

ワンモータで様々な形状を 把持するロボットハンド

【ダブル技研株式会社】

【特徴】

D-Handは人体の骨格構造を模擬し、各関節へ力を分散させてバランスを保ちながらモノの形状に沿うように把持できるロボットハンドです。人体の動力源である“腱”をリンク機構で再現し、全ての関節を一連の連動リンクとすることで、1つのアクチュエータ（モーターなど）で把持動作を実現できます。



ブロッコリー



指の動作システム

【効果】

- ①通常、関節1つ1つにアクチュエータが必要になりますが、D-Handではそれが1つで済むため、軽量化・小型化に貢献できます
- ②1つのハンドでいろいろな形状のモノに対応できますので、従来のように流れてくるモノが変わる度に段取り替え（ユニット交換など）の必要がありません
- ③価格面でもロボットハンドに組み込まれるアクチュエータの数が大幅に削減されるため、従来よりもコストが下がり比較的安価に導入する事ができます



液体入り袋

産業用ロボットハンドとして、また野菜や果物などの収穫ロボットハンドとしての利用に限らず、生活支援ロボット（介護分野・災害分野等）や特殊環境下作業ロボットなど、様々な分野への応用も目指します