

4. ハイブリッド型ステッピングモータ

● 研究開発の概要

日本サーボ株式会社が、H17、18年度の経済産業省の技術開発助成事業にて、「ステッピングモータ駆動を採用したロボット用高精度アクチュエータの開発」を行いました。産業技術センターでは本開発の一環として、受託研究にて「多関節ロボット先端軌道の精密位置測定システムの開発」を行いました。内容は、アクチュエータを組み込んだ多関節ロボットの動作を2次元及び3次元で簡便に測定するシステムを構築するものです。測定結果は、アクチュエータの仕様にフィードバックされます。この測定システム構築により、関節ロボット用アクチュエータの性能評価・位置・速度・振動等の簡便な精密計測が可能となり、本ハイブリッド型ステッピングモータの試作開発に結びつきました。

● 製品サンプルの特徴

特徴

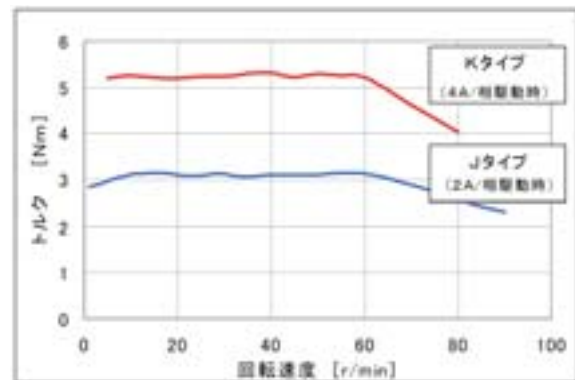
- ・ 高分解能
- ・ 大トルク
- ・ 扁平、中空軸構造
- ・ 仕様個別対応可能

用途

- ・ 回転テーブル
- ・ 関節駆動
- ・ その他



機種	Jタイプ	Kタイプ
項目	φ117×53	φ117×62
構造	3相ハイブリッドタイプ	
ステップ角度	0.3°/step	
巻線電流	2A	4A
保持トルク	3 Nm	5 Nm



● 製品サンプルの課題や今後の予定

日本サーボ株式会社にて量産仕様の開発を実施中です。

共同研究
企業等

日本サーボ株式会社

グループ名
担当者名

群馬産業技術センター 電子・計測グループ 細谷肇