

接触安全のためのソリューション

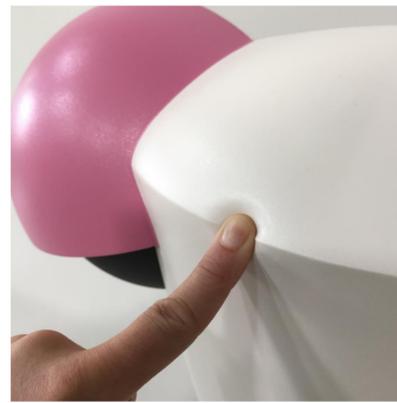
次世代の安全を形にする、柔軟で高性能な
ロボット外装カバー技術
「YaWaRaKaロボD®」

衝撃を和らげる、ひとにやさしいロボット外装カバー

衝撃吸収と接触検知を両立する
新しいロボット外装カバー

人の近くで稼働するサービス
ロボットや協働ロボットに最適

標準化された試験方法により、
定量的な性能を測定可能



衝撃吸収型接触検知外装カバー
「YaWaRaKaロボD®」

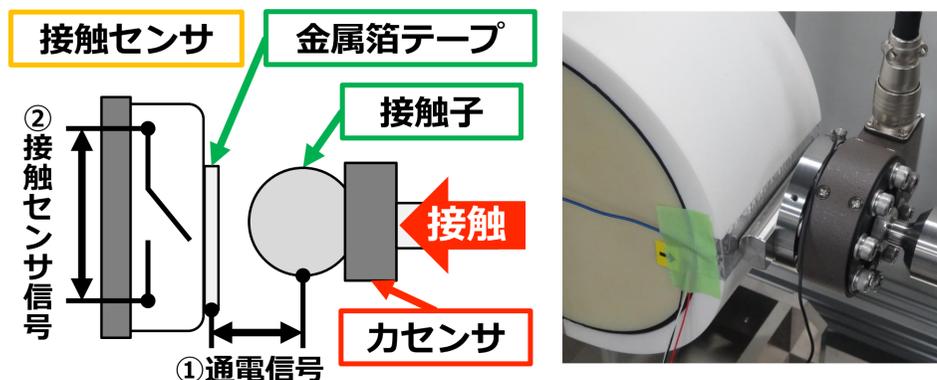


衝撃を吸収し、痛みを和らげるクッション素材を用いる事で
デザインと成形の柔軟性を実現

ミリ秒応答の接触検知センサにより、ロボットは即座に停止。
実用レベルの応答性能を実現

特許技術により、
高耐久性と低コスト&量産性を実現

接触力・応答時間の評価手法 (東京都立産業技術研究センターにて技術確立)
JIS B8451-1:2023による「接触力」と「応答時間」の定量的評価



性能試験方法の概要



試験結果例 (横軸:時間)

開発
販売



株式会社三重ロボット外装技術研究所

〒510-0007 三重県四日市市別名一丁目17番7号
TEL > 059-324-5191 FAX > 059-334-2310



地方独立行政法人
東京都立産業技術研究センター
TOKYO METROPOLITAN INDUSTRIAL TECHNOLOGY RESEARCH INSTITUTE

DX推進センター

〒135-0064 東京都江東区青海2-5-10 テレコムセンタービル東棟
URL > <https://dxpc.iri-tokyo.jp/>

