

広島県戦略研究プロジェクト 産業用ロボットによる次世代生産システムの開発  
**自律的な動作のためのロボットハンド**  
 研究期間：平成25～27年度

**研究目的**

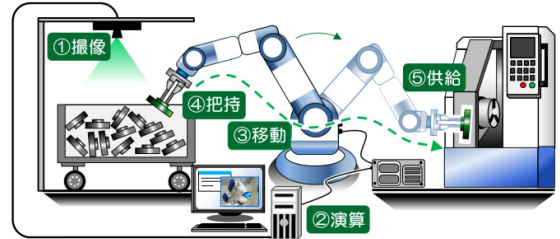
センサ等で検出した対象物の状態に合わせて、自律的な動作（例えば、ランダムピッキング）を行うロボットシステムが求められているが、ロボットの意図せぬ動作により周辺機器と衝突して、破損・チョコ停等が発生する課題がある。  
 その対策として、本研究では衝突した場合の衝撃吸収機能等を有するロボットハンドを提案する。

**研究概要**

**【背景】**

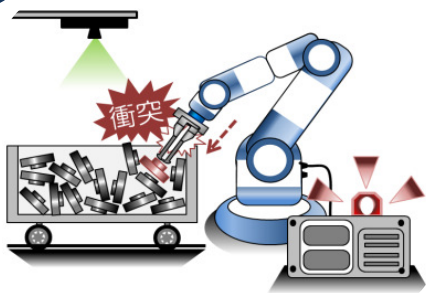


- 自律的に動作するロボット普及 -



**【課題】**

- 衝突による非常停止・破損 -



対策

対策

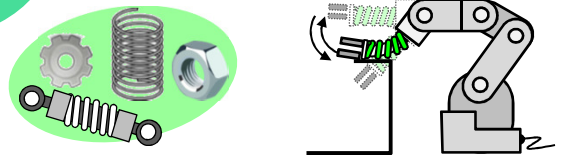
**【現状】**

- ソフト的な衝突対策は煩雑 -



**【提案】**

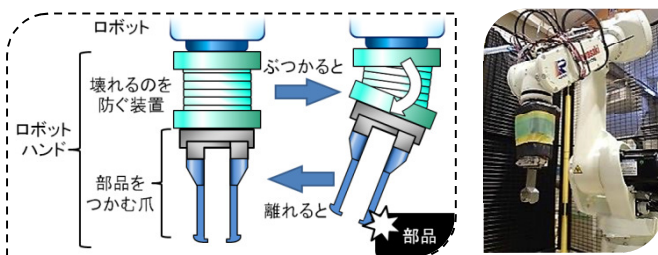
- ハード的な衝突対策を提案 -



**【機能】**

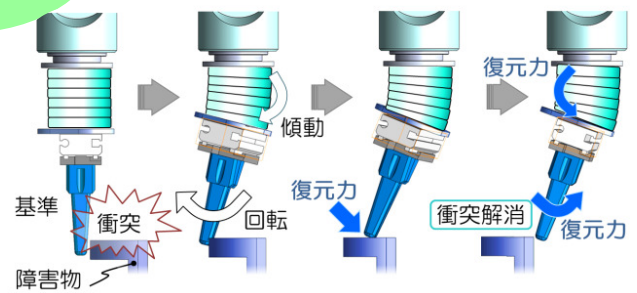
- コンプライアンスデバイスとは -

特許出願中



**【特長】**

- 衝突時の衝撃緩和 -



- 食いによる組付け性改善 -

