

知能的作業における共思考協調型マニピュレータ

~ A Co-Thinking Collaborative Manipulator for Intelligent Tasks ~

The purpose of this study is to develop a smart collaborative robot, where a rapid and accurate robot and a flexible human work synergistically to achieve a common objective. This system allows us to explore the use to improve performance of operator.

目的:
迅速かつ正確なロボット
と柔軟な人間が相乗的
に働いて共通の目的を
達成する, スマートな協
働ロボットの開発

力センサやアクチュエータを用いて互いの意思を伝えることより, 人と協働するマニピュレータの開発を目指します.

衰弱機能の補填や機能向上, 組み立てやパッケージング作業等汎用性の高いロボットができると考えています.

