



Home

Home > 出展者一覧 > 立命館大学 理工学部 ロボティクス学科

主催者挨拶

立命館大学 理工学部 ロボティクス学科

王 忠奎 助教

開催概要

優しい把持が可能な空気圧駆動ソフトグリッパーとROSに基づく自動化システム

装置
保証

出展者一覧

JST大学見本市ゾーン
NEDOゾーン

小冊 M-52

大学発ベンチャー表彰2018
(事前登録制)

Ritsumeikan University Assistant Professor Wang Zhongkui

Pneumatically Driven Soft Robot Gripper Capable of Gentle Gripping and Its Automation System Based on ROS

主催者セミナー

JSTセミナー
NEDOセミナー

出展ゾーン 大学等シース展示ゾーン

出展分野 装置・デバイス

小冊番号 M-52

プレゼンテーション

大学組織展示プレゼンテーション
NEDOプレゼンテーション

数字で見る

イノベーション・ジャパン

交通アクセス

会場マップ

お問い合わせ

チラシダウンロード

大学発ベンチャー表彰

公式ツイッター
@ij2018_official

公式Facebookページ

展示概要

技術概要

本技術は、空気圧で駆動する柔らかい材料（ゴム系）を用いたロボットグリッパーに関するものである。崩れやすい対象物（食品など）のばらつきに対応でき、かつ制御しやすく、周りの環境と接触しても安全性が高い。また、空気圧で駆動するため衛生面の問題も少ない。構造も簡単なので、食品産業向けに低コストで大量生産を行い、提供することを目指す。また、ROS (Robot Operating System) を用いて、ソフトグリッパー、ロボットアーム、カメラを統合して、自動ピックアンドプレースシステムを構築した。

想定される活用例

- ・食品産業自動化（お弁当箱のパッケージ）
- ・農産物のピッキング
- ・医療や看護用デバイス

展示のみどころ

ROSで構築したソフトグリッパー、ロボットアーム、カメラのシステムで、以下の点をご覧ください。

1. 把持対象物の形状バリエーションに対応可能
2. デザインと製作の簡単さと崩れやすい対象物の把持

特許情報

特許情報1 発明の名称	空気圧アクチュエータ及び空気圧アクチュエータを備えたグリッパ
特許情報1 出願人	学校法人立命館
特許情報1 発明者	平井慎一、王忠奎
特許情報1 出願日	2017年09月27日
特許情報1 出願番号	特願2017-186729

[一覧に戻る](#)

プライバシーポリシー

© 2018 イノベーション・ジャパン2018運営事務局