

「グローブ式パワーアシスト荷役物運搬機の開発」 第 56 回機械振興賞 機械振興協会会長賞を受賞

弊社が開発したグローブ式パワーアシスト荷役物運搬機（商品名「ハンディーハンド®」）が、一般財団法人機械振興協会主催の第 56 回機械振興賞「機械振興協会会長賞」を受賞いたしました。

これもひとえに日頃より弊社製品をご愛用いただいている皆様のお陰であると深く感謝しております。

※機械振興賞は、我が国機械産業における技術開発の一層の促進を図るため、優秀な研究開発およびその成果の実用化によって、機械産業技術の進歩・発展に著しく寄与したと認められる企業・大学・研究機関および研究開発担当者を表彰するものです。

[第 56 回受賞者一覧ページ](#) [機械振興協会様リンク]

【受賞技術名】

「グローブ式パワーアシスト荷役物運搬機の開発」

【開発担当者】

RH事業部 RRDT（開発）チーム 長屋 俊久 中村 豊 下村 和樹 鷗生 卓也

【開発の概要】

[目的]

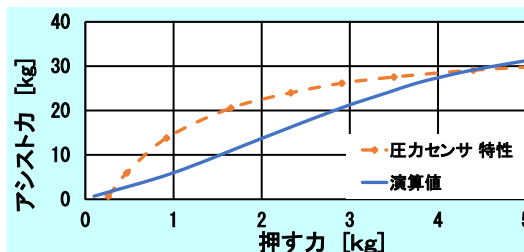
手作業で運搬できる重量 30 kg 以下の多種多様な荷役物を、専用の把持装置なしで持ち上げることができ、且つ追従性に優れたパワーアシスト荷役物運搬機の開発。

[内容]

 **HANDY HAND**



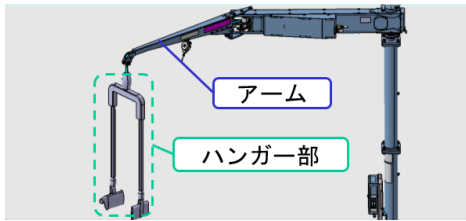
圧力センサ内蔵グローブを装着することで多種多様な荷役物を把持し運搬作業をアシスト。



圧力センサの特性をプログラムで最適化し、作業者のイメージ通りのアシストを実現。



設定の変更・調整・確認や各種センサ異常等をタッチパネルに表示。



アーム形状による軽量化とハンガー部にはカーボンパイプを用いて追従性を向上。

[効果]

どのような姿勢でも、作業者の動きを妨げることなくアシストされるので、老若男女を問わず楽に安定して持ち上げ作業が可能。



[該当機種 ホームページ](#) [使用事例動画紹介ページ](#)

[お電話でのお問合せ](#) [メールでのお問合せ](#)