

2025年

SQUARE Hand  SQUARE Hand



SQUARE MEDICAL

ロボット導入課題を軽減

ロボットによる 自動化の範囲拡大



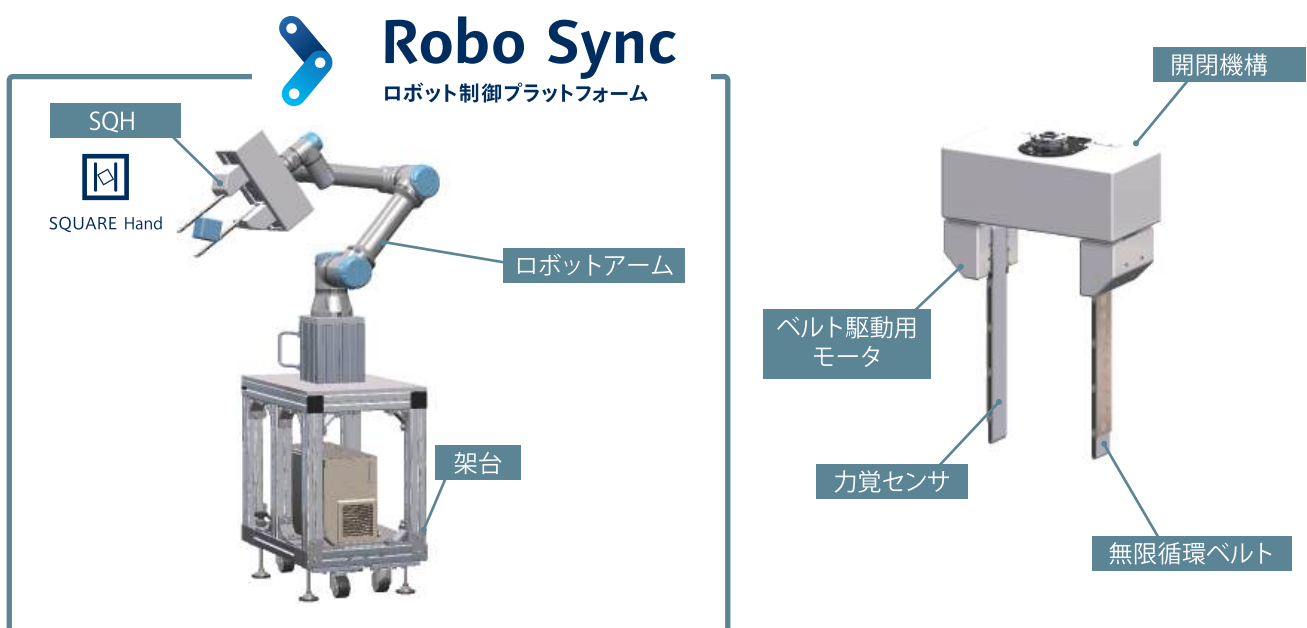
SQH [SQUARE Hand] は、力覚センサを用いたセンシングによって、つかむ力の加減を制御して対象物を適切に把持することができるロボットハンドです。また、両グリップに設置されているベルトの回転数を制御することにより、グリップの中で対象物の方向を変えることも可能です。

従来のグリップや吸着ハンドで把持できなかった物にも対応することで、ロボットによる自動化の範囲を広げることが可能となります。

※パナソニック コネクトのロボットハンド技術「MI（Multi-skilled Intelligent ）ハンド」のライセンスを受け提供致します。

より多くの対象物の把持に対応するロボットハンド

SQHによって、様々な形状や硬さの対象物を把持することで、物流や製造現場での仕分けなど、これまでロボットの導入が難しかった工程の自動化を実現します。



※パナソニック コネクトのロボット制御プラットフォーム Robo SyncでSQHは駆動致します。
Robo Syncはパナソニック ホールディングス株式会社の商標です。

システム構成・効果

提供物



・ SQUARE Hand 本体 ・ 制御ソフト

・ SQH30200

全体サイズ [mm]	459(H)×352(W)×176(D)
最大力検出高さ	200 [mm]
最大開口幅	200 [mm]
指幅	30 [mm]
可搬重量	2.0 [kg]
力制御範囲	0.5～20 [N]

・ SQH50300

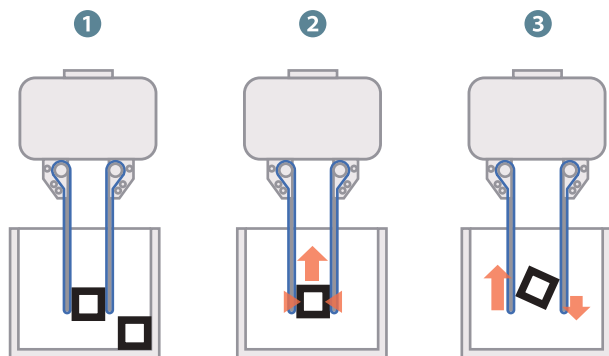
全体サイズ [mm]	563(H)×352(W)×176(D)
最大力検出高さ	300 [mm]
最大開口幅	200 [mm]
指幅	50 [mm]
可搬重量	2.0 [kg]
力制御範囲	0.5～20 [N]

把持対象物

箱類・梱包類・パウチ類・ビンボトル類・異形ボトル類・柔軟物・部品類の把持に対応可能です。



把持機構の特徴



①密集状態からピック・密集状態へプレイス

密集状態に配置された対象物をピック＆プレイスすることができます。

②ベルトによる巻上把持

ベルトで対象物を挟み込み、巻き上げることができます。

③ハンド内で姿勢変更

対象物の把持位置を変更することで方向を変えて配置することが可能です。例えば、ペットボトルを把持したまま横置きから縦置きに置き換えることができます。

想定効果

対象物を把持しながら方向を変えることができるため、作業におけるタクトタイムを抑制することができます。指幅・可搬重量・力制御範囲を再設計することで同様の動作が可能となり、対象物に対し柔軟にハンド設計の変更を行うことが可能です。

■お問い合わせ

株式会社 スクエアメディカル

〒612-8436 京都市伏見区深草新門丈町106-4

TEL.075-641-1107 e-mail: info@squaremedical.co.jp

当ソリューションに関する詳しい内容をお知りになりたい方やお問い合わせはこちら

