



## 概要

モータと減速機構として機能するボールネジが並列に配置された構造の採用により、大型化しなくても減速比を大きくすることができ、多関節多自由度のロボットハンドにおいて高把持力を実現しています。

## 研究内容

### 従来技術

モータ＋減速機構

①長所

機構の小型化可能

②短所

バックラッシュ

### 本技術

モータ＋減速機構＋ボールネジ

①長所

バックラッシュの影響小

高減速の実現

②短所

機構の大型化

### ロボットハンドの主な仕様

- ・自由度： 3関節3自由度/指 × 5指
- ・指先力： 100N以上
- ・重量： 1.516kg

### 今後の課題

実用化に向けた生産性を考慮した設計

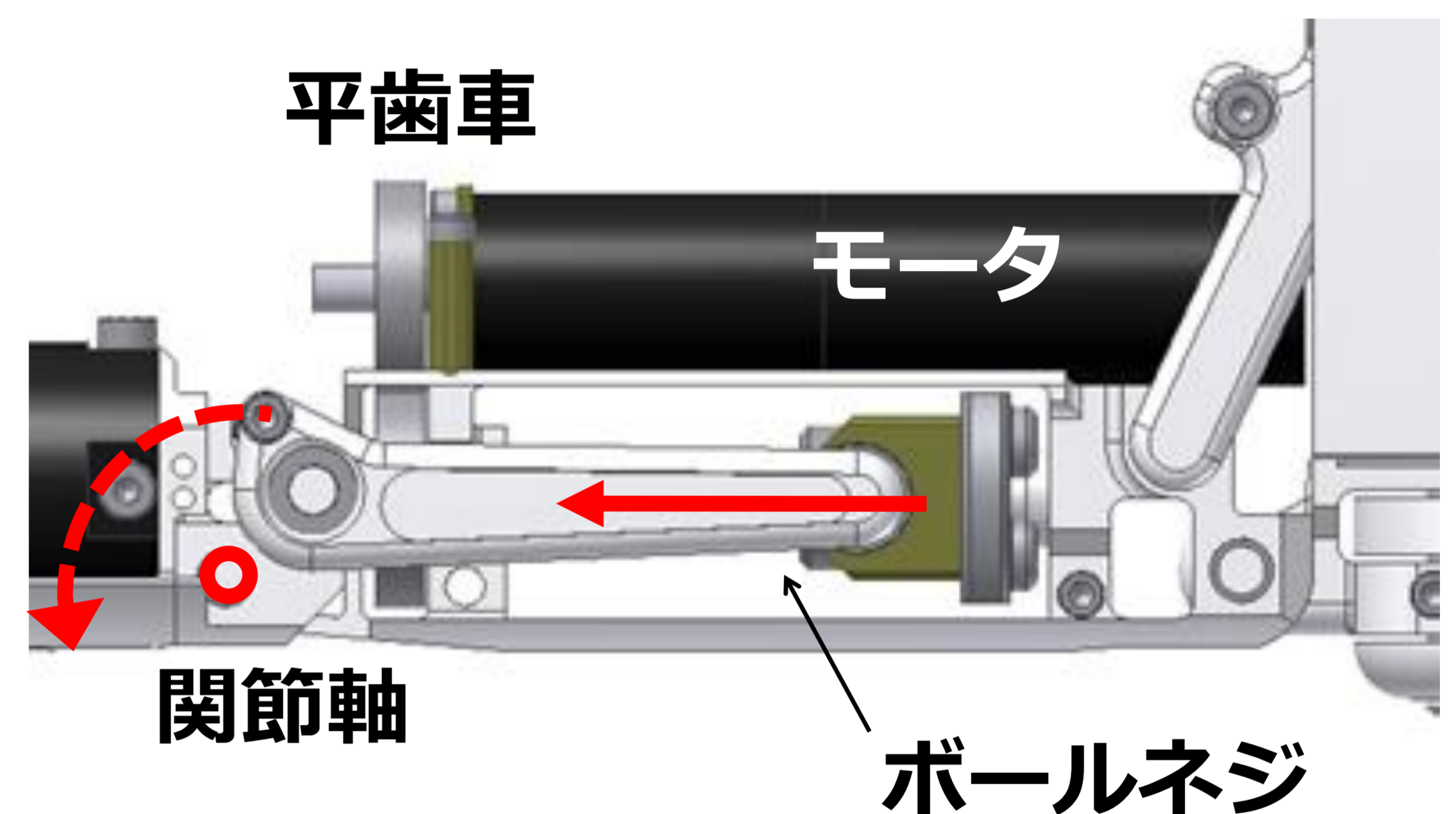


図1 高出力化機構

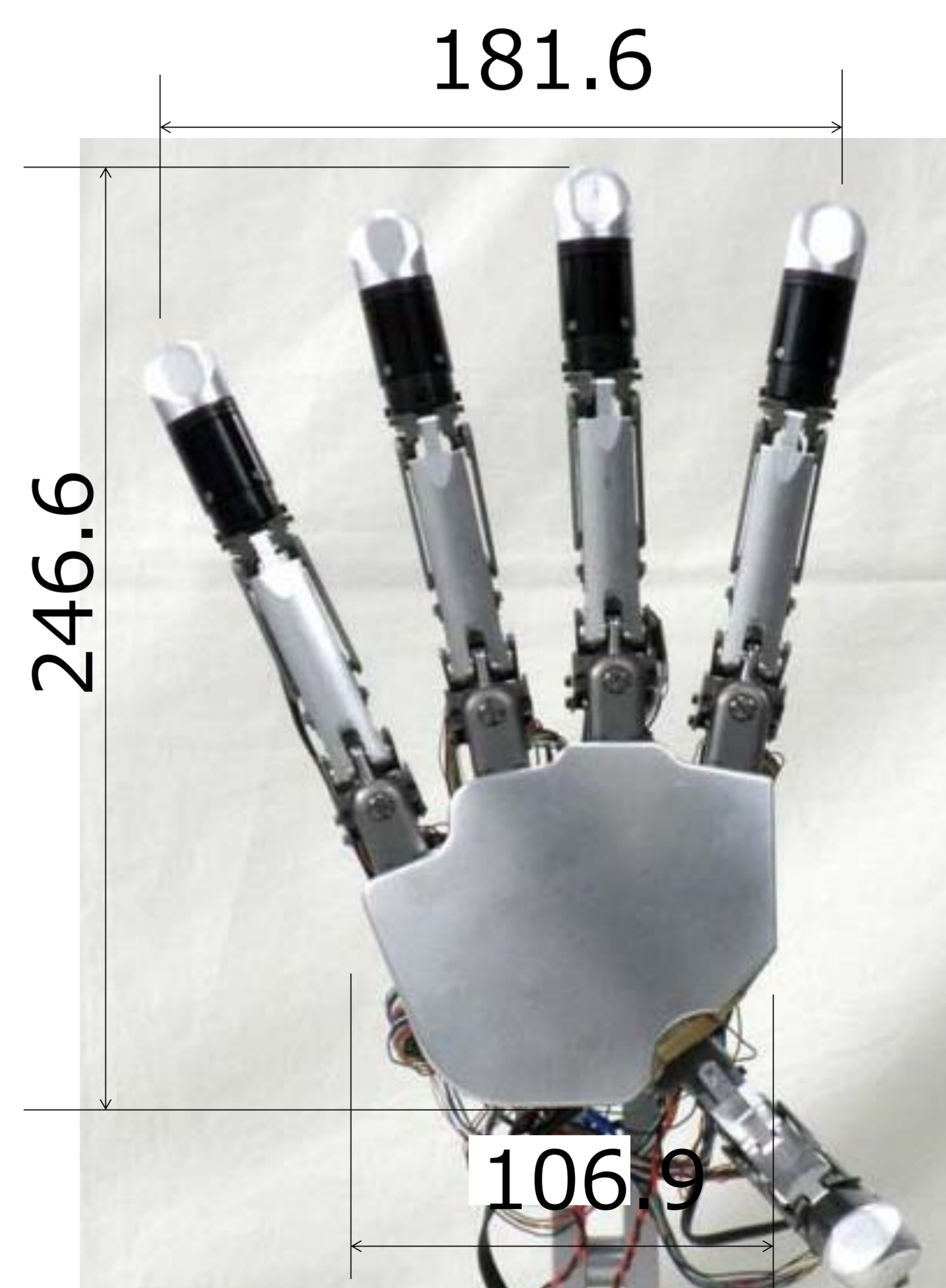


図2 高出力ロボットハンド外観

## 活用分野・用途・応用例

産業用ロボットアーム、災害対応支援ロボット、切削加工の治具