

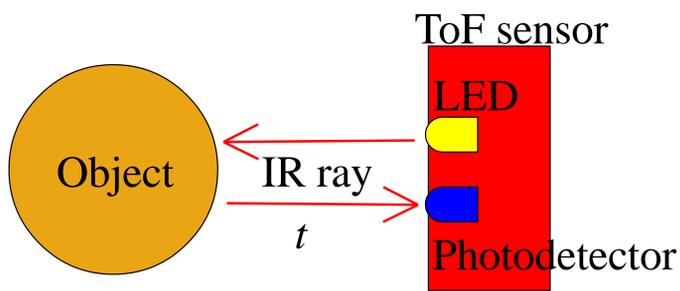
目的



我々は、協調ロボット表面全体に取り付け可能な近接覚(非接触)センサの開発を行っている。ToF(Time-of-Flight)センサと静電容量センサを組み合わせたToF・静電容量複合センサを提案した。提案技術は、広範囲に高感度で近接測定が可能である。本センサによりロボットの作業性や安全性の向上が望める。

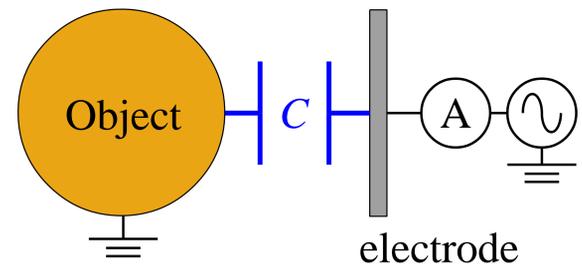
原理

ToFセンサ

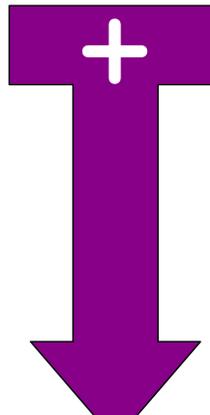


- 赤外線(光)の反射時間(t)
- 距離測定可能
- 近距離の感度低下
- 接触検出困難, 汚: 弱

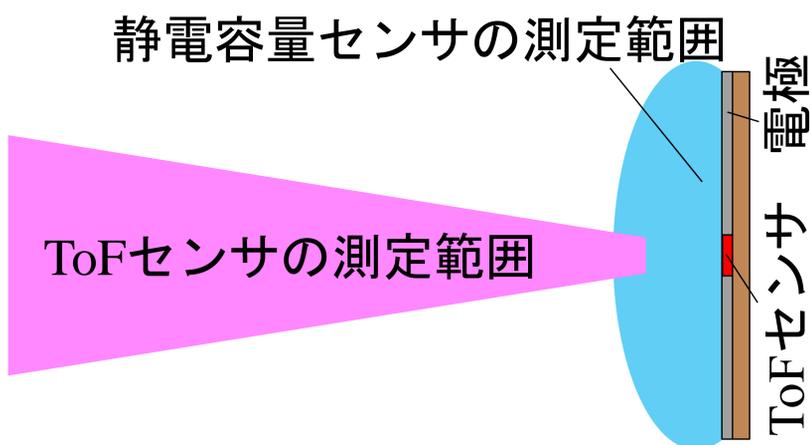
自己容量センサ



- 静電容量の変化(C)
- 近接、接触検出可能、汚: 強
- 検出距離が短い
- 距離検出困難

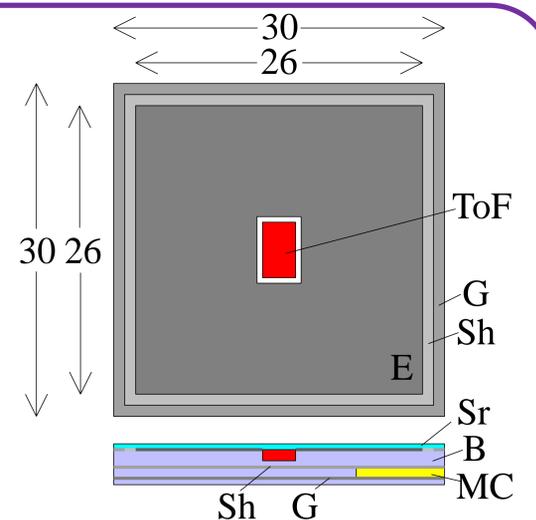


ToF・静電容量複合センサ



- 赤外線の反射時間
- 距離が測定可能
- 静電容量の変化
- 近接検知
- 接触検出可能
- 汚れに強い

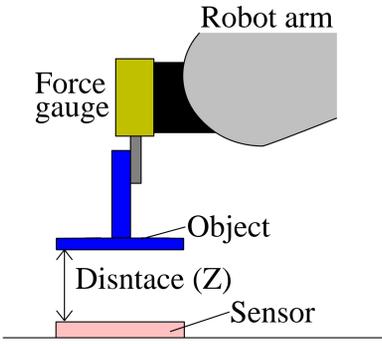
異なる原理の測定
信頼度向上



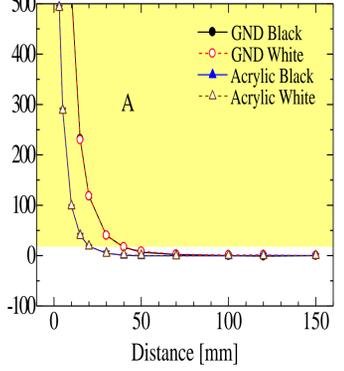
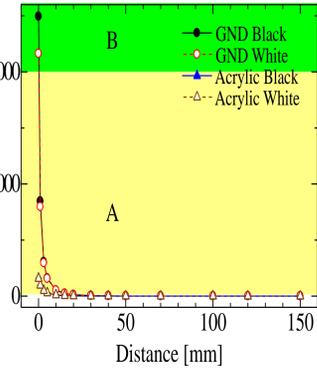
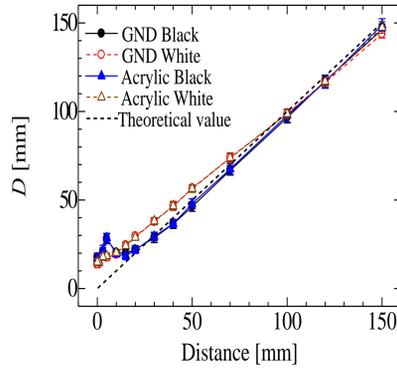
E: Electrodes, G: ground, MC: Measurement circuit, Sr: Styrol resin board, B: Base, Sh: Shield,

基礎特性

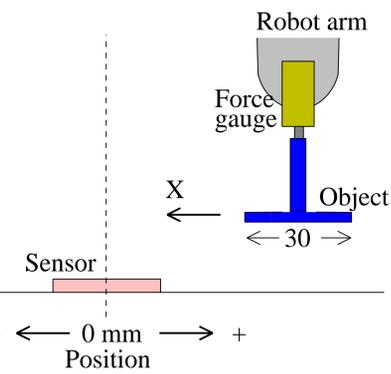
Z軸特性



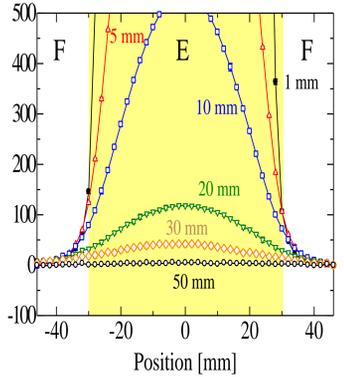
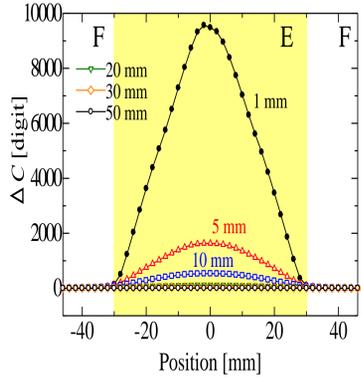
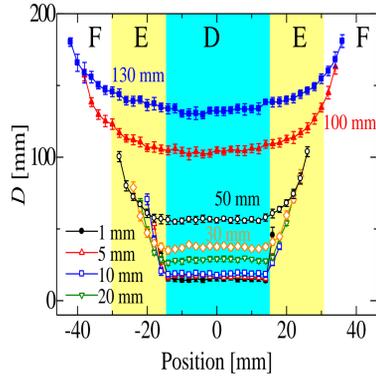
対象(30 × 30)
接地した導体
アクリル
表面色：白、黒
A：非接触検知
B：接触検知



X軸特性



対象(30 × 130)
接地した導体
表面色：白
D：ToFセンサ上
E：センサ上
F：センサ外



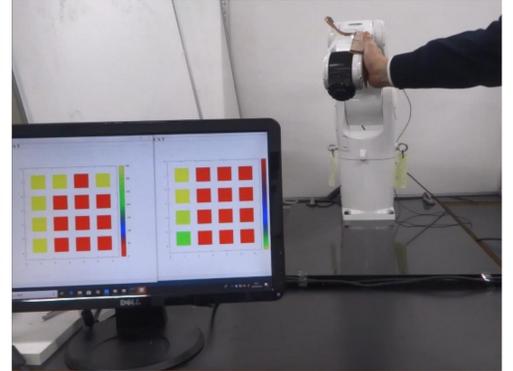
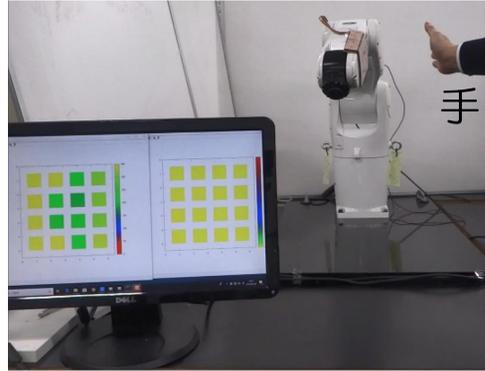
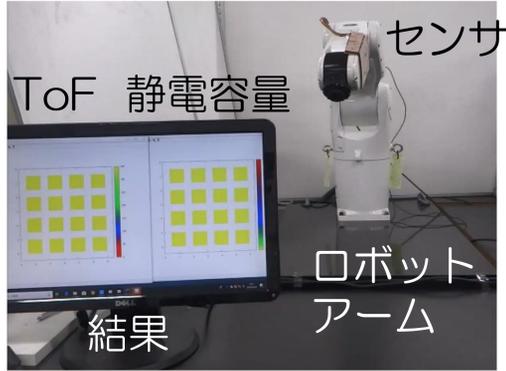
ToFセンサ

静電容量センサ

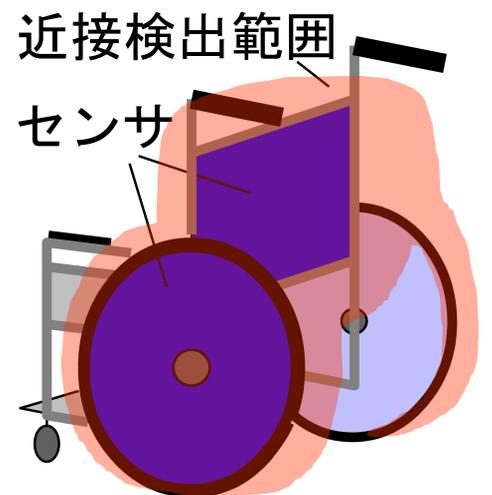
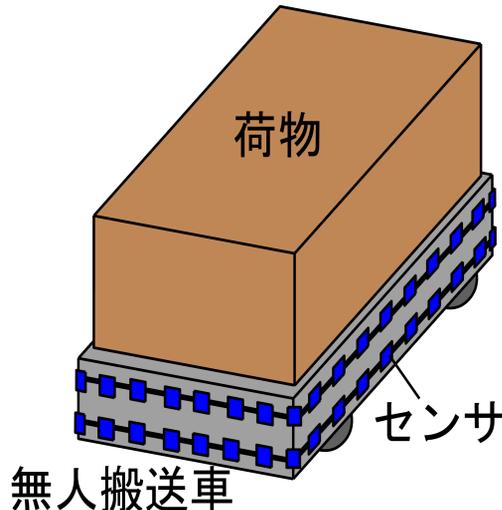
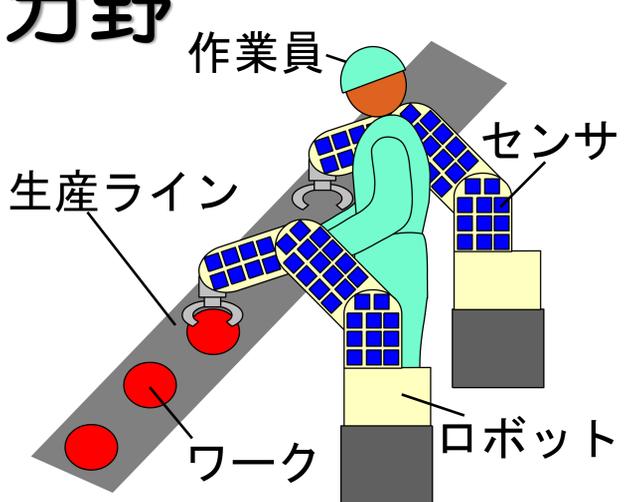
拡大図(静電容量)

デモ

4×4センサアレイ



応用分野



- 非接触対象検出：ロボットを減速、停止：安全性向上
- 接触検出：接触位置に合わせロボットを操作：操作性向上

特許出願済：「ロボットセンサ」特願2018-185211