

新規ハンド開発中

新たな、形状、機構の
ロボットハンドの開発に
注力しています。
様々なワーク形状に適した、
《汎用性の高いハンド》
をテーマに、現在2種の
ハンド開発を行っています。



☆PART ①

3本指ハンド

- ・『掴む』、『摘む』の動作を3本の指で実現します。
- ・3本の爪を可変式にすることで、
1つのハンドで様々な形状のワークに対応。

☆PART ②

ジャミングハンド

- ・コンセプトは、ワークの形状によらず、
クランプ・吸着できるハンド。
- ・位置決め精度を求められない。
- ・軽量のワークの搬送に使用できる。

現在、実現に向けて、設計中...

FEの新たなハンドに
ご期待ください!!

◎フレーム溶接装置

完成しました



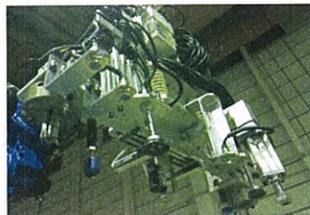
→ 約50本のスポットガンにて同時溶接が可能な装置。
また多品種対応ができるよう、ガンが自在に位置制御される
機能も持ち合わせています。



ワーククランプ用ハンド



全面吸着ハンド



ビジョンシステム搭載ハンド



画像処理センサ搭載
ワークチャッキング



段差対応型ハンド



大型材搬送吸着ハンド



マグネットハンド

製品紹介
—ハンド—



お気軽にご連絡ください