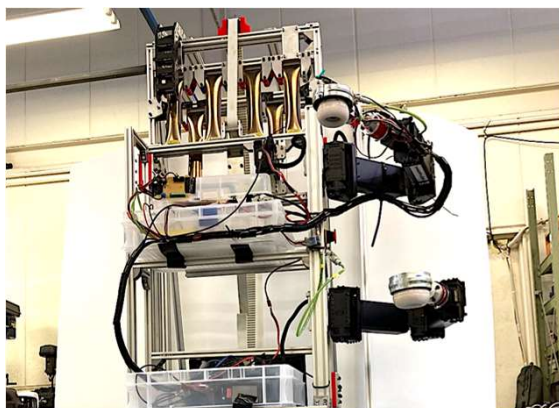
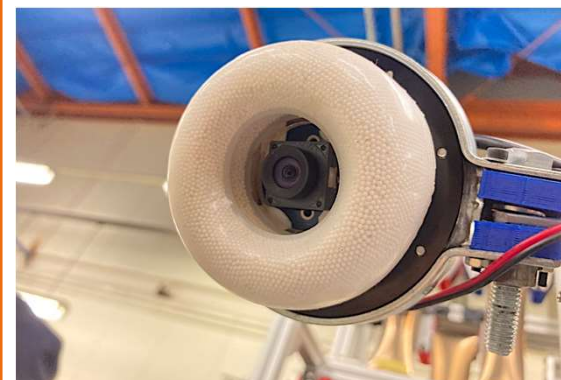


Kobe Kosen Robotics (Japan)



開発のポイント

- ①未来の万能ハンド
触覚とインハンドビジョン！
- ②双腕スカラロボット
脅威のZリーチを実現！
- ③超簡単！遠隔操作！
万能ハンドにお任せ！



チーム紹介

【結成のきっかけ・動機】

数千種の商品を扱うコンビニにおいて、多品種をハンドリングできる万能ハンドが自動化の最後の難所です。つかみ損ねを防ぐ触覚機能に加え、位置ずれが起きないインハンドビジョンで社会を変えます！

【今後の展望】

多品種をピッキングするロボットハンドの制御面に着目し、人の手を模倣した操作系、ハンドではなく、簡単操作で多品種を把持できる遠隔操作型の万能作業ロボットを目指しています！

役割	氏名	所属/役職	得意分野、研究分野
チームリーダー・ソフト担当	清水俊彦	神戸市立工業高等専門学校 機械工学科/准教授	何事にも熱心に取り組み成長すること、万能ハンドとその応用研究。
サブリーダー・メカニク	濱田翼	神戸市立工業高等専門学校 機械システム工学科/1年生	スマートな決断による実践的設計開発、万能ハンドを用いた壁面移動ロボット。
ハンド・回路	多賀康太	神戸市立工業高等専門学校 機械システム工学科/1年生	不屈の努力による電気回路開発、万能ハンドの触覚に関わる研究
ハンド・設計	澁谷 拓海	神戸市立工業高等専門学校 機械システム工学科/1年生	超絶技巧によるソフトロボット開発、万能ハンドの高機能化に関わる研究
回路・ソフト	大西 凌平	神戸市立工業高等専門学校 機械工学科/5年生	ロボット系ものづくりのオールラウンダー、ヒト型ロボットの遠隔操作に関わる研究

