

qb SoftHand  
RESEARCH

qbrobotics®

qb robotics®



耐久性が高く様々な用途に柔軟に対応

1 個のモーターで 19 軸の関節を制御

自己復元性のある指関節部

つまむ動作時の把持力：62N

つまむ動作時の定格ペイロード：1.7kg

結んで開く / 開いて結ぶ動作時間：1.1 秒

インターフェース：USB/RS-485

ROS 対応

質量：500g

モーター位置・電流フィードバック

qb SoftHand  
RESEARCH

qb SoftHand RESEARCH は教育分野、  
とりわけ研究室や大学、実験室向けに開発された  
人間の手を模したロボットハンドです。  
soft-robotics テクノロジーを基本とし、周囲の人や物を傷  
つけることなく、ロボットハンド本体も損傷することなく  
様々な用途に柔軟に対応することができます。  
様々な物体を形状に合わせて制御動作を変更せずに  
つかむことができるシンプルさとしなやかさが特徴です。

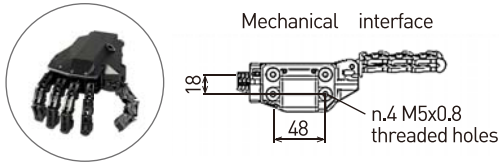
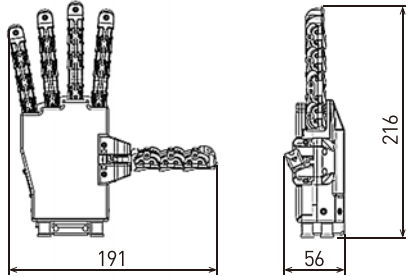
qb

ソフトな感触を特徴とした qb robotics のロボットハンドは、  
人間との共同作業の中で予期しない危険に対する  
安全性だけでなく、制御動作を変更せずに様々な物を物体  
の形状に合わせて掴むというシンプルさと、本来あるインテリ  
ジェントデザインの相乗効果を活用しています。



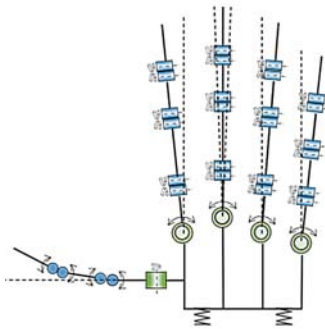
これまでにはない考え方を組み合わせることで、  
qb SoftHand RESEARCH は様々な種類の物体をつかめる  
しなやかさを持ったロボットハンドになっています。  
1 個のモーターで作動し、プラグアンドプレイにより  
制御信号 1 つで手を結んだり開いたりできるため  
コストも抑えることができます。

# Data Seet



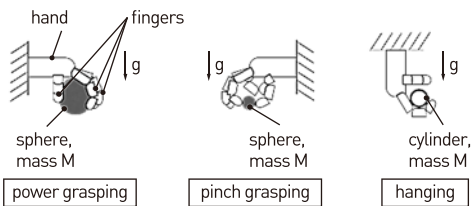
## キネマティクス

■ rigid joint    ■ mobile joint



pinch kinematics

## ペイロードテスト説明図



球体および円柱の直径：15-30-45-60-75-90 [mm]  
 円柱の高さ：150 [mm]  
 摩擦要因：0.8±0.1（材質：ゴムグローブ / ABS プラスティック）  
 定格ペイロードはそれぞれのテスト方法の最大ペイロードの 75% の値で設定



## technical data

MECHANICAL			機構
質量	[kg]		0.5
指部	本数	[#]	5
関節数	総数	[#]	19
	非駆動	[#]	5
	駆動	[#]	14
モーター数	ブラシ付 DC	[#]	1
把持力			pinch config.
			定格    ピーク
にぎる	[kg]		1.7    1.7
	[kg]		0.83    0.83
	[kg]		20    20
把持力 (最大)	[N]		62    75
	[N]		11    11
指部 開閉時間	全閉	[s]	1.1
	全開	[s]	1.1
耐久性	耐久回数	[#]	50000
RESILIENCE			弾性
指 1 本	衝突速度	[m/s]	4.4
指 4 本	衝突速度	[m/s]	4.7
指 5 本	衝突力	[N]	200
ELECTRICAL			電源
			DC24V
消費電力	定格	[W]	30
	待機時	[W]	1.4
始動電流		[A]	6.51
通常時の 電流制限	定格	[A]	0.75
	最長連続稼働 時間	[s]	300
	デューティー比 最大	[%]	69
ピーク時の 電流制限	ピーク時	[A]	1.1
	最長連続稼働 時間	[s]	20
	デューティー比 最大	[%]	56
CONTROL			制御
対応 OS			
制御	モーター位置フィードバック、電流フィードバック		

qb SoftHand  
RESEARCH



株式会社 **リバスト**

〒171-0014 東京都豊島区池袋 2-68-12 池袋グランディアビル 3F  
TEL : 03-5952-9391 FAX : 03-5952-9361



<http://www.revast.co.jp> E-mail : [revast-pdc@revast.co.jp](mailto:revast-pdc@revast.co.jp)

これらの製品・製品名は qb robotics 社の製品であり商標です。 ※予告なく仕様が変わる場合がありますので、詳しくはお問い合わせ下さい。