

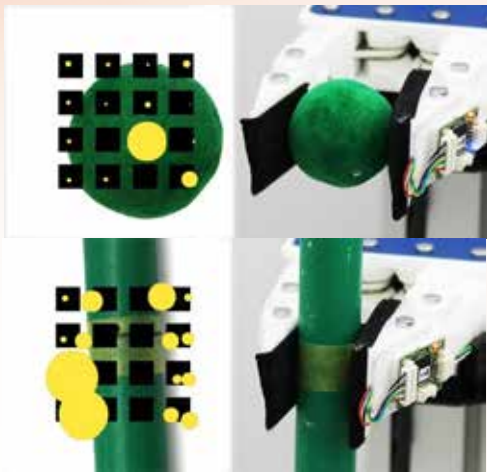
XELA ROBOTICS

Sensing for the Future

分布型 3 軸触覚センサ

3 軸触覚の計測が可能な分布型のスキンセンサ。
5 × 5 ミリ平方単位の分布密度とデジタル出力。
4 ミリの厚みで様々な形状の部品を被膜でき、
ニーズに合わせた計測感度・範囲に調整可能。

- 柔軟なスキン
- 頑丈
- 4 本だけの信号線ですべての計測が可能
- 壊れやすい物体の把持や巧みな操り動作、
滑りの検知などが可能に
- ICRA 2017 Soft Robotics Challenge 受賞
- 用途に合わせたカスタマイズにも対応



使用例：SAKE Robotics 社製 EZ Gripper（16 箇所に配置）



使用例：Allegro hand（数百箇所に配置）

本配布資料に含まれる内容は、変更等により実際の製品とは異なる場合があります。
最新の内容については記載されている連絡先までお問い合わせください。本配布資料の
正確性・網羅性については責任を負いかねます。あらかじめご了承ください。
ようお願いいたします。

近接感知センサ

- 40cm までの近接感知
- 穴部のない柔らかいスキン
- 接続のための信号線は 4 本のみ
- 搭載ロボットの安全性を向上
- 3 軸触覚センサとの 2in1 モデルも可能



人間の手のための触覚センサ

- 各指先にかかる 3 軸力を計測
- 指の接触面を覆わない構造



XELA ROBOTICS

【お問い合わせ先】 XELA Robotics 株式会社

東京都新宿区大久保 2-4-12

新宿ラムダックスビル 5 階 501 号室

TEL: 03-6273-9827

E-mail: info@xelarobotics.com Website: www.xelarobotics.com