

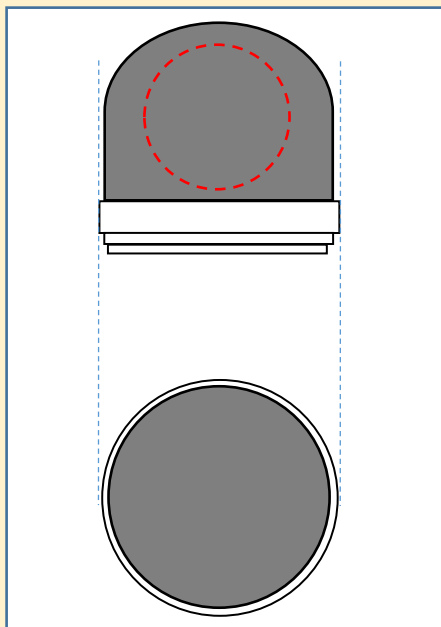


社内開発案件

# ロボットハンド開発

弊社では、ロボット設備の可能性を広げるべく、**《汎用性の高いハンド》**をテーマに、2種類のハンド開発を行っております。様々なワークに対応できるハンドを目指して日々挑戦中です!!

## ユニバーサルハンド [特許出願中]



空気によってハンドの形状を変えることで、ワーク形状を限定しないハンドを目指して開発しております。  
空気の『吸出し』と、『送り込み』によって2パターンの把持方法を実現。

### 使用例①

空気の吸出しにより、ハンドをワークの形状にフィットさせ、把持をする。

### 使用例②

空気の送り込みによってハンドを膨らませ、ワークの内側から把持を行う。



- \* 球体形状・伸縮性素材の採用で、より多くのワーク形状に対応。
- \* シンプルな形状で、清掃性に優れる。
- \* 外形サイズの変更をする事で、様々なサイズのワークにも対応が可能。

## 3本指ハンド [特許出願中]



3本指で、『掴む』『摘む』の動作を行うハンド。  
低コストでロボットハンドを実現する為に、簡易的な動作機構を採用。  
ハンドの指部分をアタッチメント式にする事で、様々な形状のワークに対応。

### ○複雑な形状でも確実に把持できるアタッチメント形状

ワーク形状に合わせたアタッチメントにより、それぞれのワークに確実対応。  
そのワーク専用のアタッチメントを作ることで、複雑な形状にも対応可能。  
また、アタッチメントは、ワークにあわせた形状・材質のアタッチメントを製作。

### ○低コストで様々なワーク対応を実現

ハンド本体がシンプルで流用可能な為、アタッチメントを変えるだけで新たなワークにも対応。

小部品等のロボット搬送を、より安価に実現する事を考えたハンドです。

ご興味のある方は、お気軽にお問い合わせ下さい。