

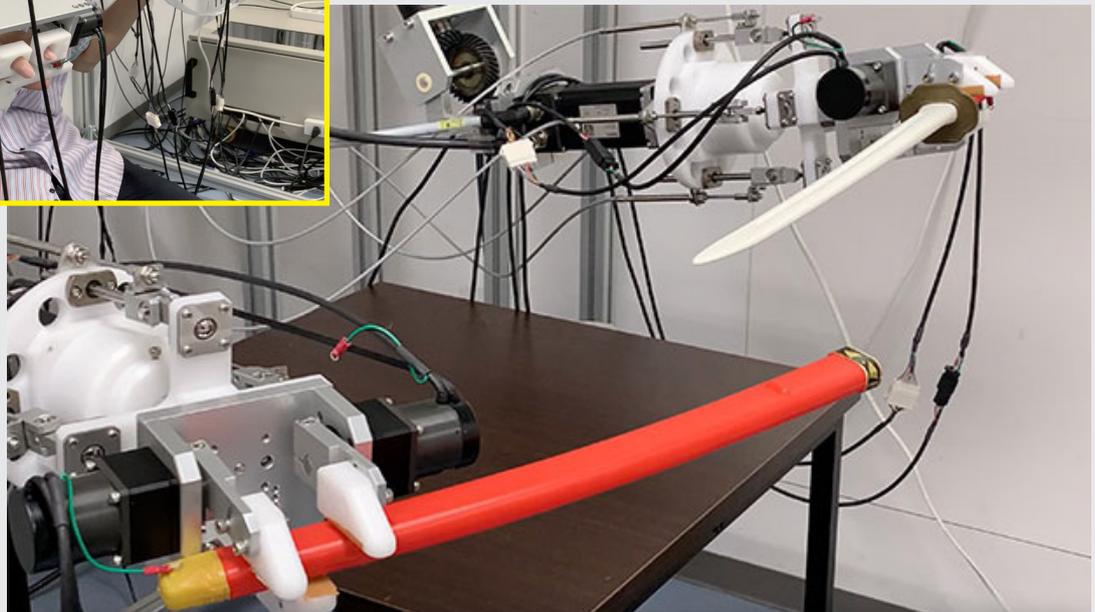


国立研究開発法人科学技術振興機構（略称 JST） / 慶應義塾大学

腱駆動機構による独自の構造を持つ遠隔操作型ロボットアーム

《概要》

本ブースでは、独自のワイヤを用いた腱駆動機構を有するロボットアームを展示している。本ロボットアームは人間の腕を模した構造となっており、モータ本体を腕の構造体とすることで大幅な出力体積比の向上を図っている。またボールジョイントとシャフトを用いた特徴的な手首関節機構を実現しており、駆動源を手先ではなく外部に実装することで装置の安定化に貢献している。



期待される分野

アクションを蓄積し、AI を用いることによりロボットはより身近になります。

- ・ 不定形物や柔らかいものを掴む・運ぶ・優しく扱う動作
- ・ 熟練者の研磨・研削技術の承継
- ・ 有名シェフ、思い出ある料理手法の再現



<https://haptics-c.keio.ac.jp>



お問い合わせフォームより



hapticscenter

