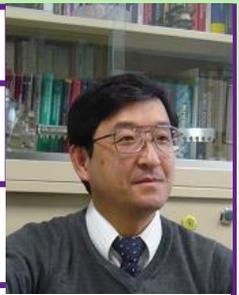


氏名・職名	寺田 英嗣 教授	
キーワード	ロボット制御、ノーバックラッシュ減速機、マイクロマシン、歩行アシスト	
所属学会	日本機械学会、精密工学会、日本ロボット学会、日本設計工学会、IFTOMM	
研究者から一言	ロボット制御技術に関する研究をはじめ、ロボット関節用ノーバックラッシュ減速機構に関する研究・開発を進めています。 各種ロボット技術開発、減速機、カム機構、自動機についてのご相談に応じます。	

果実包装自動化のための 緩衝シートおよびシート製造法

不織布に緩衝性能を付加するための隆起部を生成した緩衝シート形状
緩衝シートの隆起を生成するための製造方法

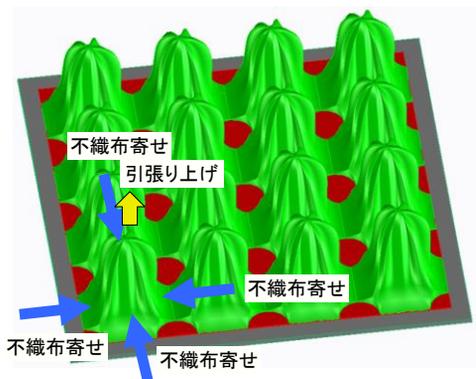


図1 緩衝シート基本構造

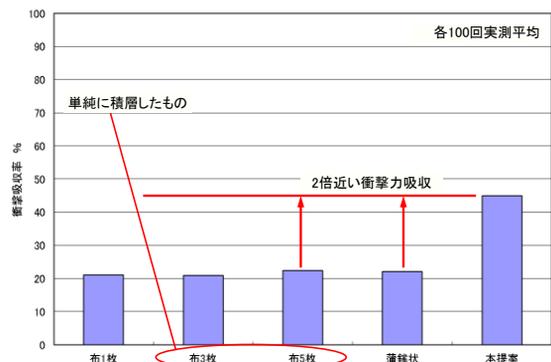


図3 衝撃吸収力の比較



図2 緩衝シート試作例

応用例

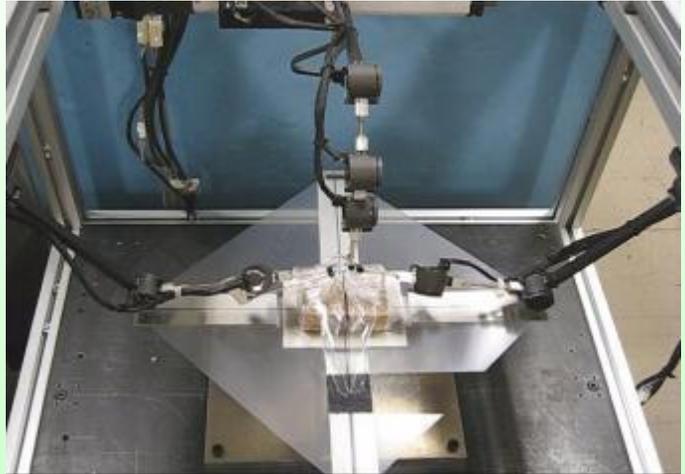
物などの果樹個包装に最適。
新規性が高く特許出願中。

柔軟物操作ロボットの協調制御

複数台の産業用ロボットによる柔軟物操作の実現。
特に汎用性の高いロボット構造により実現。

応用例

3台のロボットアームの協調作業による風呂敷包み作業。特に作業の運動軌跡の最適化と定量化手法に新規性が高く特許出願中。



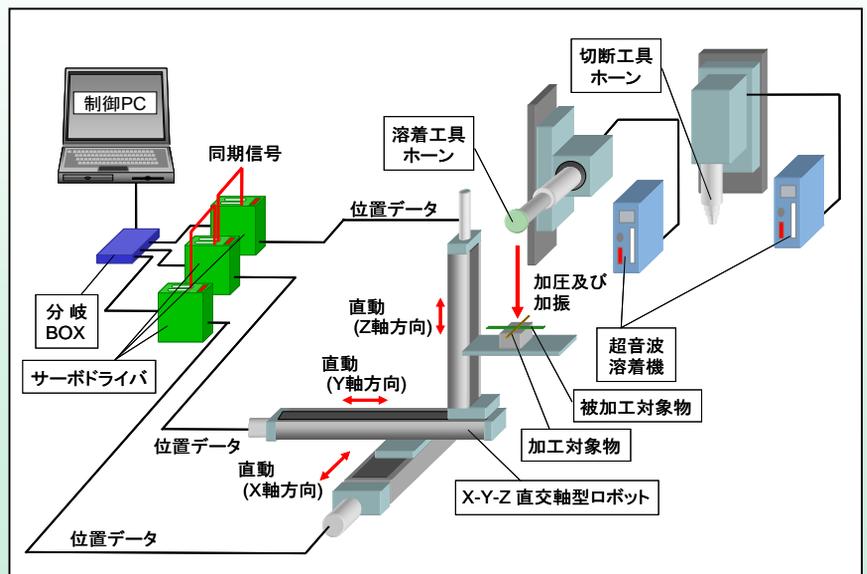
特許情報：特許第5256457号

超音波加振成形法を用いた微細構造加工

微細部品製作において金属の展延性に着目し、
附加加工によりマイクロマシン製作を実現。

応用例

金属箔を用いた3次元微細構造を積層造形。特に金属溶着に超音波加振を用いていることに新規性が高い。実用化先も募集中。



シーズについてのお問合せ、ご相談先
Email: renkei-as@yamanashi.ac.jp
Tel: 055-220-8758 Fax: 055-220-8757

