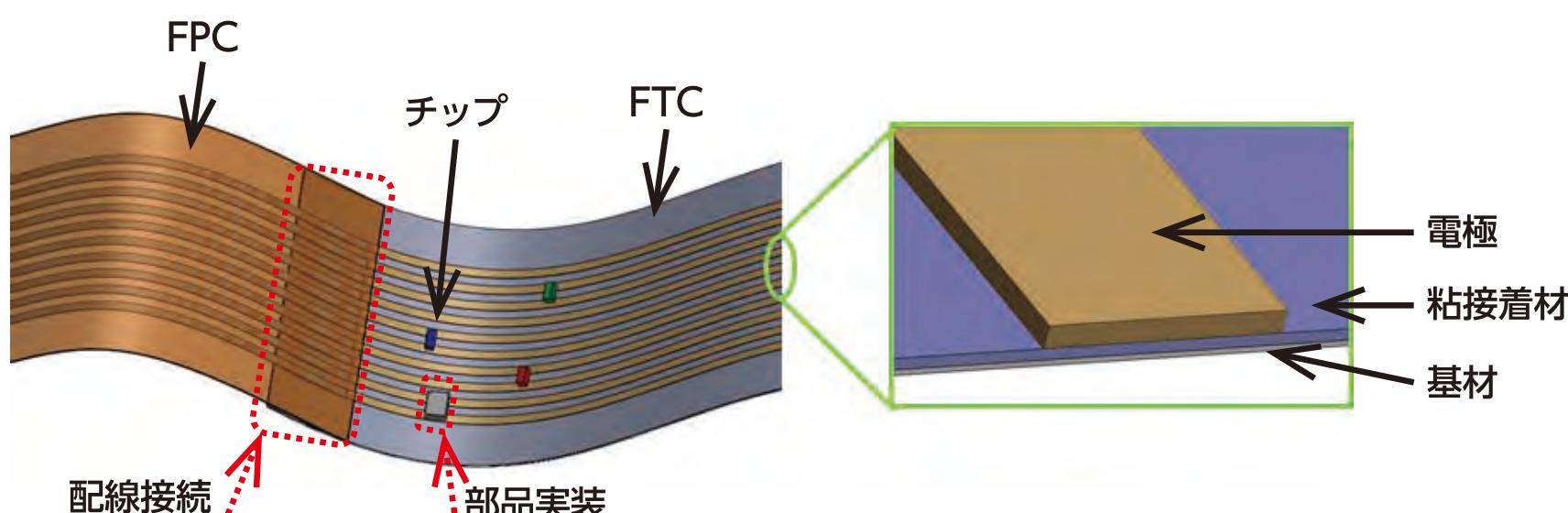


柔軟な電気接続技術・センサ / 機械制御技術を利用したロボットハンド用センサグローブ

柔軟な電気接続技術 フィルム型コネクタ (FTC)

接着剤の**弾性力**と**接着力**を利用したフレキシブルな電気接続技術

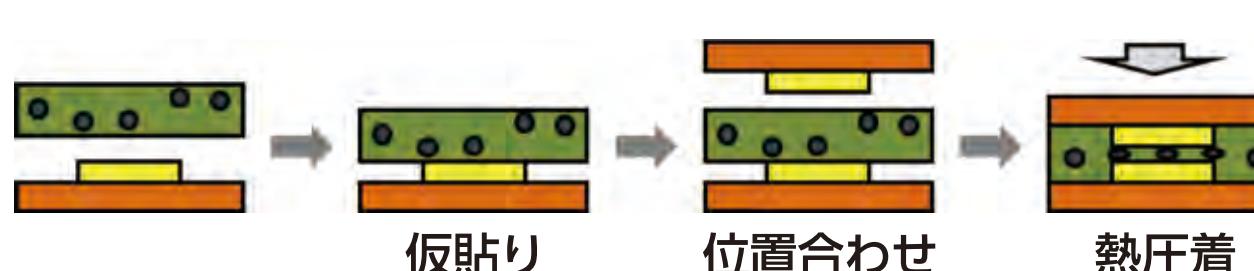


- 総厚 0.1 mm 以下
- 熱レスでの接続 / 実装
- 接続部の繰り返し曲げ
- 接着剤による接続部の封止

配線接続プロセス

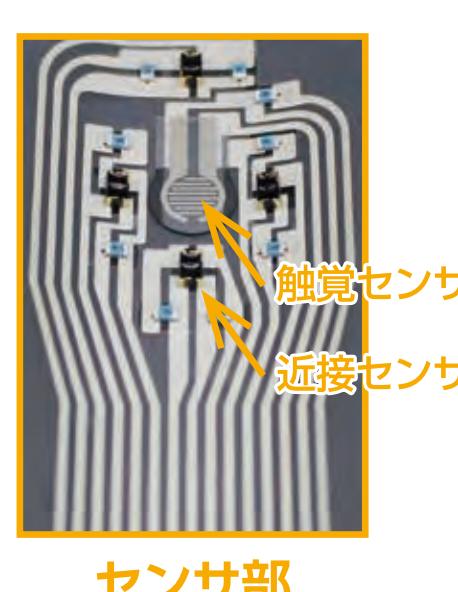
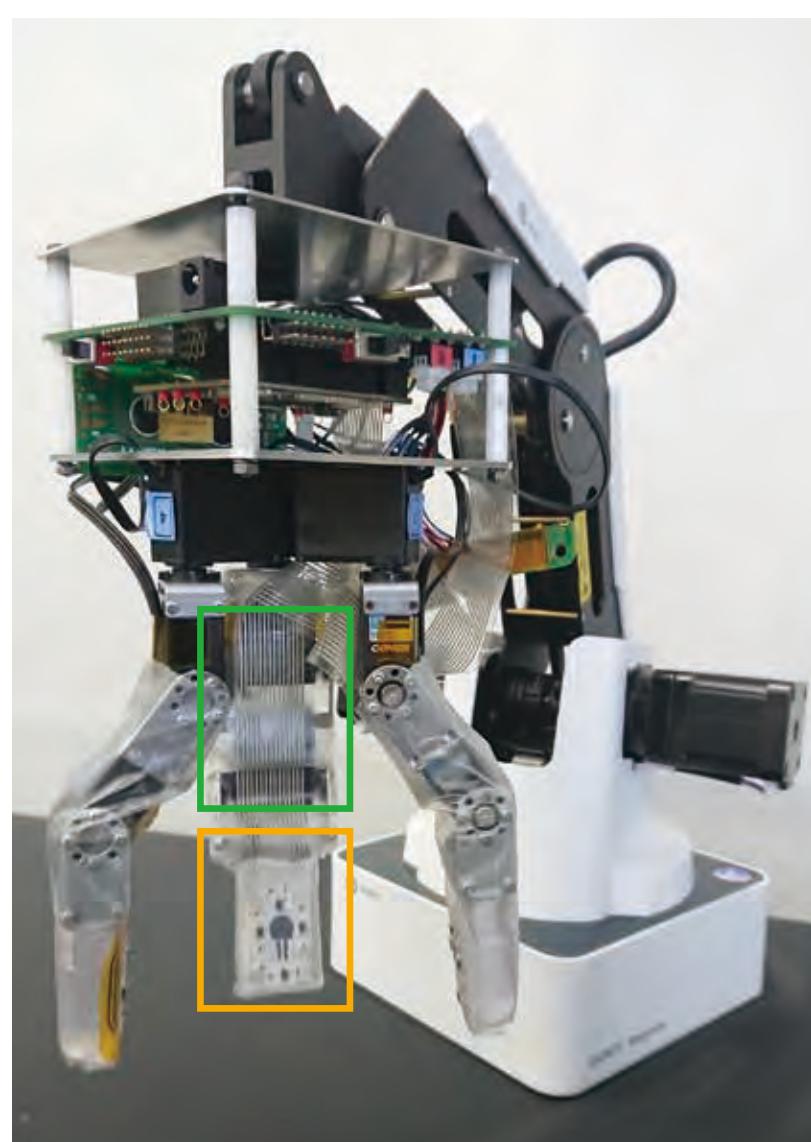


(参考) ACF 接続



□ PET
□ 接着剤
■ 電極
■ PI
■ 熱硬化性樹脂
● 導電性粒子

センサ / 機械制御技術 ロボットハンド用センサグローブ



[FTC を用いた配線接続]

指の屈曲動作に追従するフレキシブル接続
接着剤による制御基板との容易な着脱

[センサ部]

近接センサ：把持位置・姿勢制御
触覚センサ：接触検知・把持力調整

姿勢制御

自動でワークまでの距離を把握し平面を探索



把持

触覚センサによる把持力検出



- チェンジングレス / ティーチングレスで把持
- 装着によるロボットハンドの保護
- 着脱による故障時の容易なメンテナンス