

(B-3) つかむ物にあわせて指先を変えられるロボットハンド

特許出願番号

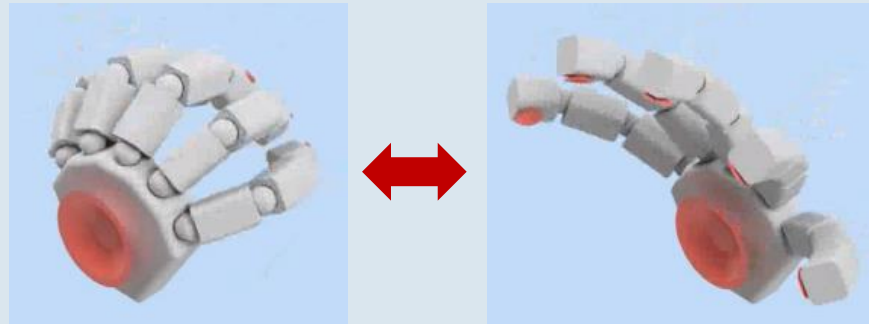
出願日

登録日

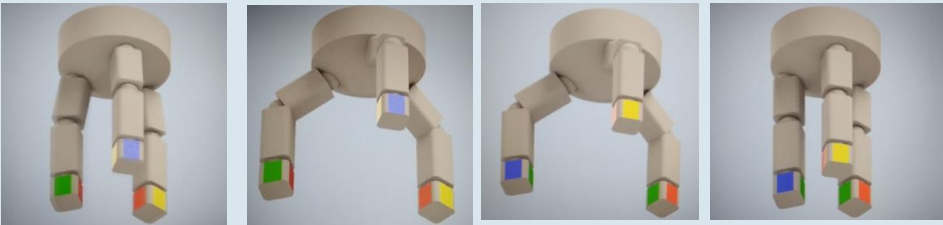
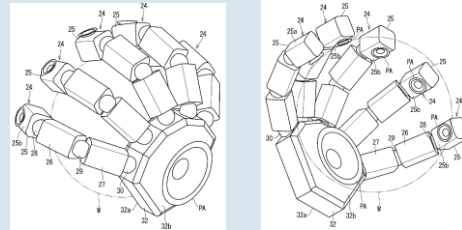
特願2020-071083号

2020/04/10

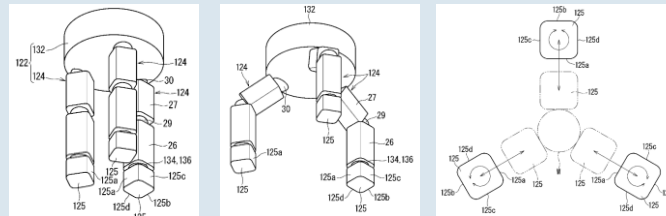
審査中



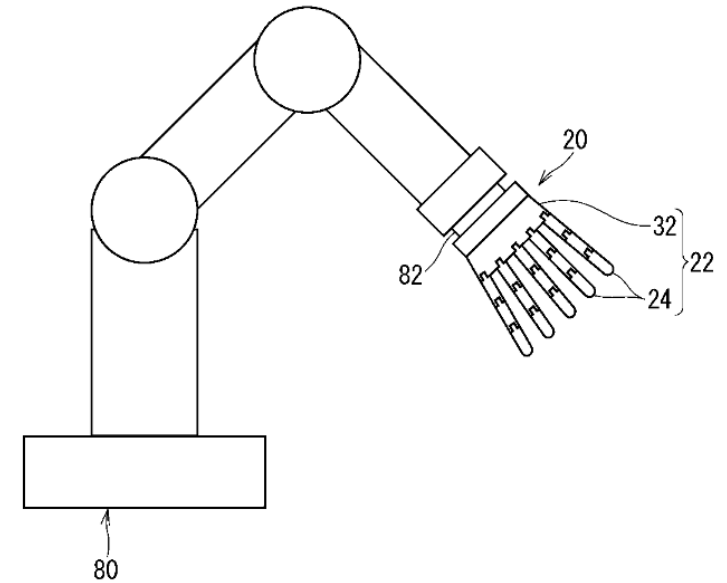
関節が逆にも曲がることで、手の表裏どちらでも物体を把持できるように構成された人型ハンド



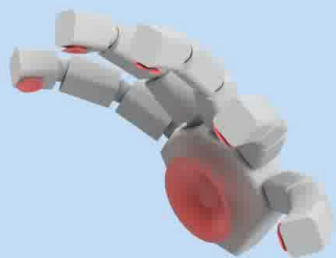
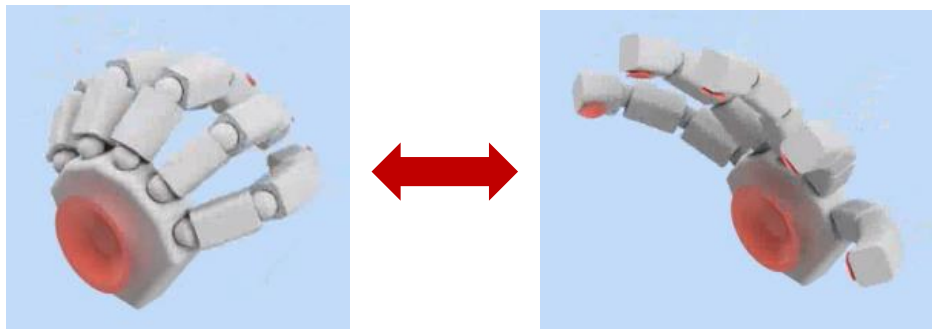
指が鉛直軸に回転することで、堅い把持面と柔らかい支持面とが適宜切り替わるように構成されたクレーン



【出願内容】
複数の指先部を姿勢変更する
ロボットハンド。

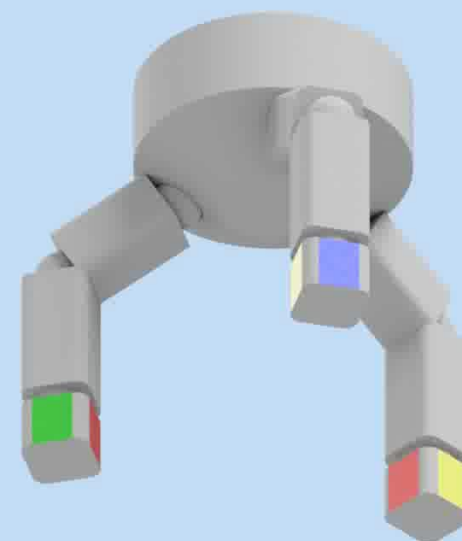
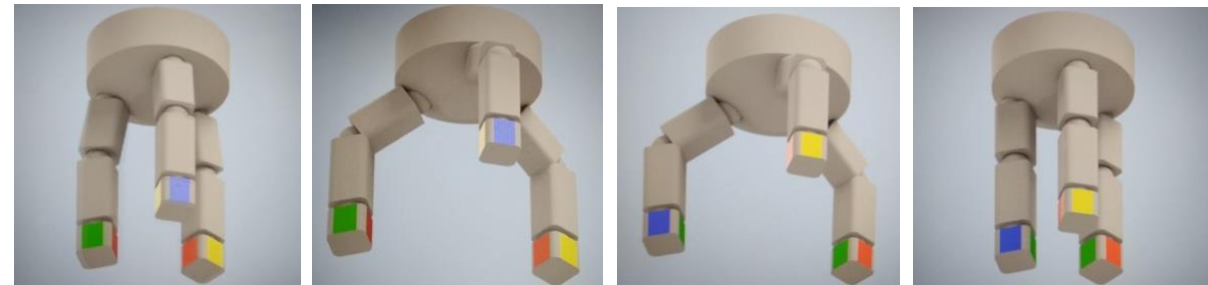


特徴①



関節が逆にも曲がることで、
手の表裏どちらでも物体を把持できるように構成された人型ハンド

特徴②



指が鉛直軸に回転することで、
堅い把持面と柔らかい支持面とが適宜切り替わるように構成されたクレーン