the hand so that the pads touch the workpiece and activate suction.
- ⑤ Close the fingers to hold the workpiece in place.



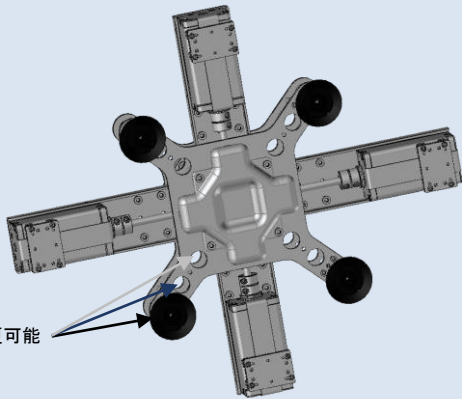
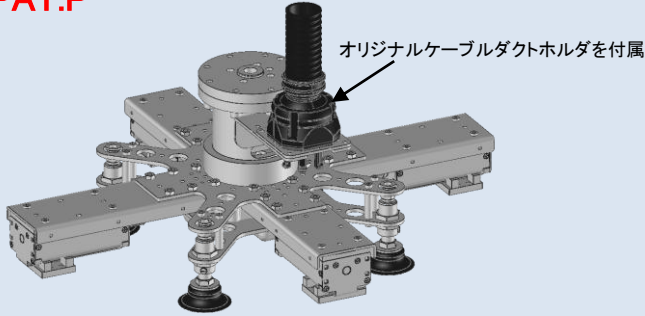
- ⑥ Lift the workpiece.
- ⑦ Transport the workpiece near the target position.
- ⑧ Align and place the workpiece next to its neighbor.
- ⑨ Stop suction, turn off motor power, and release the hand.
- ⑩ Raise the hand and retract it.





# フレキシブル ロボットハンド

PAT.P



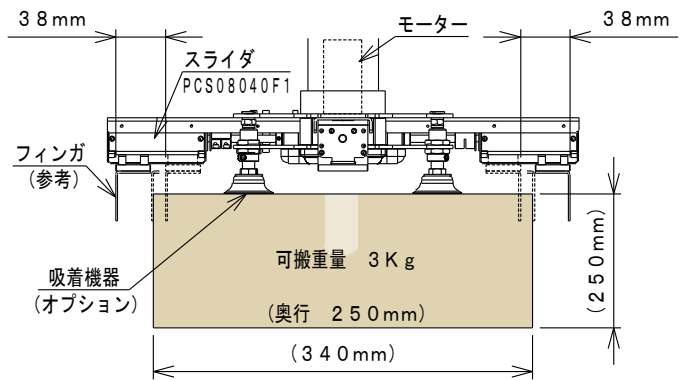
モデル No. FRH40MB-Z24B-H4L1614-V4P-RAI

※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	スライダー数	スライダー中心L1	スライダー中心L2	吸着機器	ロボットアタッチメント
	スライダー仕様 ST 40SB: 12mm 40MB: 40mm 40LB: 80mm ⋮	H4: 4スライダー H2S: 2スライダー (直線) H2C: 2スライダー (直交)	L12: 120mm L14: 140mm L16: 160mm	12: 120mm 14: 140mm 16: 160mm LT****: 特殊	無記号: 付属なし V4P: φ40形 4ヶ付属 ※吸着機器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

※スライダー数、スライダー中心 L1、L2 は下図を参考にしてください。

## 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。

