

多様な把持を実現するロボットハンド

The robotic gripper for grasping various objects

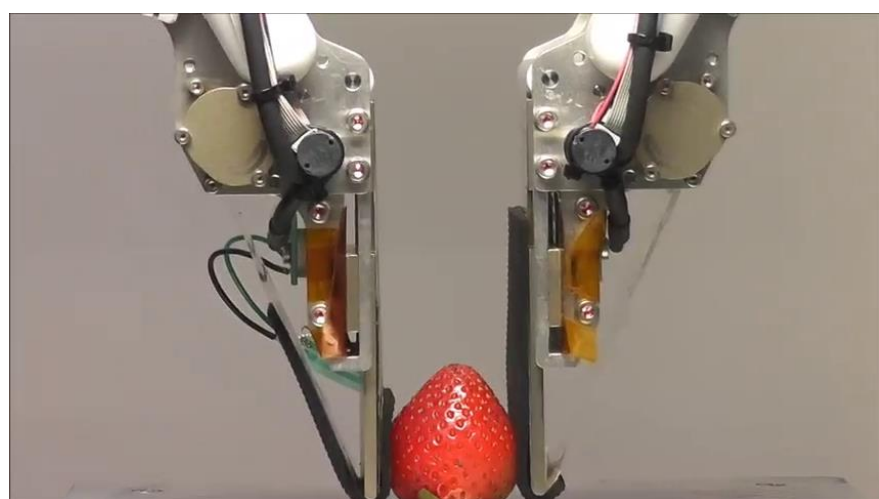
柔軟物でも把持ができ、箱からの取り出しや 詰め込みもできるロボットハンド

The robotic gripper can grasp even flexible objects and can also retrieve items from boxes and package them.

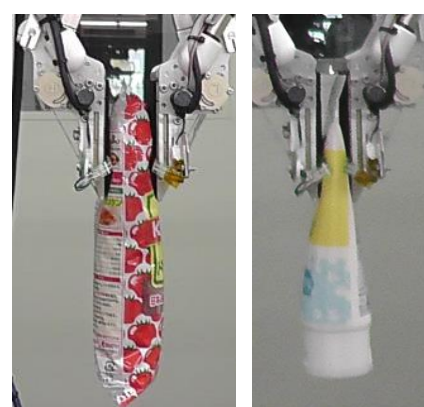
新発想のハンドでロボット未活用領域を拓く

- 力制御で柔軟物も柔らかく把持
- 指先のベルトで対象物の位置姿勢を操作
- 多種多様な把持と複雑なタスクを実現

柔らかいモノを潰さずに把持可能

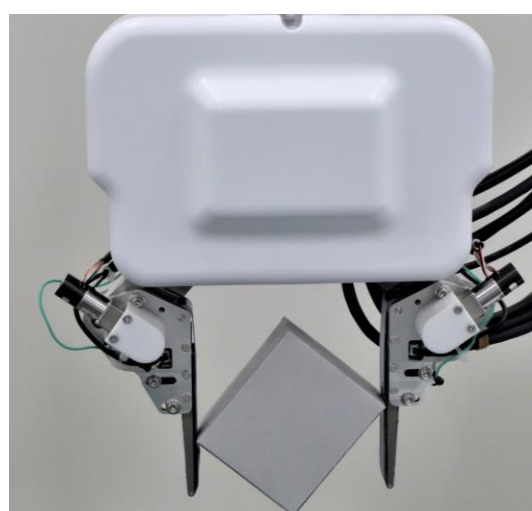


力加減を絶妙にコントロール
(力制御範囲 0.2N~)



● 吸着パッドでは難しいワークに対応

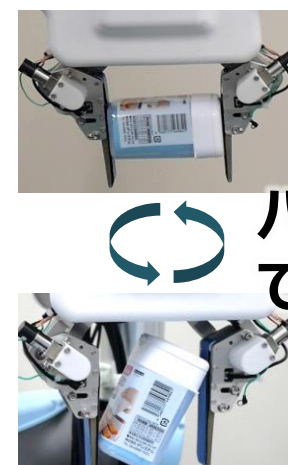
指先のベルトで対象物の位置姿勢を操作



引き込み・押し出し・回転が可能



● 箱詰め状態からのピックアップ



● 向きを揃えて箱詰め

この成果の一部は、国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構（NEDO）の助成事業（JPNP20016）の結果得られたものです。

