

技術紹介シート (Seeds Index_2023)

豆腐のような柔軟物でもやさしく把持する
ロボットハンドで自動箱詰めしたい：
多指ハンド高度マニピュレーション技術

◆ 技術の概要

多指ハンドロボットは構造が複雑ですが、力学特性を正確に把握し、適切な制御アルゴリズムを実装すれば、食料品などの箱詰め作業（ゴム製柔軟指を装着）も可能となります。

本研究では、力覚情報を利用した繊細な把持の実現、把持・非把持を滑らかに実現するシームレス（継ぎ目のない）マニピュレーション技術や、従動関節を利用した安価なハンドシステムの実現などの研究を行っています。

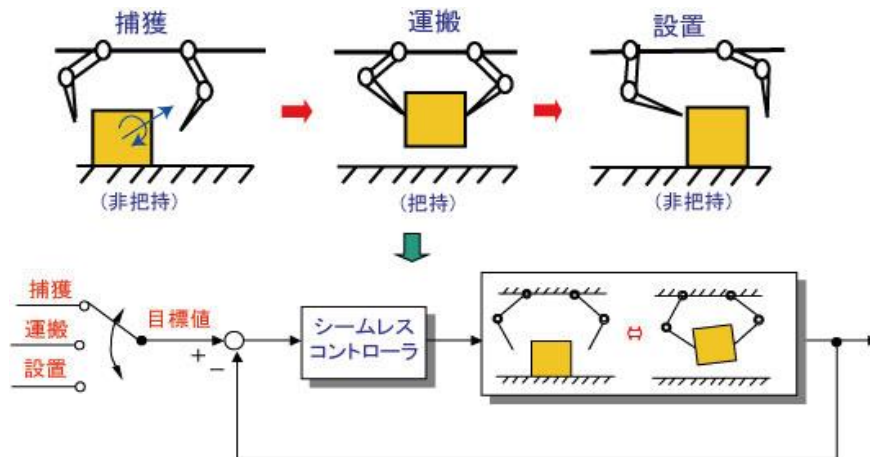
物体の捕獲～
運搬～設置ま
での一連の作
業を、一つの
コントローラ
で実現します。



ハンド・アームシステム



柔軟指



目標値の切り替えのみで実現
シームレスマニピュレーション

◆ 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

長瀬 賢二 教授

http://www.wakayama-u.ac.jp/_files/00162463/si_2023.pdf

http://wakarid.center.wakayama-u.ac.jp/ProfileRefMain_2175.html

◆ 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@ml.wakayama-u.ac.jp