

技術トピックス

ロボット用感圧シート

当社では、電気通信大学知能機械工学科・下条誠教授のグループとロボット用感圧シートの共同研究「荷重位置と強度センシング方式の研究開発」を行っている。当社の持つメンブレン回路技術を活用し、感圧機能をもった位置検出センサを実現するものである。2足歩行の人間型ロボットが歩くとき、足の裏の"重心"の移動を検出して安定した歩行を可能とするセンサや、ロボットハンドの指先が対象物に触れる"触覚"を検知するセン

サなどの開発を進めている。この研究で開発されたセンサは高速応答性にすぐれ、柔く・薄く・軽いという特徴を持ち、配線の簡略化や大面積化への対応が可能であるだけでなく、安価であるといった長所も持つ。今後、産業用ロボットへの応用などさまざまな展開を見据えて、さらに開発を進めていく予定である。

(電子電装開発センタ回路技術開発部 二木)

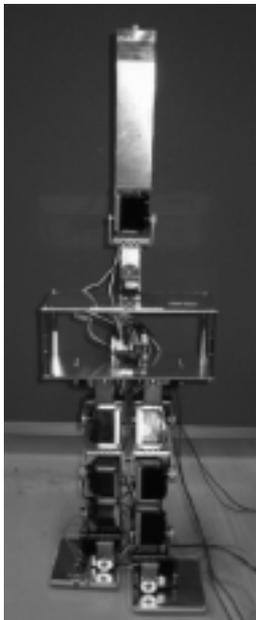


図1 足裏センサを組み込んだ2足歩行ロボット



図3 触覚センサを組み込んだロボットハンド
(3本指)



図2 足裏センサ



図4 触覚センサ

(写真提供：電気通信大学 下条・明研究室)

[お問い合わせ]

プリント回路事業部

TEL : 03-5606-1190 FAX : 03-5606-1567

E-mail : askfpc@fujikura.co.jp