



**FingerVision Inc.**

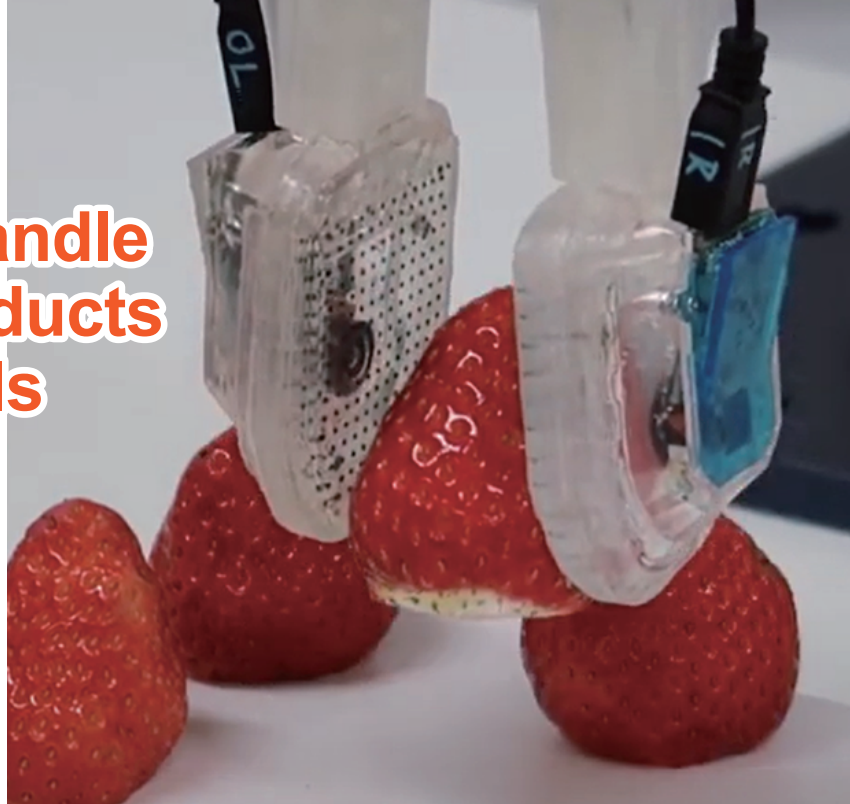
<https://www.fingervision.jp/en>

# Hand with eyes to handle various types of products and delicate materials

## Vision-based tactile sensor **FingerVision**



(Product page)



Handle and manipulate soft, slippery, and easily deformable objects that have been difficult to handle with robots.

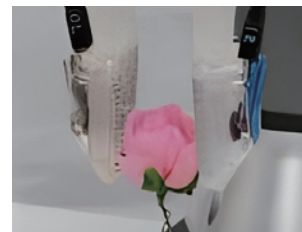
Robotic arms with low-cost tactile sensors help reduce the workload on production lines and labor shortages.

- \* Widely applicable to various industries including food, automobile, logistics, and agriculture.
- \* Introduced and operated in Japanese food factories.

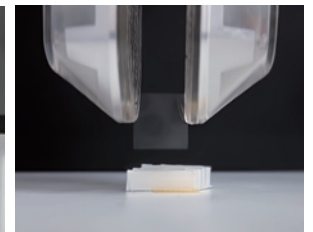
*Patent secured*

### Product Features

- ✓ Multi-modality: Acquire and control multiple modalities such as force distribution, slip distribution and object weight, grasping position and posture, shape, texture, foreign matter, etc., from image information acquired by the camera.
- ✓ High durability: Force is absorbed at the gripper surface and shielded from electronic components (camera), which provides superior durability.



Rose flower

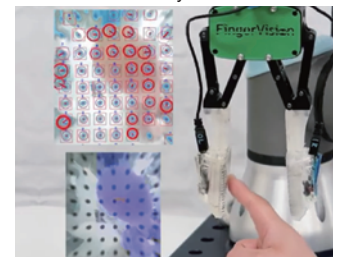


0.12 mm-thick cover glass



Plastic bag filled with screws

In operation as food-serving robot at Bento factory



Force is absorbed at surface.

**Looking for food factories, food processing companies, trading companies, equipment manufacturers, and system integrators.**



株式会社 FingerVision

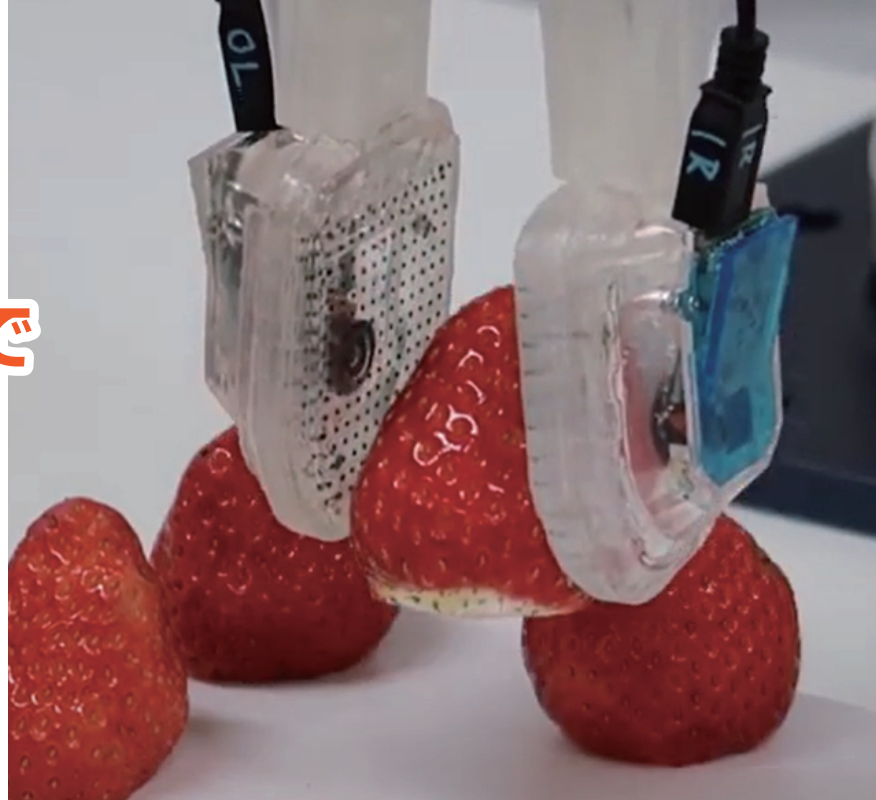
<https://www.finger-vision.jp/>

# 目がある手で 多品種や柔軟物まで ハンドリング

## 視触覚センサ FingerVision



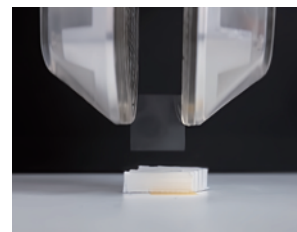
(商品ページはこちら)



従来ロボットが苦手としていた  
柔らかい、滑る、変形するモノ等の  
扱いや操作が可能に



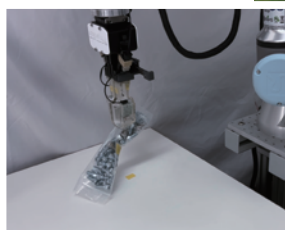
バラ



カバーガラス厚さ 0.12mm

安価な触覚センサーを装着した  
ロボットアームで生産ラインの負荷を  
下げ、人手不足を解消

- \* 食品をはじめ自動車、素材、物流、農業など幅広く利用可能
- \* 既に日本の食品工場で導入・稼働済



袋入りねじ

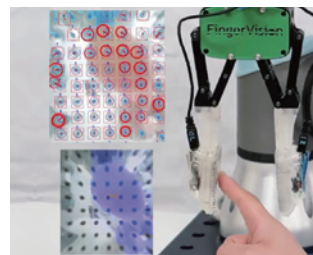


弁当盛り付け

特許取得済み

### 特長

- ☑ **マルチモダリティ**：カメラで取得した画像情報から力分布に加え、滑り分布や対象物の重さ、把持位置・姿勢、形状、テクスチャ、異物、などの複数のモダリティを取得し制御。
- ☑ **高耐久**：力はグリップ表面で吸収され、電子部品（カメラ）とは遮断されているため耐久に優れる。



力は表面で吸収

食品工場、食品加工業者、 商社、設備メーカー、SIerを探しています。

2024年7月19日