ブースNo
101

RDX HOKURIKU
金沢大学 KANAZAWA

会社概要

■ 従業員数 / ー
■ 資 本 金 / ー
■ 業　　種 / ー

国立大学法人 金沢大学
ロボティクス・デザイン研究室（北陸RDX）

TEL:076-234-4689
http://da.ms.t.kanazawa-u.ac.jp/rdlab/
〒920-1192
石川県金沢市角間町1

Robotics Design

PR 販路 産学 情報 人材

人の動作を補助し、向上させるスキルアシストロボット

▶ 会社・事業の特徴

人が環境などに応じて力や速度を加減し、ロボットが精密な位置決めを行う、人とロボットの協調による正確かつ高度な動作を実現可能なロボットシステム。

▶ 技術アピール・マッチングニーズ

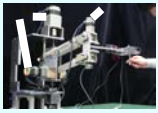
人は手先などを精密に動かすことが得意でない一方、ロボットは高精度な位置決めは得意である。しかし、ロボットのみでは多種のセンサを用いても、人と同様な速度加減、力加減を独自に行い、高度な作業を行うことは難しい。本技術では、人の動作と協調して位置決めの補助が可能なスキルアシストアームを実現している。同アームにより、人は力の検知や速度の調整に集中でき、また、ロボットだけでは困難であった作業を、人の負担を低減しながら協調して実現したり、熟練者でなくとも高精度な作業を実現したりできる。

ココがスゴい！

人の動作と協調し高度な動作を実現するスキルアシストアーム

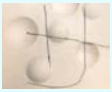
ロボットの特徴	人の特徴
○精密で安定した位置決め動作 ×感覚と判断力の付与が困難	○優れた感覚と判断力 ×位置決め動作が不安定で不確か

ロボットによる精確な位置決め ＋ 人間による速度・力加減の調整



3次元スキルアシストアーム

補助なし


補助あり

アーム先端を人が動作させるとロボットが正確な軌跡を描くように補助を行う
軽量化タイプ