

# 様々な食品を扱えるロボットハンドの開発

## 背景

食品製造業の深刻な人手不足に対し、ロボットの活用が期待されているが、多種多様な食品への対応は容易でない。

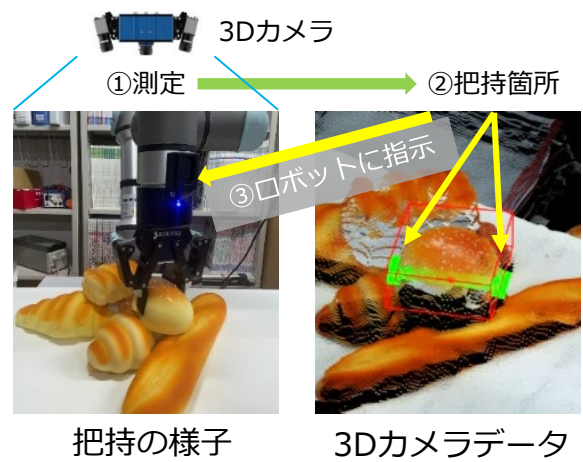
## 成果



大きさ・形・硬さが異なる様々な食品を把持可能

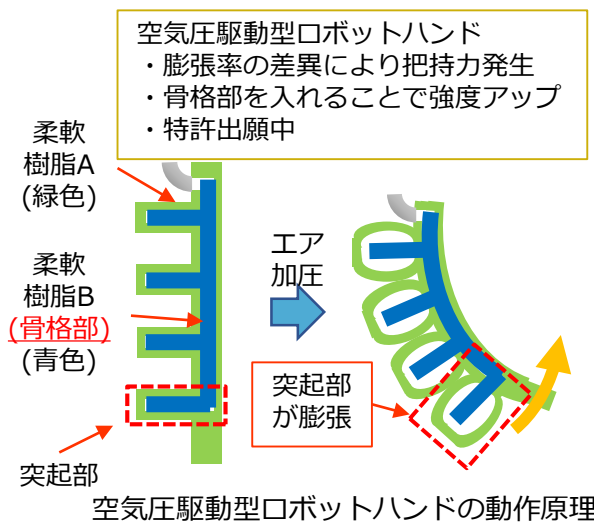
### 1 3Dカメラによる把持箇所決定

### 2 様々な食品を把持可能な空気圧駆動型ロボットハンド



把持の様子

3Dカメラデータ



空気圧駆動型ロボットハンドの動作原理



適用のイメージ

## 期待される効果

食品製造現場へのロボットの導入を促進し、人手不足の解消や生産性の向上に貢献する。