

現実世界で自ら学ぶティーチングレスロボットハンドの開発（株式会社Thinker）



所在地	創設年	創設者名
大阪府大阪市	2022年	藤本 弘道

パートナーVC	直近の資金調達ラウンド	企業価値
フューチャーベンチャーキャピタル	シリーズA	非公開

会社連絡先：

e-mail: info-web@thinker-robotics.co.jp

ホームページリンク

<https://www.thinker-robotics.co.jp/>

○事業概要

対象物を近距離でリアルタイムセンシング出来る「近接覚センサー技術」と、細かい調整可能な「柔軟関節技術」を組み合わせた独自の高性能ロボットハンドに、自己学習アルゴリズムを搭載させ、製造現場で自動化ニーズの高い少量多品種のばら積みピッキングをティーチングレスで行えるロボットハンドを開発する。

○事業内容

当社は既に多様なばら積みピッキングが可能なロボットハンドを実現しつつある。しかし、製造現場への実装のためにはユーザーフレンドリーの観点からロボットの制御を自動的に調整する技術が必要不可欠である。そこで、今回新たに①自己学習アルゴリズム（現実の物体に自ら何度もトライしながら最適な掴み方を推測する）、②ハードウェアの更なる進化（取り扱える物体の幅と手探り制御の幅を大幅に拡張する）に向けて開発を進める。これにより、柔軟な対応と学習能力を実現する次世代のロボットハンドの実現を目指す。

事業領域・分野	助成事業年度	交付決定額	海外技術実証
モビリティ	STS 2024～2026年度	215百万円	—