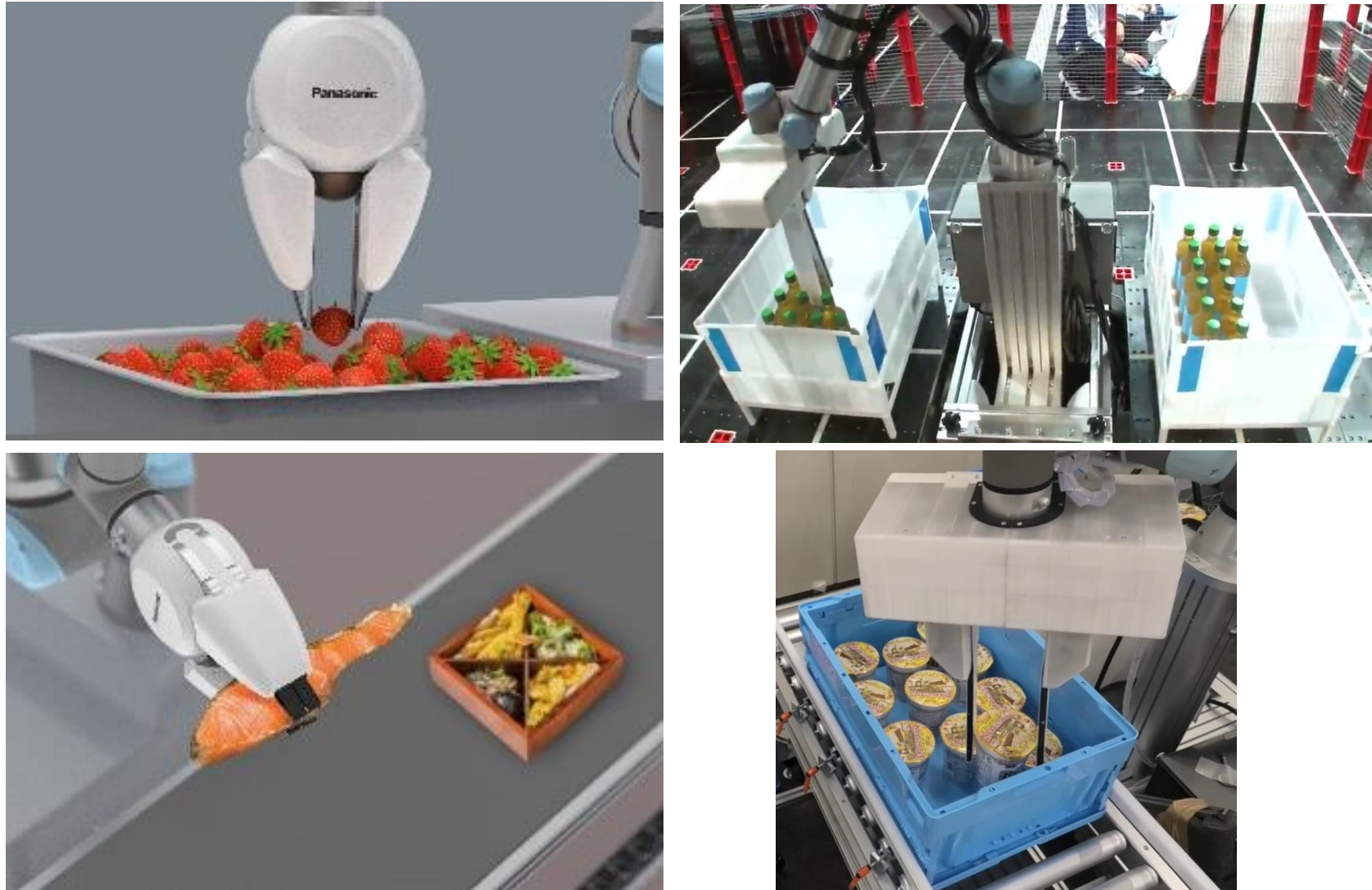


MI(Multi-skilled Intelligent)ハンド

変種変様な多能工作業を可能にするエンドエフェクタ

目指す将来像



工場での把持作業や組立作業、農業での収穫作業、物流倉庫での搬送作業などでは、依然として人作業を多く必要としています。

これらの人作業の自動化を目指し、産業界において広く実用できる、多種多様な『変種変様』な対象物を把持可能なエンドエフェクタ（MIハンド）を開発しました。

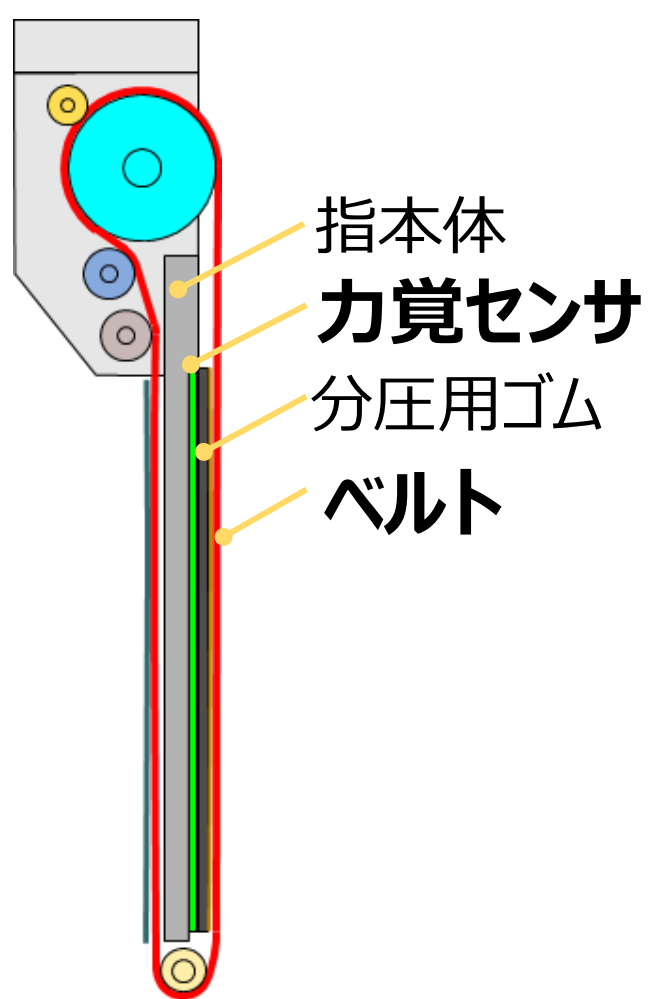
MIハンドにより、人作業を減らし労働力不足の解消を実現していきます。

ここが凄い！！



MIハンド

■把持指

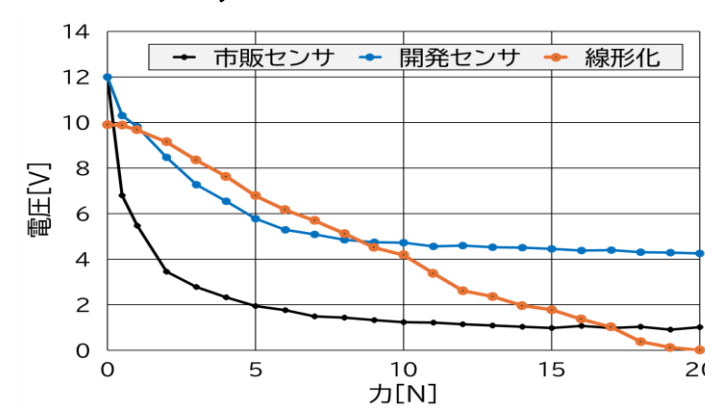


【特長】

- ・様々な硬さのモノを把持できる
- ・形が不定なモノでも把持できる
- ・把持したモノを操ることができる

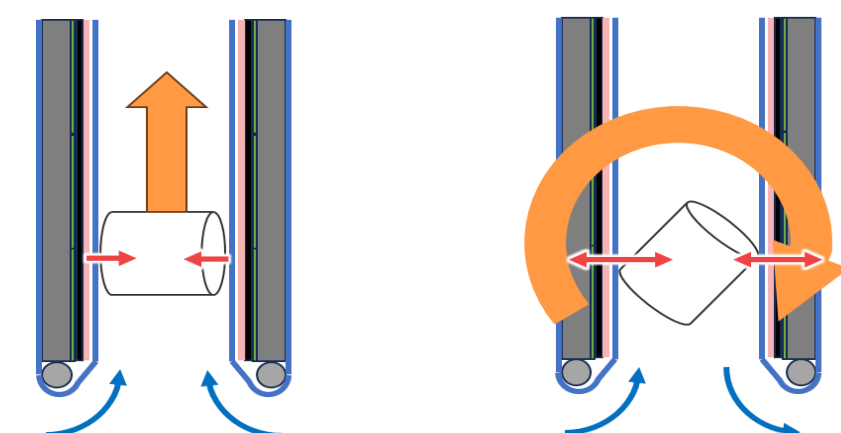
■力覚センサ

独自の計測系で0～20Nの力をセンシングし、適切な把持力に制御

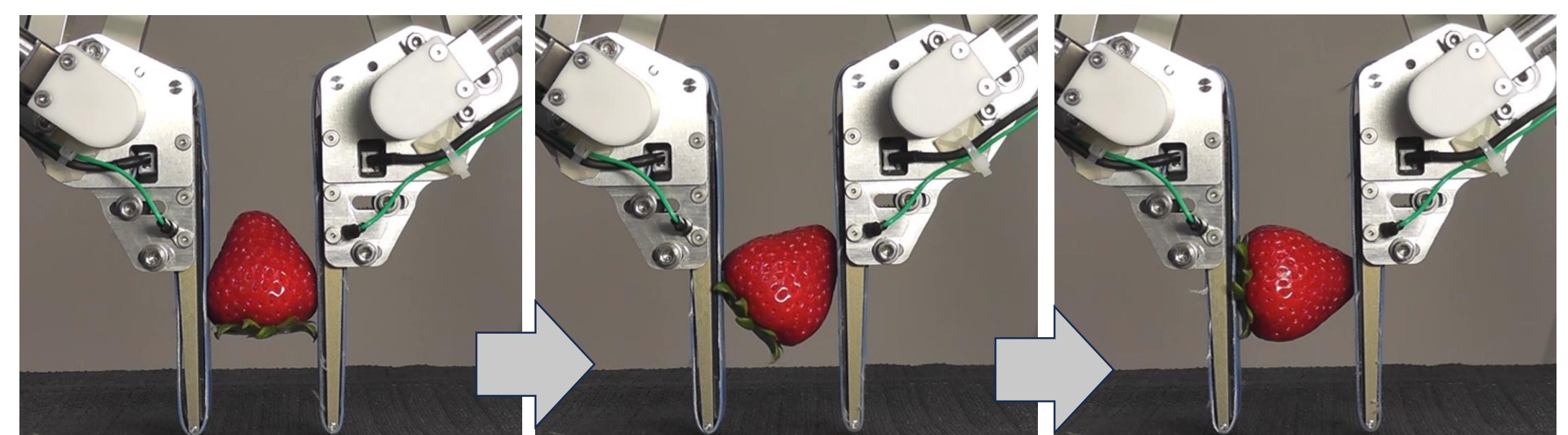


■ベルト動作

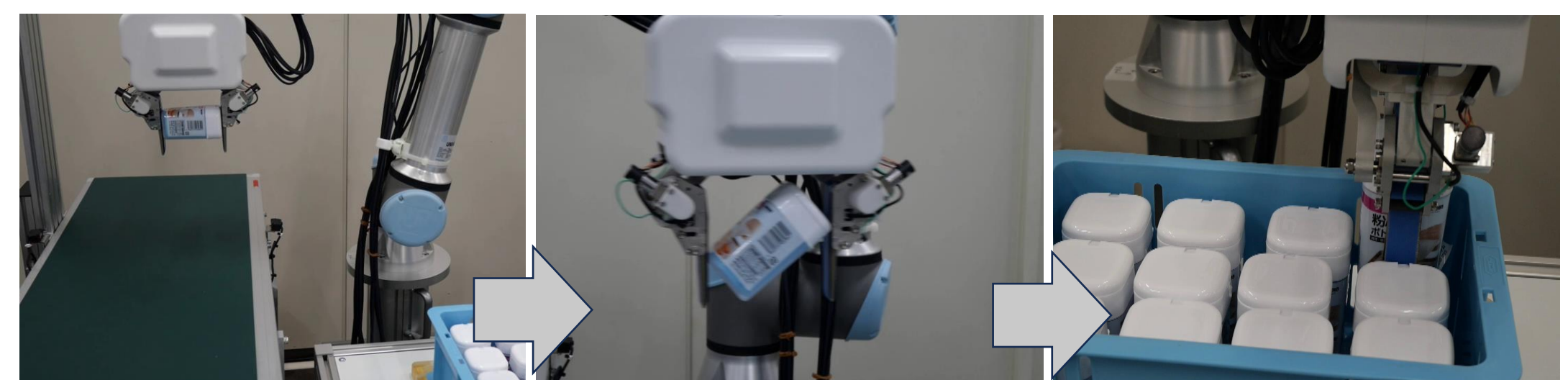
把持物出し入れ 把持物回転



多種多様なモノを把持



イチゴの把持～回転操作



ピックアップ～回転操作～挿入

指先に力覚センサとベルト機構を搭載したエンドエフェクタ（MIハンド）を開発しました。このハンドは次の①～③の特長を有しています。

- ①様々な硬さのモノを把持できる
- ②形が不定なモノでも把持できる
- ③把持したモノを操ることができる

力覚センシングして把持力を制御することで、イチゴから金属部品まで硬さが異なるモノ・様々な形状の日用品などの把持ができます。また、指先のベルトを用いることで、把持したモノを狭隘に挿入したり、向きを変えることもできます。