



岐阜大学機関リポジトリ

Gifu University Institutional Repository

人間型ハンドロボットによる握り反射に基づく物体把持の研究

メタデータ	言語: jpn 出版者: 公開日: 2008-03-12 キーワード (Ja): キーワード (En): 作成者: 川崎, 晴久 メールアドレス: 所属:
URL	http://hdl.handle.net/20.500.12099/681

はしがき

本研究報告書は、文部科学省科学研究費補助金基盤研究（C）（2）「人間型ロボットハンドによる握り反射に基づく物体把持の研究」（平成14年度、15年度）の研究成果をとりまとめたものである。この研究の目的は、乳児が行う握り反射の制御戦略の解析により、未知形状の物体の安定な把持制御戦略を解明し、分布型触覚センサを装着した人間型ハンドロボットにより、握り反射を模擬した制御系を設計することである。

研究の結果、分布型触覚センサの改良により高剛性物体の把持時の接触点検出に成功した。さらに、乳児が行う握り反射の制御戦略を解析し、未知形状物体把持のための安定な把持戦略を提案し、実験的にその有効性を検証した。これらの成果を以下にまとめる。