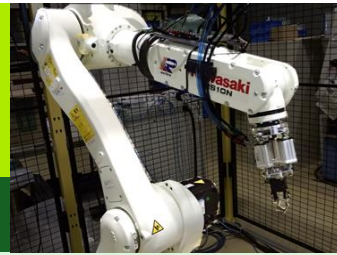


コンプライアンスデバイス



～ ロボット用の小型衝撃吸収・做い機構 ～

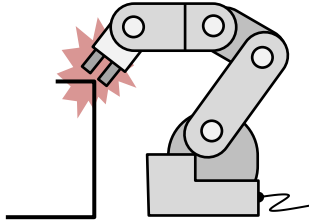
セールスポイント ◆ロボットの手先に取付け、衝突による非常停止を回避します。

【従来技術】 荷重制御等⇒設定が煩雑、センサが高価！

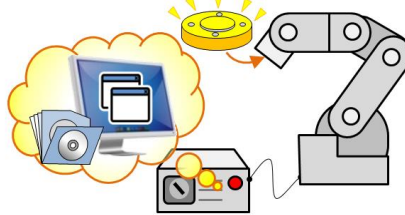
【課題】 ロボットに衝突発生

⇒非常停止

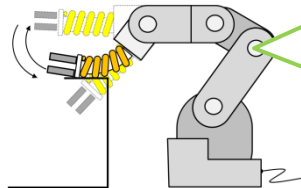
ロボット側のソフトウェア



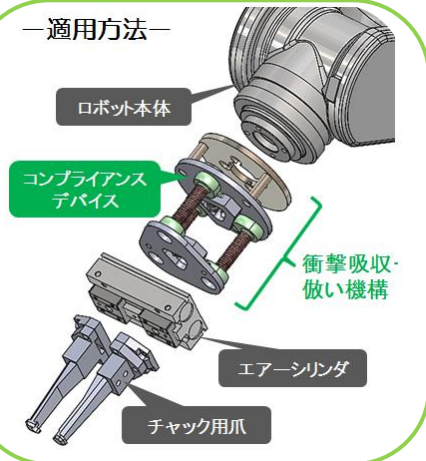
ハードウェア



【本技術】 衝撃緩和の機構



—適用方法—



◆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。

発明の特長と活用場面

具体的な活用事例

◆加工現場保有メーカ

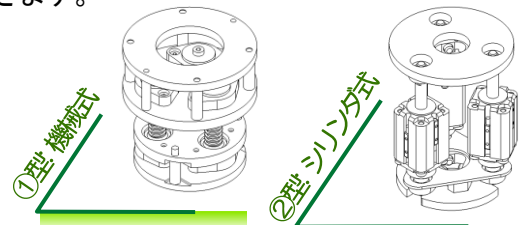
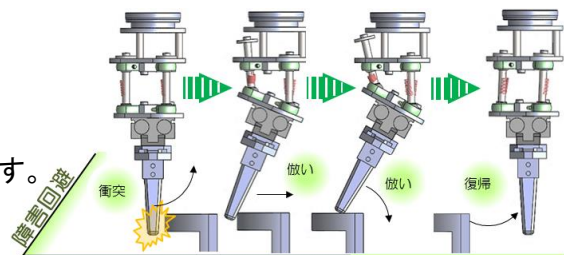
- ・ぎりぎり接触しない追い込んだロボット動作を実施可能です。
- ・衝撃吸収により、衝突等を再現しても被害ができません。

◆組立現場保有メーカ

- ・接触相手に做う機能が、組付け作業に有効に働くことができます。

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	①コンプライアンスデバイス / ②エンドエフェクタ		
特許権者	広島県		
出願番号	①特願2015-183869 ②特願2015-202848	出願日	①平成27年 9月17日 ②平成27年10月14日
特許番号①②	①特許第6284129号 ②特許第6164434号	登録日①②	①平成30年 2月 9日 ②平成29年 6月30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