

2021年5月12日

新東工業株式会社

PRESS RELEASE

「位相合わせ」「嵌合」向けロボットシステムの開発・販売開始

新東工業株式会社(本社:名古屋市、社長:永井 淳)は、「6軸力覚センサ(ZYXer)」に当社が長年培ってまいりました生産技術・幅広いアプリケーション開発力を融合し、産業用ロボットの高性能化を実現したロボットシステムの販売を開始しました。

自動車部品の組立等における「はめ合い※¹」や「かみ合わせ※²」といった作業は、従来ロボットによる位置制御だけでは、異常咬み込みや部品の傷つき等の不具合発生で制御が難しく、なかなか自動化が進んでいませんでした。今般、販売を開始するロボットシステムは、これらの工程に対して、6軸力覚センサ「ZYXer」を利用し、加工の自動化・省人化をご提案するものです。

従来からのお客さまである自動車業界だけでなく、様々な機械の組み立てや金属以外の部品組み立てを行うお客さまへご提案してまいります。

※¹:^{かんごう}嵌合とも云い、はめ合い公差 H7(JIS 規格)まで対応可能です。

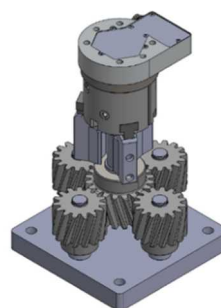
※²:^{いそう}位相合せとも云い、動力伝達や回転時の固定等でギアやスプライン凹凸の位相を合わせて組付けるものです。

当社は6軸力覚センサを搭載したロボットシステムを開発、拡販するとともに、グループ会社の新東スマートエンジニアリングと共同し、ニーズに合わせたエンジニアリングを提供することで、ロボット関連の新規事業を拡大してまいります。

■「はめ合い」「かみ合わせ」での使用イメージ



はめ合い
(H7 嵌合)



かみ合わせ
(遊星ギア位相合せ)

以上

リリースに関するお問い合わせ先

新東工業株式会社

総務部(広報担当)

名古屋市中村区名駅 3-28-12

webmaster@sinto.co.jp

Tel 052 582 9211 Fax 052 586 2279