



どくそうてき しょうらい にほん きず  
**独創的メカづくりが将来の日本を築く**



ねんど にほんきかがつかいしょう(ぎじゆつ)じゆしよ  
**2014年度 日本機械学会賞(技術)受賞**

(日本の先端科学技術の紹介)

『静電容量型フレキシブル触覚センサ』

8月7日は「機械の日」

8月1日～7日は「機械週間」

ひと ひふ かんかく  
**人の皮膚感覚をもった**  
 にんげん ちか  
**もっと人間に近いロボットを**

株式会社オーギャ

**なぜ?**

どうしてこの技術が必要なの?

人にもっと近いロボットをつくるためには、**<触覚=触れる感覚>**が必要。

今までの「触覚」センサは**とても大きく**、ロボットの体中に付けることが**できませんでした**。

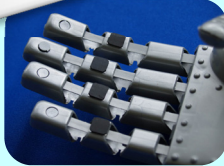
そこで!  
**とても薄いセンサ**が必要になってくるのです。

**なにに?**

どんなことに役立つの?

ロボットの体中に貼りつけて、人の皮膚と同じように**ロボットのからだの表面に<触覚=触れる感覚>**をつけることに役立ちます。

たとえば指に貼ると...  
 どんな強さでものをつまんでいるかわかるようになる!



**スゴイ!**

ココがスゴイぞ!この技術!

- とても薄い
- 壊れにくい
- 少ない電気で動く
- とても安く作れる
- いろんな形のセンサが簡単に作れる
- 取りつけや交換もかんたん
- 腕や指のように、平たくないところにも貼ることができる
- 日本だけでなくアメリカと中国でも特許を取得している

**いままでのロボット**

さわられてもわからない  
 ぶつかってもわからないからロボットが壊れやすくなる。

モノヲハコングリクミタテタリスルコトダケガシゴト。



この薄いセンサをロボットの体中に貼ると人間の皮膚のような機能ができる!

**これからは**

なでられたよ♪

イテテッ! ぶつかったよあぶないよ!

いままでわからなかった弱〜い力や、強すぎる力もわかるようになる☆

これは、このセンサーの活用方法のほんの一例です  
 未来の暮らしを想像して、  
 みんなもこのセンサーの活用方法を考えてみよう!

