

# 可変型遠隔弾性中心機器( VRCC )搭載超精密 多品種組立装置の試作モデル化

企 業 / 山田エンジニアリング ( 株 )

研究者 / 宮崎文夫 ( 大阪大学大学院基礎工学研究科教授 )

パッシブなコンプライアンス( 剛性の逆数 )を用いて、異なる諸元を有するピン軸のような精密ハメアイ部品の位置と姿勢誤差を自動的に吸収する可変型遠隔弾性中心機器( VRCC )ユニットを試作し、実用装置を想定した回転方向切換機構に搭載し、市場展開に資するデータを得るための超精密回転組立装置のモデル化試作を行った。

超精密組立作業がさほど大きな設備投資資金を要さず自動化できれば広く業界に提供できるものである。このモデル化試作開発中に生まれた超精密ボールギアカム機構をもっと活用できれば市場にもっと高性能で安価な製品を提供できる。