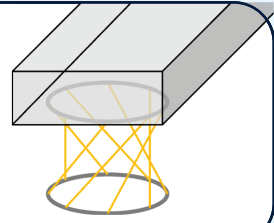


傷つきやすいものや不定形のものをつかむためのロボットハンド

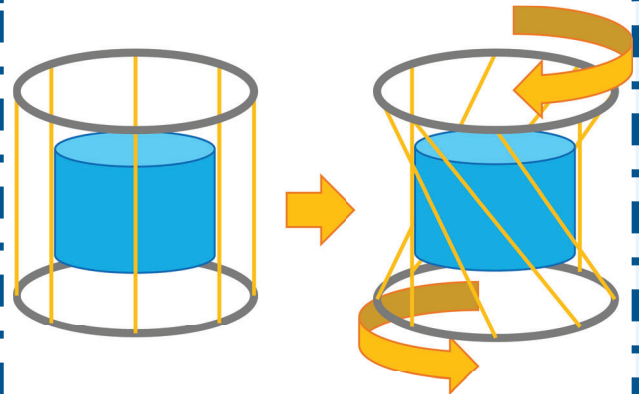
◆ ロボットハンド

ロボットアームの先端に取り付け「もの」を掴む装置



◆ 特徴

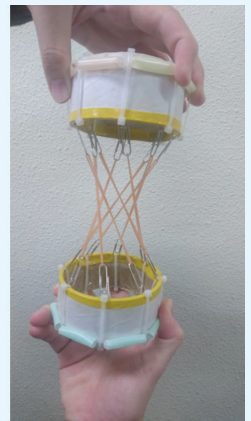
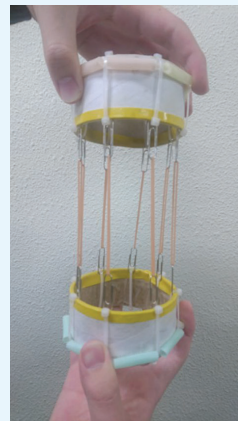
- ✓ シンプルな構造で、**高い把持力**
- ✓ **さまざまな形状**のものを掴める
- ✓ **壊れやすいもの**も掴める
- ✓ **物体を傾ける**ことも可能



ゴム紐が巻きついて物体を掴みます
詳しい仕組みは裏面へ

◆ 提案用途

- **物品の運搬** ⇒ さまざまな形状のもの、壊れやすいものに対応
- **製造機械等における精密操作**
⇒ 位置や角度を精密に制御し、ペグインホール作業が可能



※ペグインホール作業：棒状の物体を穴に差し込む作業
精密な角度制御が必要

【特許情報】

発明の名称：把持装置
発明者：岩附 信行 他
出願番号：特願2018-108624
特許番号：特許第7141070号

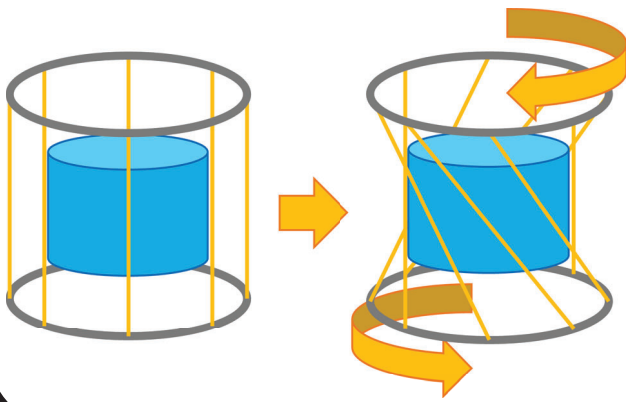
【問い合わせ先】

東京工業大学 研究・産学連携本部
E-mail：san.chi[at]jim.titech.ac.jp
*メールの[at]を@に書き換えて、ご連絡ください

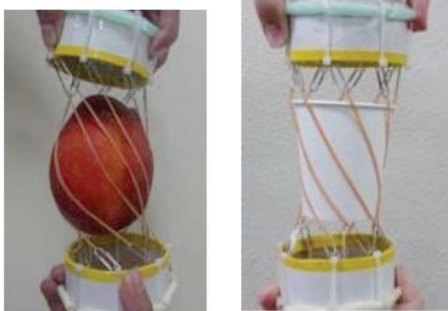


▲こちらから動画
もご覧ください

◆ 動作原理: 把持



- 2つのリングの回転により、ゴム紐を巻きつけて物体を掴みます
- シンプルな構造で、さまざまな形状の物体や、壊れやすい物体を**ゴム紐の摩擦力**でしっかりと掴むことができます



不均一形状のもの、
壊れやすいものもOK

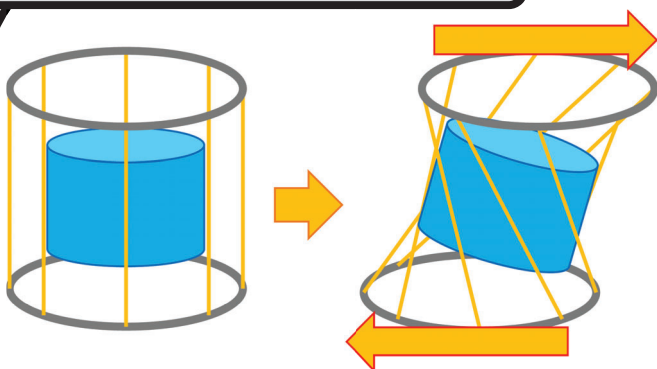


◀先端をつかむことにより、
長尺の物体もOK

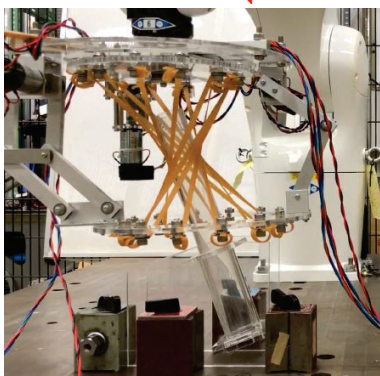


下部リングの大径化により、大きいものでもOK ▲

◆ 動作原理: 姿勢制御



- 2つのリングの平行移動により、**物体を傾ける姿勢制御**が可能です
- カメラによる視覚検知と姿勢制御を組み合わせることで、棒状の物を穴に差し込む**ペグインホール作業**のような複雑な制御が実現できます



◀実際に棒を傾けて差し込む動画は、
表面のQRコードからご覧いただけます