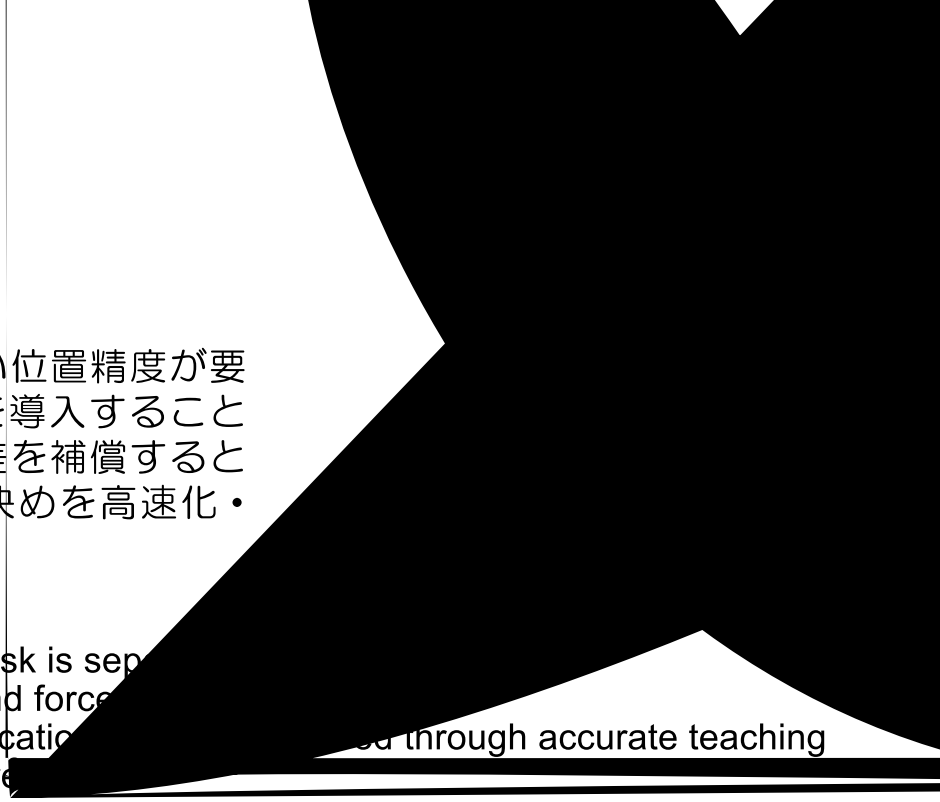
高速ロボットハンド

　従来より，器用で柔軟な把握機能の実現を目指して，多指ロボットハン

教示や部品設置において高い位置精度が要求される．そこで，動的補償を導入することにより，教示や設置による誤差を補償すると同時に，ペグとホールの位置決めを高速化・高精度化させる．

Traditionally, the peg-in-hole task is sep
into two steps: position control and force
Position control is in current applicatio
with the assumption of a structure



d through accurate teaching