

ひとわざ(一技)名: ロボット関節機構

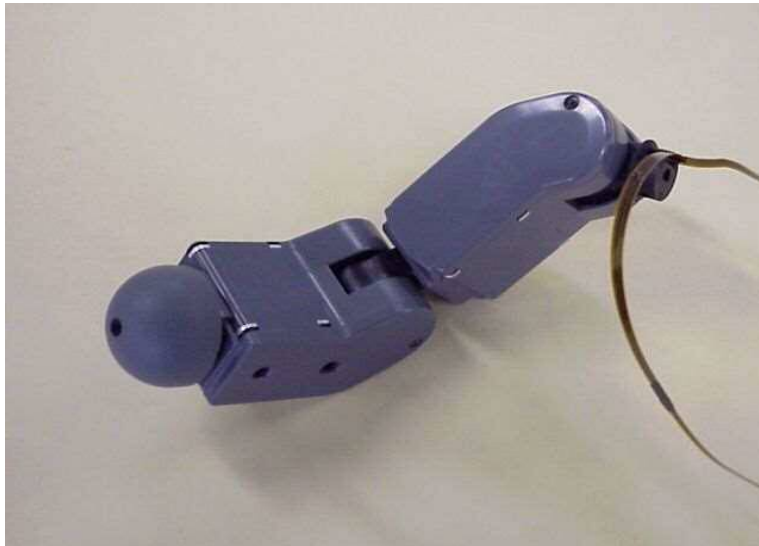
1. 概要(200字目安)

小型DCモーターを使用した、アミューズメント用ロボットの関節機構  
設計から製造までを一貫して行う

特徴

- ①小型ロータリーセンサーによる位置検出
- ②トルクリミッターによる破損防止機構
- ③フレキシブルケーブルの配線構造 …… 耐久性の飛躍的向上

写真・図(要点説明)



小型・高減速

高耐久性

破損防止機構

位置検出機構内

2. 企業概況

会社名	(株)サンコー	代表者名	田村 正則		
		窓口担当	赤羽 秀哉		
事業内容	精密プレス・プラスチック関連部品と組立	U R L	<a href="http://www.sko.co.jp">http://www.sko.co.jp</a>		
主要製品	自動車、家電、OA関連製品の精密部品及びユニット製造				
住所	〒390-1710 松本市梓川倭4131 梓川工場 プラユニット開発部				
電話/FAX	0263-78-0001	E-mail	<a href="mailto:akahane@sko.co.jp">akahane@sko.co.jp</a>		
資本金(百万円)	3,779	設立年月日	S38.9.2	売上(百万円)	11,100 従業員数 500名

特記事項(①特許取得・各種認証等取得状況②提供できる価値及び応用分野③医療分野参入(取引)実績 他

ソニー(株)製 アイボに使用  
カスタマイズ可能で、作業補助ロボットアーム等に応用可能