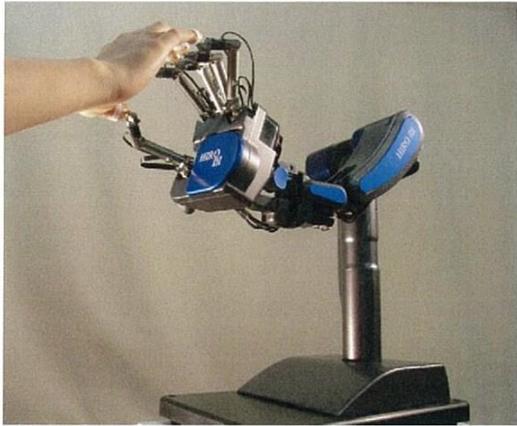


多指ハプティックインターフェイスロボット「HIRO III」

概要・品質・性能	<p>人間の指や拳の多点にリアルな力覚を提示できるハプティックインターフェイスロボット。</p> <p>アームと触覚指5本を持つハンドで構成され、ユーザーは指フォルダを装着し、触角指と連結する。立体映像と重量感の提示により、臨場感あるVR操作をすることができる。作業領域が広いが、制御上必要な基本コマンドを予め備えているため、購入後すぐ開発にとりかけられる。出来拘束は指先だけなので、ユーザーの手に圧迫感がない。</p>	 <p style="text-align: center;">HIRO III</p>
用途	<p>(1) 人間型ロボットの遠隔操作、熟練技能の記録伝達</p> <p>触感を提示する三次元CAD、触診訓練システム、医療道具訓練システム</p>	<p>技術移転</p> <p>(1) 形態：共同研究開発</p> <p>(2) 相手先：ソフトウェア開発 (応用するためのアプリケーション開発)</p> <p>(3) 地域：国内に限る</p>
実用化・情報	<p>[試作・実験] 完了</p> <p>[製造・販売実績] 1台あり</p> <p>[技術情報の提供] 技術資料、パンフレット</p> <p>[情報提供者] ㈱丸富精工 開発課 石樽 康彦</p> <p>[連絡先] (財)りそな中小企業振興財団 TEL 03-3444-9541 FAX 03-3444-9546</p>	<p>特許出願中</p> <p>特許公開番号：2007-316936 「触角インターフェイス及びその制御方法」</p> <p>特許公開日：平成19年12月6日</p> <p>出願人：岐阜大学、㈱丸富精工、㈱ダイチ</p> <p>特許発明者：川崎晴久、毛利哲也、石樽康彦、下村尚之</p>