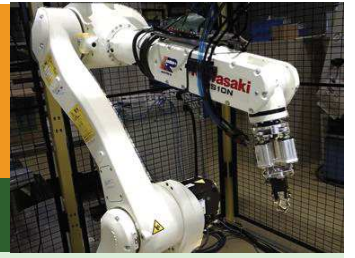


コンプライアンスデバイス



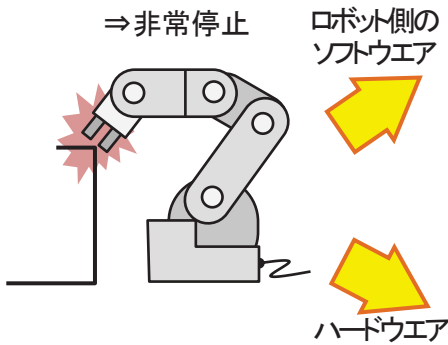
～ ロボット用の小型衝撃吸収・做い機構 ～

セールスポイント

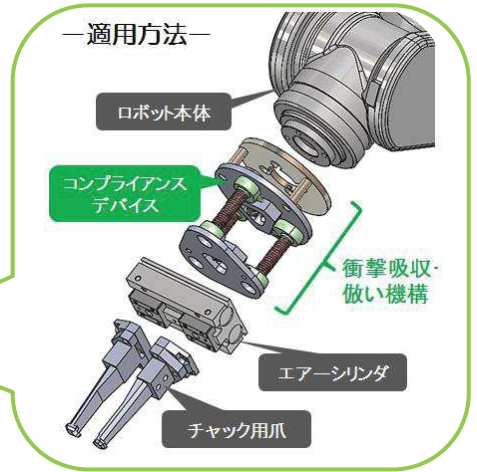
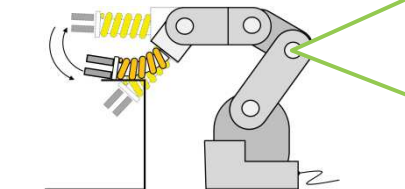
- ◆ ロボットの手先に取付け、衝突による非常停止を回避します。

【従来技術】 荷重制御等⇒設定が煩雑、センサが高価！

【課題】 ロボットに衝突発生



【本技術】 衝撃緩和の機構

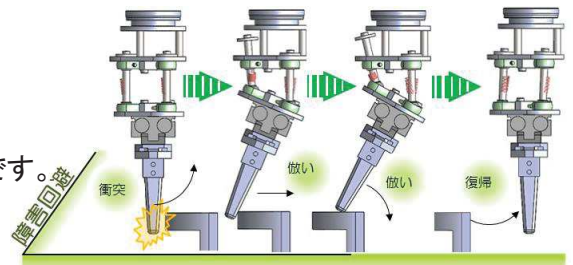


- ◆ 本機をロボットの手先に取り付けて、接触相手に做って変形しつつ、衝撃を大幅緩和させます。

活用場面と発明の特長

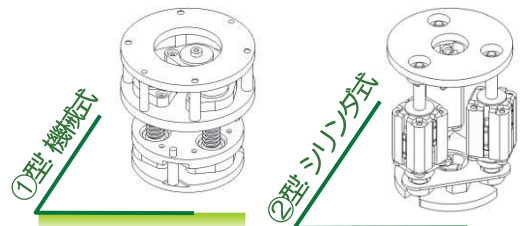
具体的な活用事例

- ◆ 加工現場保有メーカー
 - ・ぎりぎり接触しない追い込んだロボット動作を実施可能です。
 - ・衝撃吸収により、衝突等を再現しても被害ができません。
- ◆ 組立現場保有メーカー
 - ・接触相手に做う機能が、組付け作業に有効に働きます。



発明の特長

- ◆ 当たりの強さを調整できます(①、②型)。
- ◆ 安心して余分な押し込み動作ができます(①、②型)。
- ◆ シリンダ式は、センサで衝突感知できます(②型)。



基本情報

発明の名称	コンプライアンスデバイス		
特許権者	広島県		
出願番号	特願2015-183869	出願日	平成27年 9月 17日
特許番号	特許第6284129号	登録日	平成30年 2月 9日
実施許諾実績	■有 (1件) □無	事業化実績	□有 ■無
共同研究	■要相談 □不可	サンプル提供	■可 □不可
問い合わせ先	西部工業技術センター 生産技術アカデミー		TEL 082-420-0537

※広島県は、上記知財権の実施が第三者の権利を侵害しないことを保証するものではありません。