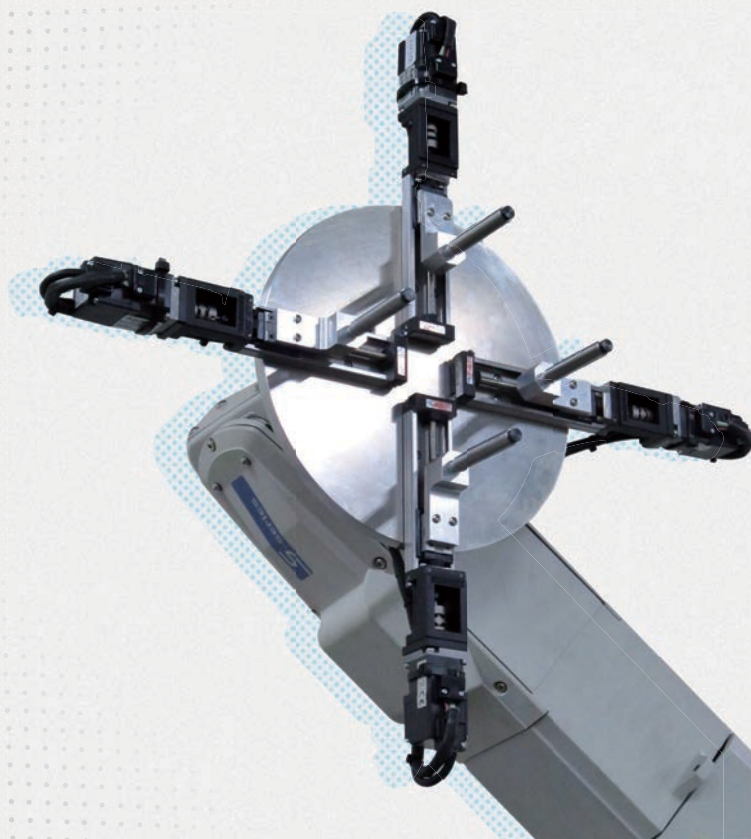


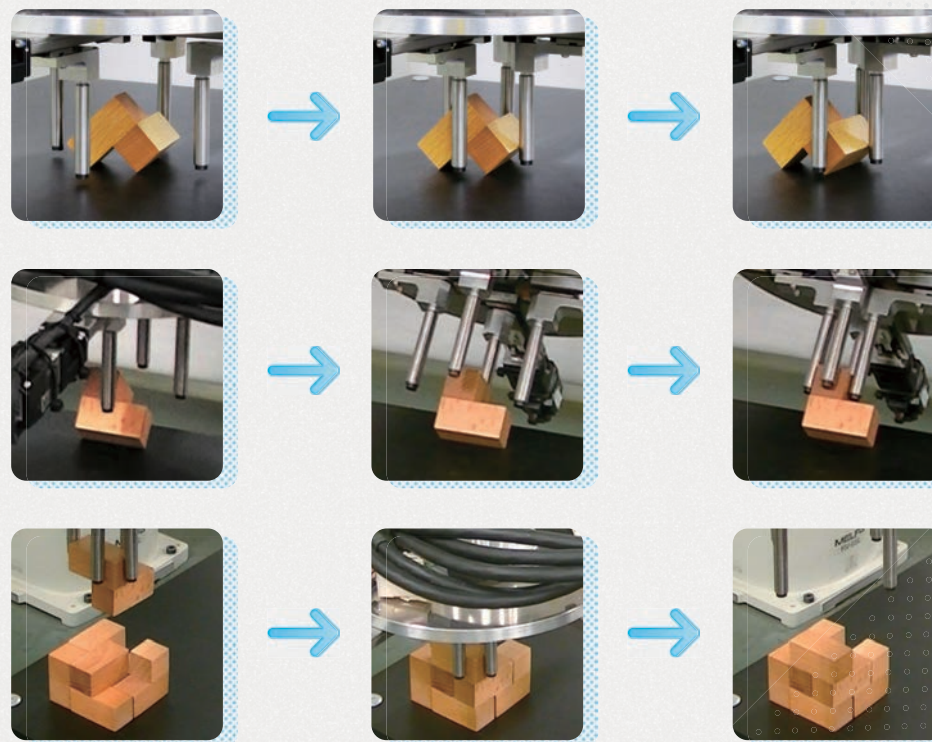
低コスト汎用ハンドの開発ならご相談ください！  
シンプルなロボットハンドで作業の効率化を図る



和歌山大学  
システム工学部 応用理工学領域  
〈准教授〉土橋 宏規



低コストの汎用ハンドによる新発想マニピュレーション



事前整列されていない様々な形状の部品を整列させ、  
精确な把持を実現するロボットハンドの機構設計と把持戦略！