

# アイリスロボットハンド

Robot end effector by using iris mechanism.

## 1. 背景 Background

今日、ロボットは単機能から複合機能へと進化してきている。エンドエフェクタとしてのハンド機構もできるだけシンプルで、任意の形状の対象物の把持ができる汎用性が求められている。

## 2. 利点 Advantage

単一アクチュエータで駆動し、さまざまな形状・重量の対象物に対して、全方位からの均一な把持が可能。

## 3. 技術 Solution

ヒューノイド型ハンドでは機構が複雑でアクチュエータも多数必要であるが、シンプルで汎用的な機構としてアイリス機構を採用。

ハンドに適したブレードの形状や溝の形状による動きを解析・設計。3次元プリンタによるブレードを造形。複数ブレードによるトルク把持制御の実現。

## 4. 用途 Application

産業用ロボットやサービスロボットのハンドとして各種組付け作業や搬送作業など。

