

特許出願中

## 柔軟物、不定形物を掴めるロボットハンド

本製品はハンドリング技術を検討及び研究をしておられる方向けの開発キットです。  
空気圧アクチュエータの拮抗制御によって、従来では難しかった柔軟物や不定形物を把持できます。



### 製品の特長

- 空気圧制御によって把持力を変えることができます。
- 指ごとに拮抗制御を行い、対象物に対して指をならわして把持できます。
- 関節部のセンサによって指の形(関節角度)を制御できます。
- 人間の手と同じサイズで人間用の手袋等を装着できます。
- 樹脂製の部品を使用しているため軽量です。

### 用途

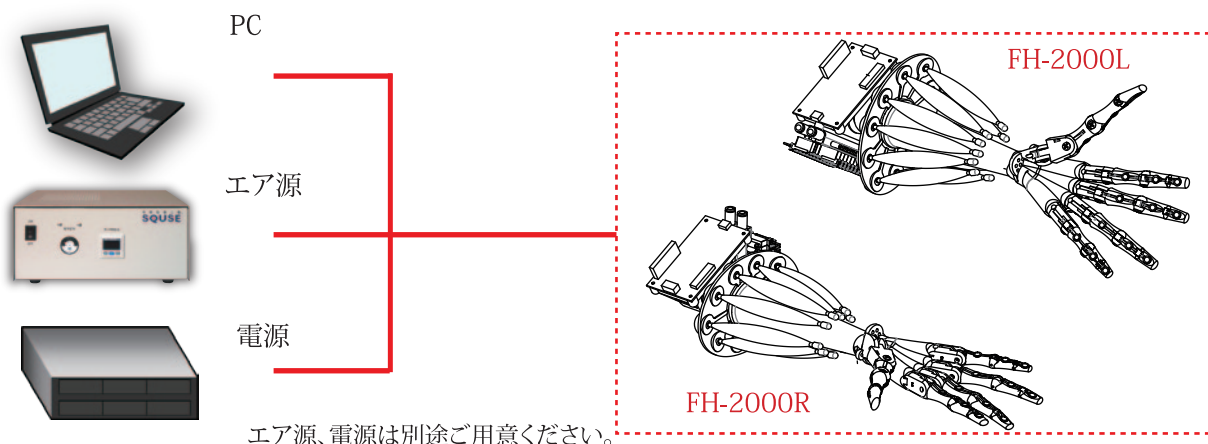
- 従来の技術では把持できない対応物のハンドリングを検討している方に。
- 人手不足を解消するために将来の自動化を検討する方に。
- ハンドリング技術を研究している方に。

### アプリケーション例



ものづくりの現場では、人手不足が深刻化しています。そのような課題を解決するために、段取り替えが不要な人間の手のようなロボットハンド、ある時はお弁当の具材のような形や大きさが違うものをつぶさずにピックアップ出来るハンド、あるいは、人手作業の代替のためには人間と同じ道具を自由自在に使えるロボットハンド、そのようなロボットハンドを目指して開発した製品です。

## システム構成(ハンド開発キットを両手でご利用される場合)



## 仕様

項目	仕様	FH-2000R (右手), FH-2000L (左手) 共通
把持対象物	直径100mmの球内に収まるもので質量500g以下のもの (供給エア圧0.1Mpaの場合)	
使用環境	周囲温度10~40℃, 湿度40~60%, (防塵・防滴・防水の機能はありません)	
電源	電圧DC24V対応, 消費電力25W	
エア源	圧力0.12MPa以下, 所要流量10L/min	
PC	Windows 7以降, USB2.0	
外形等	全長450mm, 全幅160mm, 全高140mm 質量1,100g (専用グローブ除く), 材質樹脂 (骨・筋・腱等)	
人工筋	マッキベン型アクチュエータ, 動作回数10万回	
把持力制御	供給エア圧力で調整	
関節可動域	母指内転60°, 屈伸 MP40°, 示・中・薬・小指屈伸 MP80°	
ソフトウェア	ハンド制御プログラム付属 (母指内転角, 5指MP角, 動作タイマを設定可能)	
附属品	専用グローブ (質量250g, 白色)	
オプション	I/Oボード, ロボット取付用フランジ(ISO9409-1準拠), 据え置きスタンド, 専用グローブ	

■ 発売日：2018年4月

■ 価 格：1,980,000円(送料込み、税別)

革 新 技 術 工 場。

**SQUSE** スキューズ株式会社

www.squse.co.jp

京都本社 〒601-8317 京都市南区吉祥院新田式ノ段町 106  
TEL : 075-694-0101 FAX : 075-661-5110

東京事業所 〒150-0002 東京都渋谷区渋谷三丁目 12 番 18 号  
渋谷南東急ビル 12 階 ミツイワ株式会社内  
TEL : 03-6418-3918 FAX : 03-5467-1722

