

技術紹介シート (Seeds Index_2032)

整列されていない様々な形状の部品を
治具レス・外界センサレスでも精確に
把持できる**汎用ロボットハンド技術**

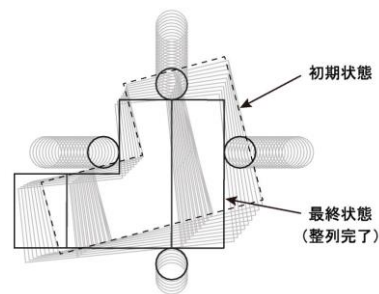
◆ 技術の概要

製造業における組立作業で扱う多種多様な形状の部品を、たとえ事前に整列されていなくても、治具や外界センサを使うことなく精確に把持できるような、**汎用ロボットハンドの機構**とその**把持戦略**を研究・開発しています。

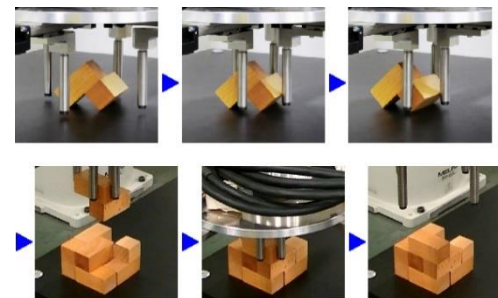
ハンドの機構は低自由度で比較的簡単であり、制御も容易であるため、低コストながらも変種変量生産に大きく寄与することが期待されます。



汎用ロボットハンド（試作機）と部品の把持



把持戦略のシミュレーション



汎用ロボットハンドによる
組立作業の実現

◆ 研究者情報



和歌山大学
システム工学部 システム工学科
機械電子制御メジャー

土橋 宏規 講師

<http://www.wakayama-u.ac.jp/~dobashi/>

http://www.wakayama-u.ac.jp/files/00162517/si_2032.pdf

◆ 問合せ先

和歌山大学 産学連携イノベーションセンター

TEL : 073-457-7564

E-mail : liaison@center.wakayama-u.ac.jp