



FORMHAND

フレキシブルロボットハンド



フォームハンド社は

ドイツのブラウンシュウィクで創業した企業で、
産業用ロボットハンドの新しいソリューションを提供しています。
自動化の促進が生産性のキーになると考えられるなかで、
産業用ロボットの欠点のひとつだった汎用性の改善に取り組んでいます。



特徴

柔軟なフィット形状

グリップパッドの中にビーズが内蔵されており、
ワークの形状に合わせて柔軟に変形するため、様々なワークにフィットします。
従来のロボットハンドでは難しい形状にもアプローチできます。



簡単なセットアップ

多様な形状に対応できる特性から、ワークへのアプローチを容易にします。
ロボット側の動きを簡略化することで、
セットアップ時間や工程内のサイクルタイム短縮につながります。



多種多様な運用方法

ロボットハンドの他にクランプツールとしても使用可能です。
対象の形状を選ばないため、複数のワークに対応できます。
一般的なクランプ方法と異なるFORMHANDならではの汎用性が特徴です。



生産コスト削減

異なる形状のワーク間においても共通のロボットハンドで運用ができます。
ワークごとにハンドを切り替える必要がなくなり、
生産性の向上や予備品の共通化によるコスト削減が見込めます。



高いグリップ性能

グリップパッド全体でワークを掴むため、吸着時のエアリークを極力防ぎます。
優れた位置公差により高いグリップ性能を発揮し、
複雑な形状や表面が凸凹したワーク、多孔質なワークにも対応します。



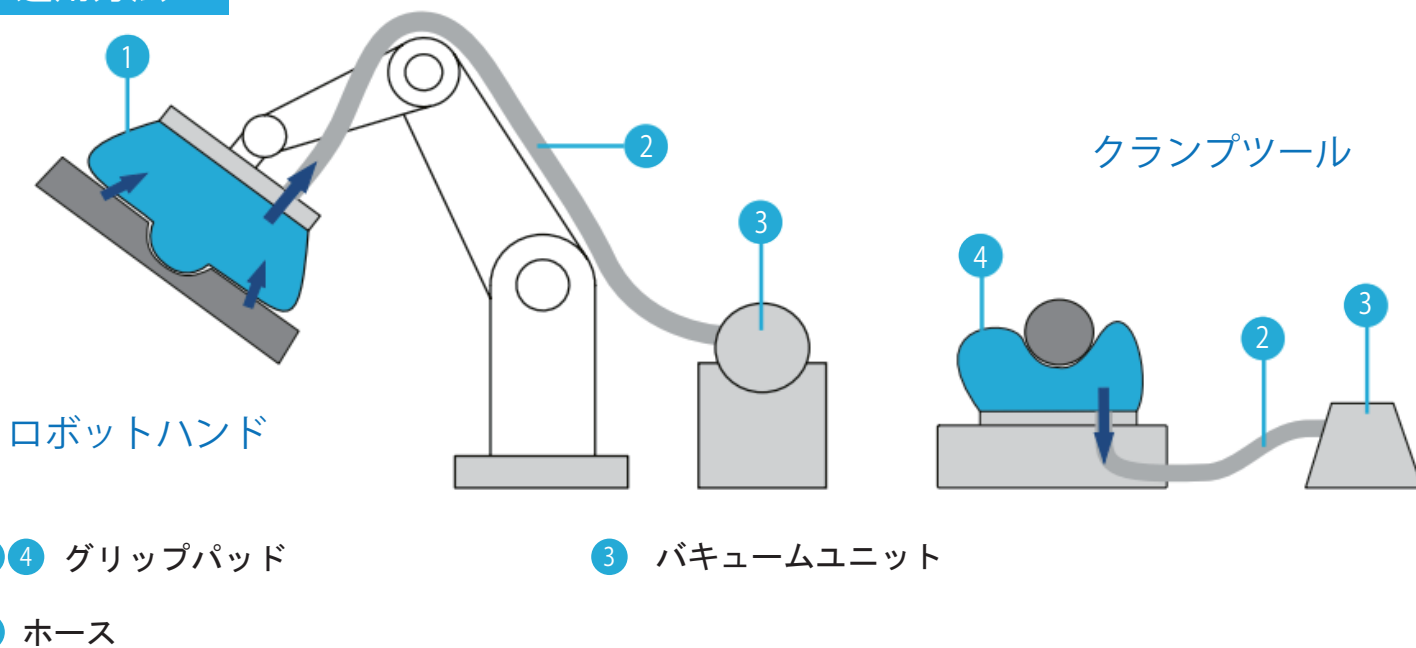
繊細なハンドリング

グリップ力がパッド全体に均等に分散され、包み込むようにワークを保持します。
ワークの変形や傷を防ぎつつ搬送するため、
繊細なワークや傷つきやすいワークでも安心してお使い頂けます。

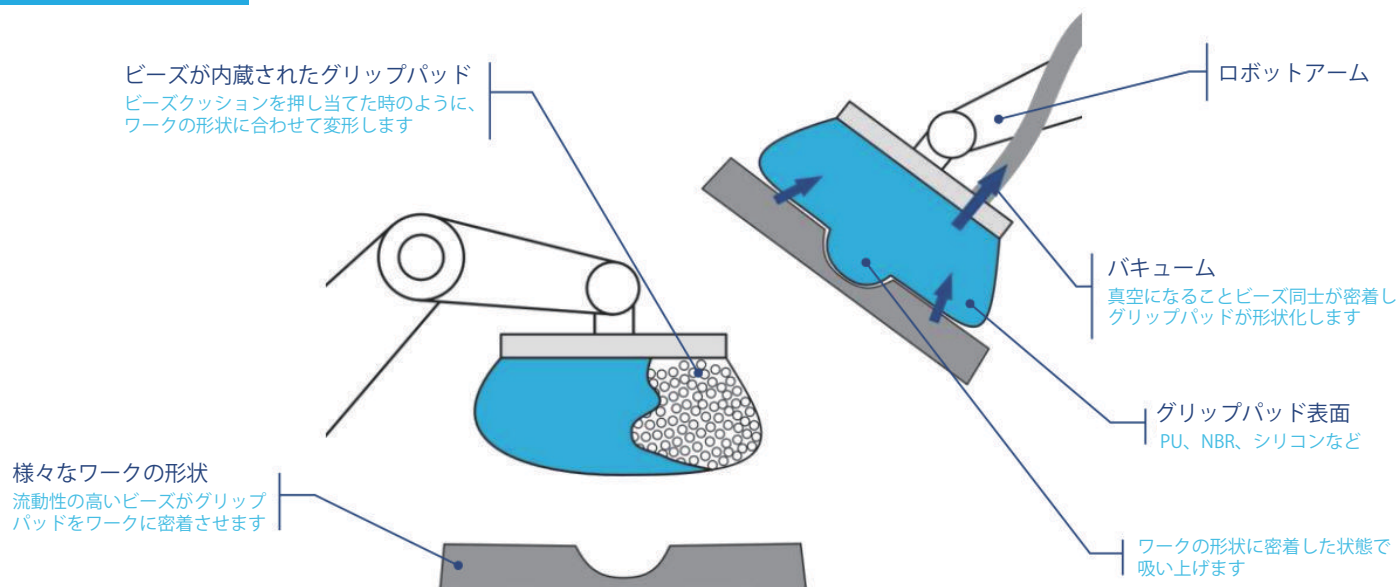




運用方法



吸着方法



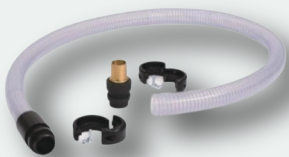
FORMHANDモジュール



型式	FH-R8	FH-R15	FH-E3020
サイズ	Ø80mm	Ø150mm	300mm x 200mm
重量	0.45kg	3.9kg	5.6kg
最大可搬重量	2kg	8kg	25kg

※グリップパッドの材質は用途に応じて柔軟性に優れるポリウレタン（青）または耐摩耗性に優れるニトリルゴム（黒）などから選択可能です。

ホース、バキュームユニット



ホース



バキュームユニット

※バキュームユニット仕様

型式	Type S	Type M
サイズ	(W) 506 × (D) 307 × (H) 598mm	(W) 742 × (D) 628 × (H) 655mm
重量	32kg	78kg
使用電源	200V（単相）	

FORMHANDシステム



- ① FORMHANDモジュール
- ② ホース
- ③ バキュームユニット
※ブロワー、バルブ、フィルター付き