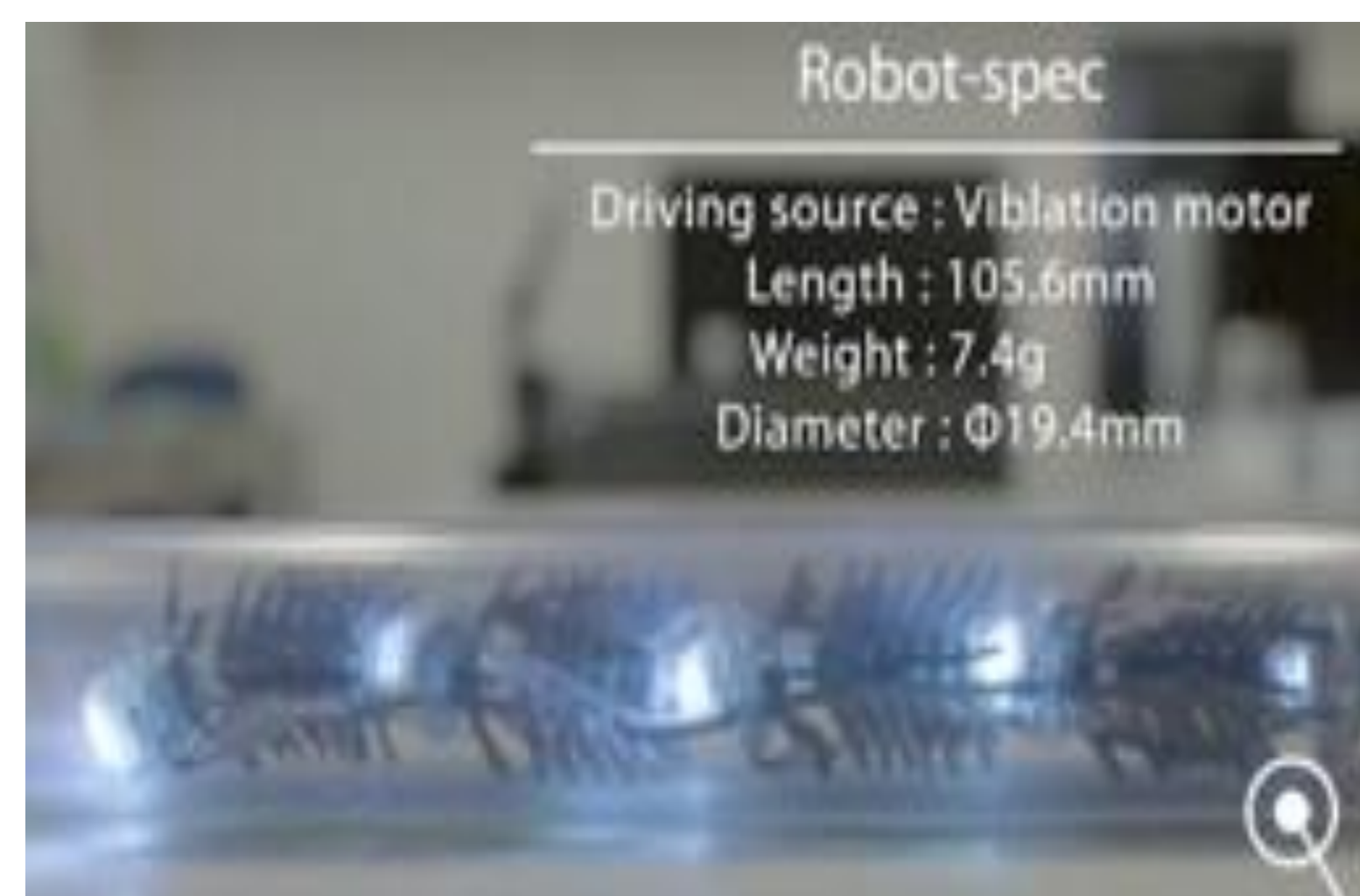
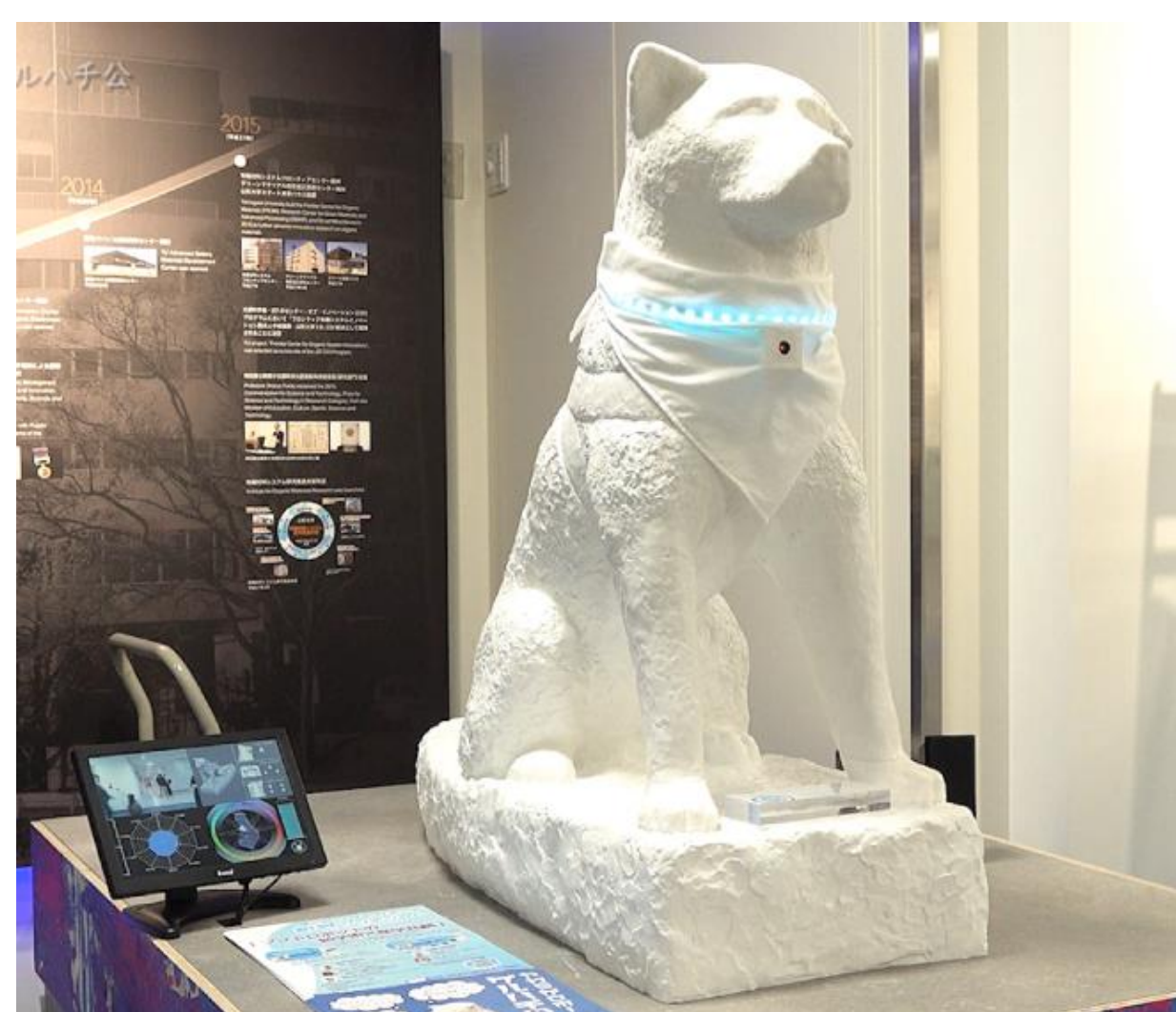


# 極限機能の集積化モデル：やわらかゲルを用いた指型エンドエフェクター（イメージ図）



## SOFUMO1.0におけるPOC：ゲルハチ公、ゲルクラゲ、配管探索ロボ



## SOFUMO1.0とSOFUMO2.0およびSOFUMO3.0での取組内容

1st Phase

個別基盤技術  
ソフトロボットPoC

本OPERAプログラム  
SOFUMO1.0

個別パーツとしての究極性能向上

- 表面配線
- センサ
- バリア
- やわらか3D造形

ソフトマターを活かした試作

2nd Phase

高度集積化、やわらか機構脳  
ソフトロボットPoC

SOFUMO2.0

用途に応じた集積化

- ・オンデマンド化
- 同一基板上への集積化
- 新規やわらか機構脳革命
- 各要素技術の社会実装

ソフトロボットPoC  
○○連携型OPERAとの連携

3rd Phase

ソフトマター主体のロボット開発  
人の生活インフラで活動するロボットへ活用

SOFUMO3.0

ソフトマターデバイス・ソフトマターロボット

- ソフトマターロボット
- 集積化技術の社会実装

ソフトマターロボットの応用技術実装・事業事実