

International Robotics Forum for High School Students (IRH2013)

Theme No. 9

Group No. 6

Saitama Prefectural  
Sayama Technical High School

埼玉県立狭山工業高等学校

○ Kyohei Kubota

○ Shunya Saijyo

○ Atsushi Hoshi

Shunsuke Aoki , Nobuyuki Kubota , Taishi Suzuki , Takahiro Hirama , Yuta Namiki , Kazuhiro Nukui

Kazuaki Hatakeyam

対象 : カセンサを使っているロボット

課題 : ロボットが使用しているカセンサの種類及びその使われ方

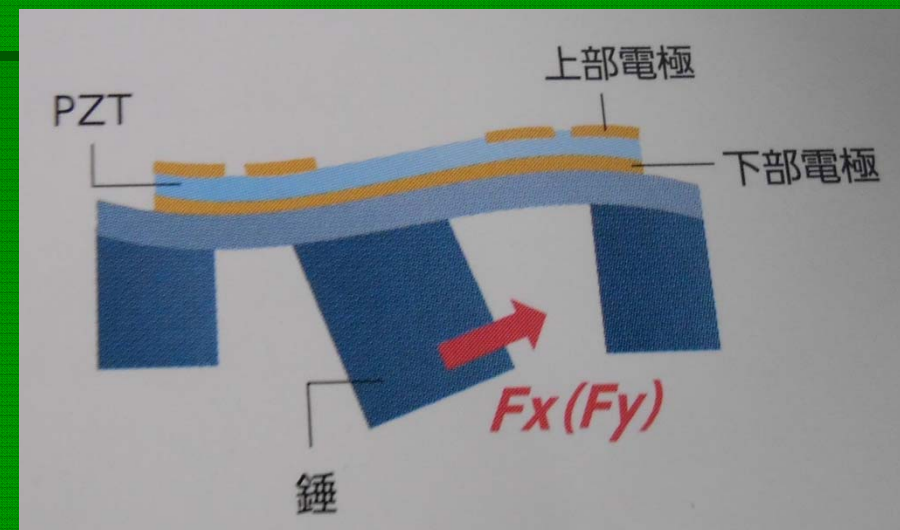
Subject : Robots which use force sensor

Theme : Species of force sensors and how they work

# 力センサとは？

- ・人とロボットを繋ぐ触覚信号処理
- ・感圧素子で計測し電気信号に変換し出力する機器

ダイヤフラムゲージ  
の構造→



# おもに使用されている場所

- ・体重計
- ・Wii Fit
- ・癒しロボット
- ・産業用ロボット  
など・・・



←パロ



# これからの可能性

・力センサを机の足に搭載↓



左 圧力を加えると  
右 PCに波形が出力される

ありがとうございました

Thank you



Sayama Technical High School