

# サーフェイスモータの試作

企業 / ミクニ・マキノ工業(株)

研究者 / 海老原大樹 ( 武蔵工業大学電気電子工学科 )

従来のモータは回転、リニアの1次元である。これを2次元とするには、現況では単にXとYを組合せた機構が用いられてきた。この現況を打破して、本質的に2次元駆動モータを創製することが本開発である。その基本構造コンセプトは、強力磁石のNSを交互に配置した固定子基盤と、励磁コイルの移動子から成る。移動子と磁石間のクーロン力をサーボ制御することにより、任意の軌跡で移動子が駆動可能なサーフェイスモータのモデル化を行った。

試作したモータが動作原理に基づき、2次元平面上を任意の軌跡で駆動することが可能である事を確認できた。



サーフェイスモータ