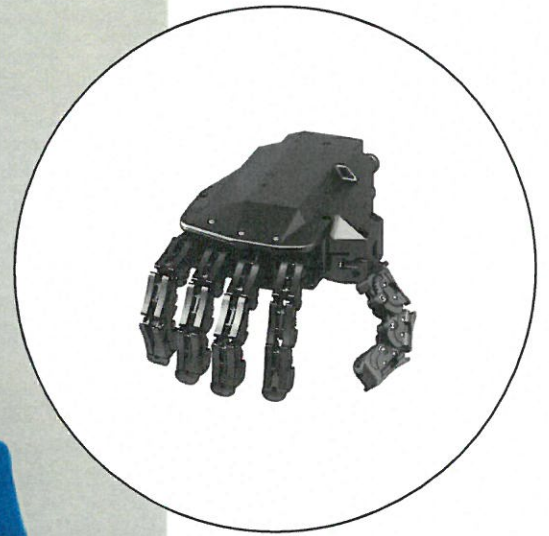


人と同じ数の 19 関節

# 5 本指 擬人化ロボットハンド

qb SoftHand



- 柔軟で適応性高く堅牢設計
- 19 擬人化自由度、1つのシナジー、1つのモーター
- 脱臼可能な自動修復指関節
- 把持力 62N (pinch 構成)
- 荷重：1.7 kg (pinch 構成)
- 開閉速度：1.1 秒
- USB/RS485 接続
- ROS、Matlab 対応
- UR+ 認証
- 重量：500 g
- モーター位置、電流フィードバック

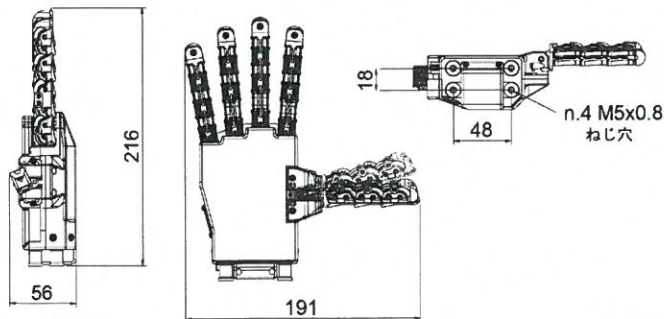




SoftHandは、soft-roboticsテクノロジーに基づいた擬人化ロボットハンドで、柔軟性が高く、適応力があり、周りの環境、物体、人と共同作業を行う事が出来ます。オペレータにケガを負わせたり、製品を破損させる事やロボット本体を破損するリスクを最小限にします。

qb SoftHandは適応性が高く、制御を変える事無く様々な物体を掴む事が出来ますので、シンプルさと柔軟性は他ではありません。qbrobotics社では、シナジーの原理を利用したシンプルで本質的に優れた設計を使用しますので、人との接触の際に安心である他、さまざまな物体を掴む際、制御を変えずに行う事が出来ます。

これらの革新により、様々な物を掴める柔軟な機器を作る事が出来ました。単一モーター作動システムにより、ハンドはプラグアンドプレイで制御がシンプルです。(一つのモーターは一つの制御信号のみで手の開閉を行う事が出来ます)



### 基本仕様

#### メカニカル

重量	500 g				
指の数	5本				
関節	合計	19個			
	固定部	5個			
	可動部	14個			
モーター	DC Brushed				
荷重	Pitch構成	Pitch構成			
	平均	ピーク	平均	ピーク	
把持 (Power) kg	1.7	1.7	1.9	2.6	
把持 (Pinch) kg	0.83	0.83	-	-	
吊下 kg	20	20	20	20	
最大把持力	(Power) N	62	75	84	106
	(Pinch) N	11	11	-	-
サイクル時間	完全に閉じる	1.1秒			
	完全に開く	1.1秒			
連続動作	50,000サイクル				

#### 回復

指1本	衝突速度	4.7 m/秒
指4本	衝突速度	4.7 m/秒
指5本	衝突力	200 N

#### 電気

消費電力	平均	12 VDC	24 VDC
	無動作	30W	30W
始動電流	平均	1.1 W	1.4 W
	無動作	11.8 A	6.51 A
通常時電流制限	平均	1.5 A	0.75 A
	最大動作時間	300 秒	300 秒
	最大デューティ比	69 %	69 %
	ピーク時の電流	Peak, apeak	2.2 A
制限	最大動作時間	20 秒	20 秒
	最大デューティ比	56 %	56 %

#### 制御

対応 ROS ubuntu RS-485 Apple

フィードバック モーター位置、モーター電流



**日本バイナリー株式会社**

〒105-0014 東京都港区芝2-3-3 芝二丁目大門ビル  
TEL. (03) 5427-7111 (代表) FAX. (03) 5427-7123  
<http://www.nihonbinary.co.jp>