

フラットケーブルのハンドリング技術

参考出展



≫ 特長

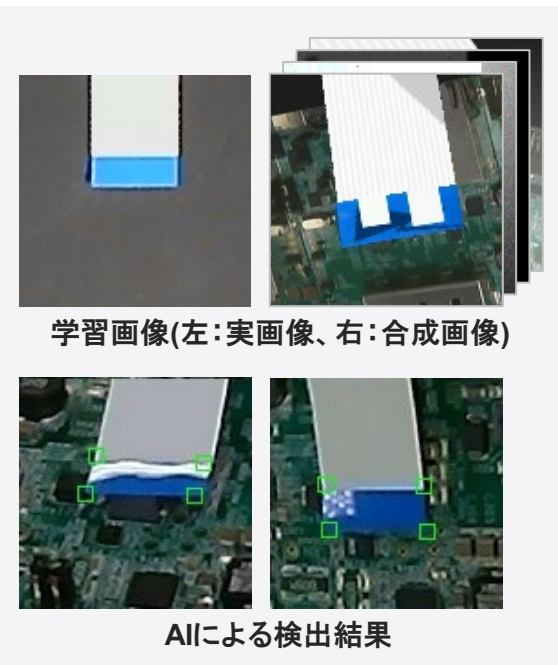
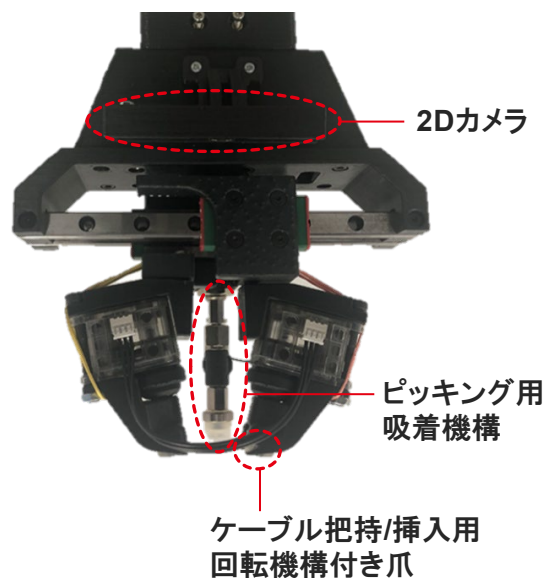
≫ 概念図

持替なしでピックアップから挿入まで行う
専用ハンドを開発し作業時間短縮

ピックアップ位置検出時にAIを活用し
反射等の光源影響へのロバスト性向上

1枚の実画像と合成画像の
組み合わせによる
学習データ作成の効率化

フラットケーブル専用ハンド



フラットケーブルのハンドリング技術

参考出展



≫ 特長

≫ 概念図

持替なしでピックアップから挿入まで行う
専用ハンドを開発し作業時間短縮

ピックアップ位置検出時にAIを活用し
反射等の光源影響へのロバスト性向上

1枚の実画像と合成画像の
組み合わせによる
学習データ作成の効率化



A Locally-Adaptive, Parallel-Jaw Gripper with Clamping and Rolling Capable, Soft Fingertips for Fine Manipulation of Flexible Flat Cables

Jayden Chapman¹, Gal Gorjup¹, Anany Dwivedi¹, Saori Matsunaga³, Toshisada Mariyama³,
Bruce MacDonald², and Minas Liarokapis¹

¹Department of Mechanical Engineering, University of Auckland, New Zealand

²Centre for Automation and Robotic Engineering Science, Department of Electrical, Computer and Software Engineering,
The University of Auckland, New Zealand

³Information Technology R&D Center, Mitsubishi Electric Corporation, Japan

三菱電機株式会社

© Mitsubishi Electric Corporation

