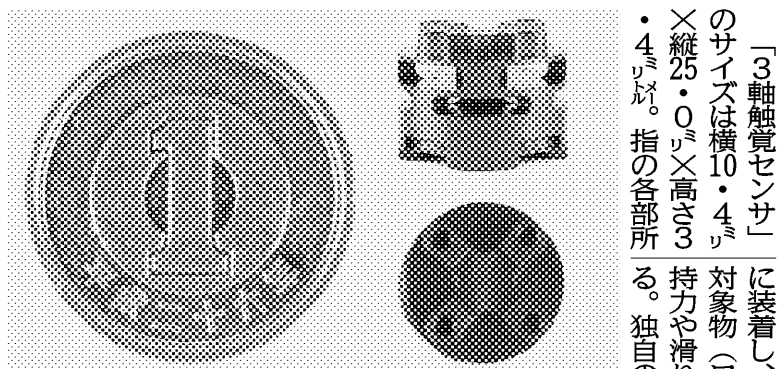


ヒト型ロボ 指を精密に

触・力覚 センサー ワコーテックが2種

【富山】ワコーテック（富山県高岡市、岡田和広社長）は、ヒューマノイド（ヒト型）ロボットの指部に最適化されたセンサー2機種を開発した。タッチパネルの精密操作や繊細なピック&プレースなど、高度なハンドリング能力が求められるヒューマノイドに不可欠なセンサー。ヒューマノイドの急速な普及を商機と捉え、二つのセンサーで合計15億円の売り上げを目指す。



「3軸触覚センサー」に装着し、3軸で加工のサイズは横10・4ミリの対象物（ワーク）の把持力や滑り覚を検知する。独自の静電容量方式の採用で優れた直線性と低ヒステリシスを

×縦25・0ミリの高さ3・4ミリの指の各部所

る。独自の静電容量方式の採用で優れた直線性と低ヒステリシスを

実現。既存の導電性ゴム材などを用いた触覚センサーと比較して高い検出精度

▲指先の繊細な力を検出できる「指先用超小型力覚センサー」

10月ごろに発売する。価格は小ロットの場合10万円から、10万個以上の場合1000～2000円程度。将来的には量産化による大幅なコスト低減を見込んでおり、OEM（相手先ブランド）供給も可能という。もう一つの「指先用超小型力覚センサー」は、同ロボットの指先関節に組み込むことによりピンポイントで繊細な力を検出可能。外形9・5ミリの高さ7・5ミリの非常に小さく、3軸方向の力検出に

11月ごろに発売する。価格は小ロットの場合4～5万円程度。大量ロットの場合1～2万円を目指す。定格荷重は、どちらも垂直方向の許容荷重が20ミリのX軸およびY軸回りの許容モーメントが0・2ミリの通信インターフェース（I/F）はパルス幅変調（PWM）方式。

1日から金沢大学で開催される日本ロボット学会学術講演会で両センサーを披露する。