

重度肢体不自由者用ロボットアーム一式仕様書

1. 機器構成

重度肢体不自由者用ロボットアーム一式

内 訳

- (1) ロボットアーム基本ユニット
- (2) クイックリリースシステム
- (3) 上下可動域拡張ユニット
- (4) デジタル・ジョイスティック型操作装置
- (5) ワンスイッチ型操作装置
- (6) キーパッド型操作装置 (大型)
- (7) キーパッド型操作装置 (小型)
- (8) 遠隔操作ソフトウェア (Windows XP 対応)
- (9) 床据え置き用スタンド
- (10) ロボットアーム用電源ユニット
- (11) 電動車椅子用取り付け金具 (取り付け作業を含む)

2. 仕様及び性能

- 1) ロボットアーム腕部は6自由度以上であり、加えて手先部の開閉が可能であること。
- 2) 手先部の可動域は肩部より800mm以上あること。
- 3) 上記可動域を上下方向に250mm以上拡張する機能を有すること。
- 4) 手先部握力は2kgf程度であり、1.5kgの可搬能力を有すること。
- 5) 操作用手動入力装置は、キーパッド式、ジョイスティック式、及びワンスイッチでの操作への切り替えが可能であること。
- 6) ロボットアームの動作は取り付け位地基準の「直角直線座標モード」及び「手先座標モード」に切り替えが可能であること。
- 7) パーソナルコンピュータによる遠隔操作が可能であること。
- 8) 駆動電源はDC24V、3A以下であること。
- 9) 当研究所指定の電動車椅子に取り付け、設置が可能であること。

3. その他

搬入、据え付け、調整、稼動試験までを行うこと。