

ロボに直接取り付け

ワコーテック 6軸力覚センサー

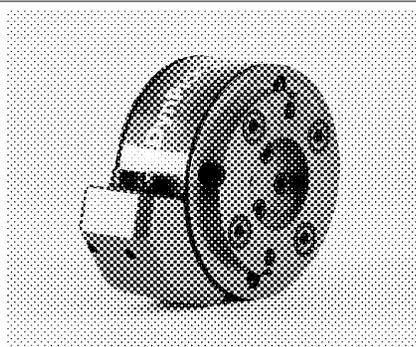
ワコーテック（富山県高岡市、岡田和広社長）は、協働ロボットへの力制御に特化した6軸力覚センサー「WKF-1C」シリーズを発売した。センサーをロボットフランジに直接取り付け可能な力覚センサーは世界初

という。国内外の協働ロボット向けに年間6000万円程度の売り上げを目指す。同シリーズの第一弾として「同6A200-15」QFD型II写「真」を発売した。外形寸法が直径80mm×高さ35・5mm、重量約470gで、Fx、Fy、Fz方向の定格荷重は200N。

取り付け面の形状を、協働ロボットで多く採用されているフランジ形状に適合することでロボットフランジへの直接取り付けとにも、グリッパやハンドなどもアタッチメントを介さずに直接取

り付けられる。協働ロボットは内蔵されたトルクセンサーを活用することで一定の力制御を実現するが、同社では、微細な

用。主に垂直多関節ロボット向けに活用されている6軸力覚センサー「DynPick」の新シリーズとして拡販する。



力制御には今後外付けの力覚センサーが有効とみている。

同シリーズは加速度センサーやジャイロセンサーと同様の静電容量方式を採用

り付けられる。協働ロボットは内蔵されたトルクセンサーを活用することで一定の力制御を実現するが、同社では、微細な用。主に垂直多関節ロボット向けに活用されている6軸力覚センサー「DynPick」の新シリーズとして拡販する。