

【優良賞】 研究用人間型ロボットハンド「Gifu Hand」

株式会社 ダイニチ

〒509-0249 岐阜県可児市姫ヶ丘 1-33

TEL 0574(63)4484

岐阜大学工学部

〒501-1193 岐阜県岐阜市柳戸 1-1

TEL 058(293)2546

人間の手とほぼ同じ関節数と自由度を持ったサーボモータ内蔵の人間型ロボットハンド。

ロボットによる器用な物体操作や人間との協調作業などの研究用プラットフォームとして岐阜大学工学部川 研究室との産学連携で開発。人間と同様に5本指20関節16自由度を持ち各指のリンク長さの比は人間に近く、人間の手とほぼ同じ大きさと構成である。関節は、ハンド機構内に内蔵されたモータにより駆動し、市販のロボットアームに容易に装着できる。

