

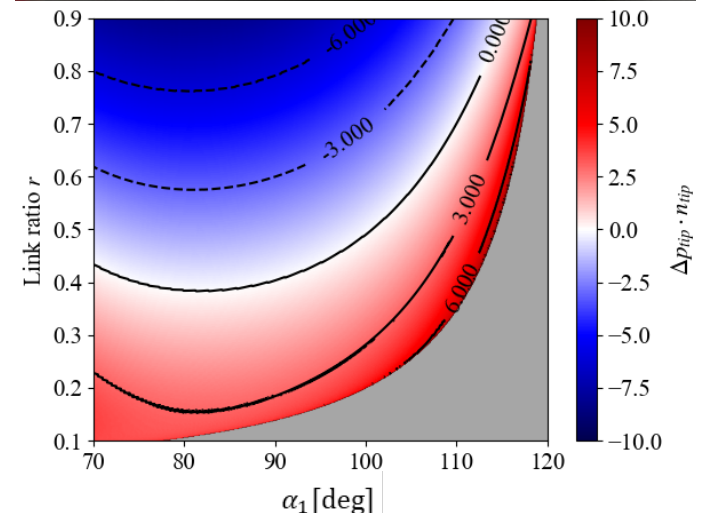
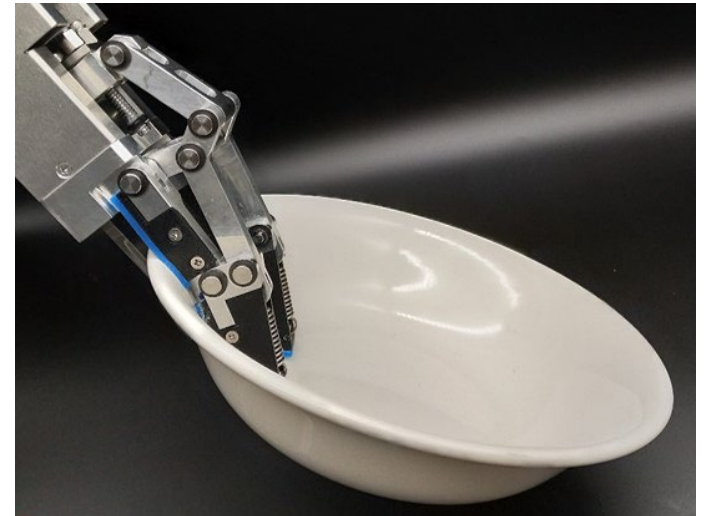
把持安定性解析に基づく食器用劣駆動ロボットハンド (第26回ロボティクスシンポジウム)

衣川潤(東北大学), 鈴木裕貴(日立建機), 寺山隼矢(東北大学), 小菅一弘(東北大学)

本研究では, 全自動食器洗淨・整列システムのための劣駆動ロボットハンドを提案した.

複数の形状のお皿を安定して把持するための劣駆動機構をモデル化し, 把持安定性の解析結果に基づきリンク寸法を決定した.

様々な形状のお皿を対象とした把持実験を行い, 提案するロボットハンドの有効性を確認した.



リンク寸法に対する把持の安定性解析結果