

# 産学官金連携フェア2019みやぎ ビジネスマッチング展示会・商談会 技術シーズ公開シート[大学・高専]

**アピール** 刃物のようにとがった物体でもつかめる柔軟ロボットハンド機構を開発！

## ブース番号11

**テーマ** 極限ロボット機構／全方向駆動・柔剛切替ハンド系

**学校・各部学科名** 東北大学 大学院情報科学研究科

**研究室名** 田所・昆陽・多田隈研究室

## 技術シーズの概要

**どんなシーズか？** 不定形柔軟体の把持(産業用ロボット等)および全表面変形チャック

**想定する市場は？** 生体・食品・その他不定形・脆軟弱な製品の多品種少量生産を行う製造業者向け

**特許の有無** 出願中

## 出展ニーズは？

材料(柔軟膜, 粉体, 布)を共同研究していただける企業  
(共同研究のパートナーを探しております！)

## 連絡先

**所属部署** 田所・昆陽・多田隈研究室

**役職・担当者名** 准教授 多田隈建二郎

**住所** 〒980-8579 宮城県仙台市青葉区荒巻字青葉6-6-01 機械知能系共同棟413

**TEL** 022-795-7025

**FAX**

022-795-7023

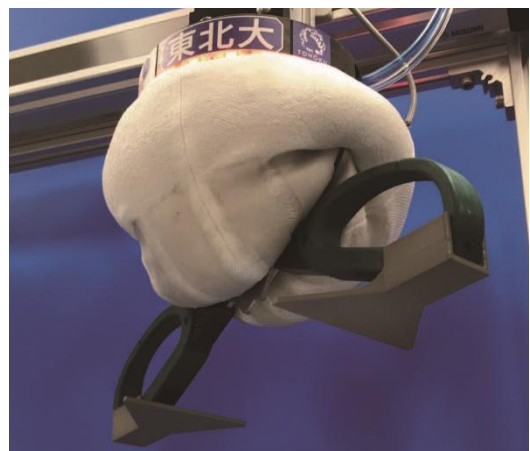
**URL** <https://www.rm.is.tohoku.ac.jp/index.html>

**E-Mail**

tadakuma@rm.is.tohoku.ac.jp



柔軟袋型グリッパの基本原理



とがった刃物の把持