研究タイトル：
低バックラッシな特性を有するクラウン減速機

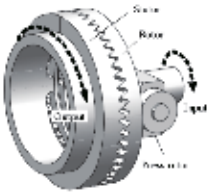


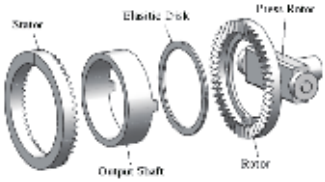
氏名：	佐々木 裕之 ／ SASAKI Hiroyuki	E-mail：	sasakih@tsuruoka-nct.ac.jp
職名：	准教授	学位：	博士（理工学）
所属学会・協会：	日本機械学会、日本ロボット学会		

キーワード：	メカトロニクス
技術相談 提供可能技術：	・低バックラッシ特性を有するクラウン減速機 ・マイクロコンピュータ応用

研究内容：低バックラッシな特性を有するクラウン減速機

筆者は，小径のロボットの関節機構を実現するため様々な提案を行っている．一般的なロボット関節機構には制御が容易な直流モータなどに減速機を取り付けて出力トルクを拡大し，関節機構に連結するといった形態が多く採用されている．筆者らは，小径化することを前提に大減速比と低バックラッシを実現できるクラウン減速機を開発している．この機構はシンプルな構造なので， ロボットハンドの指などに応用できると考えている。





提供可能な設備・機器：

名称・型番（メーカー）	