

ご提案します!

力覚提示装置

人間の指先に3軸方向に力覚が提示できます。

岐阜大学工学部川崎・毛利研究室との共同開発商品

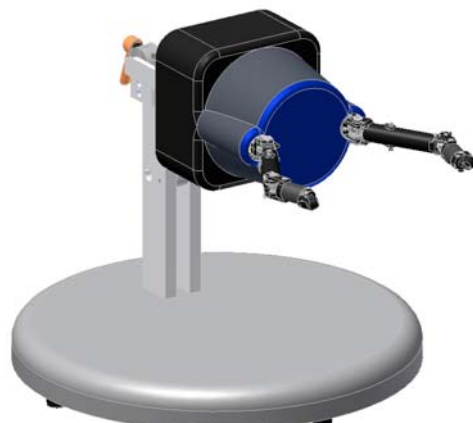
待望のシリーズ化 計画中!!

ハプティックインターフェースロボット(HIROⅢ)に
3本指タイプ・2本指タイプ・5本指タイプがラインナップ

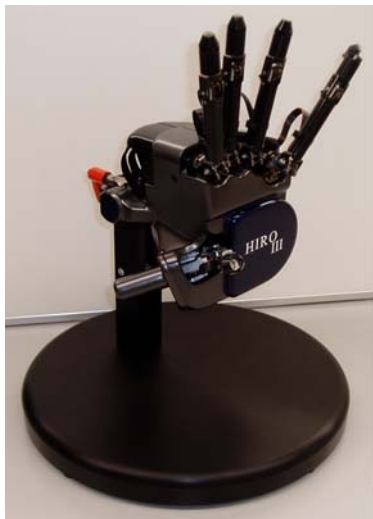
3本指タイプ(拇示中配置)



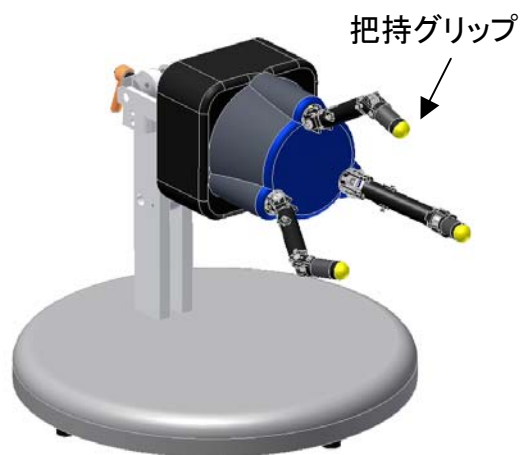
2本指タイプ(対向配置)



5本指のHandHIRO

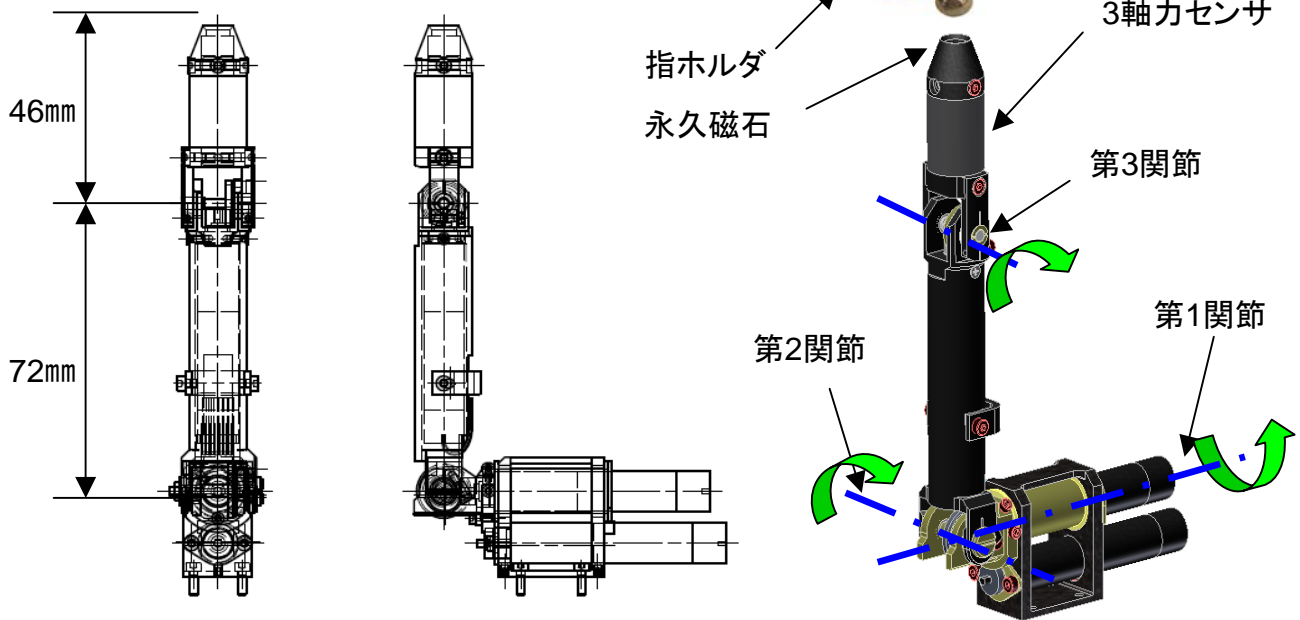


ロボットハンドとして...



注) 台座はアルミ製でアルマイト処理を施していますので、
黒色・銀色・青色・ゴールド色・赤色などが可能です。

【指機構】

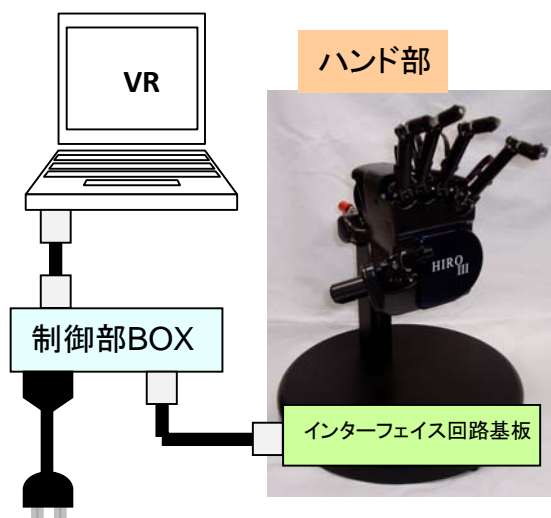


関節数	自由度	リンク長さ [mm]	重量[g]	関節可動域[deg]		
				第1関節	第2関節	第3関節
3	3	72:46	120	-30~30	-35~90	0~112

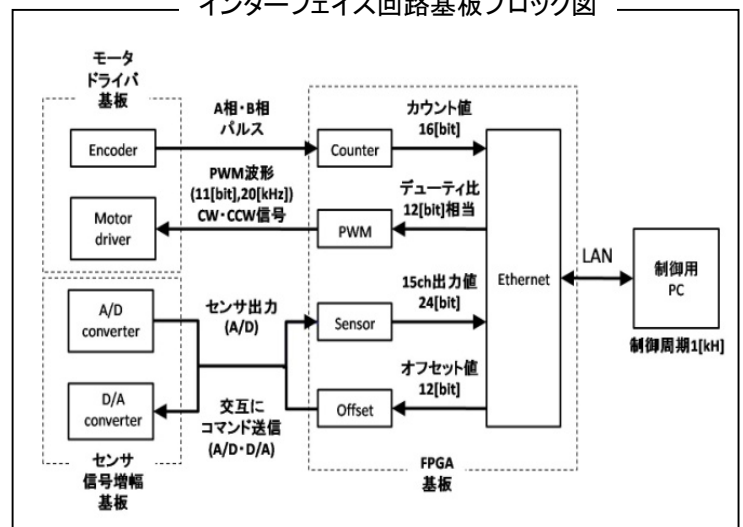
【3軸力センサ】

定格負荷5[N], 定格出力はx, y方向±0.3mV/V, z方向±0.1mV/V, 分解能0.01[N]である。
また、センサ信号増幅基板はAmp, A/D, D/A機能およびローパスフィルタを有している。

【システム】



インターフェイス回路基板ブロック図



【お問い合わせ先】

〒501-3936 岐阜県関市倉知字イクダ3147-7
株式会社 丸富精工
TEL 0575-24-5530 FAX 0575-24-5509
URL <http://www.maru-tomi.co.jp/>



お断り無く仕様などを変更することがありますのでご了承願います。