

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2020-55045

(P2020-55045A)

(43) 公開日 令和2年4月9日(2020.4.9)

(51) Int. Cl.

B25J 19/02 (2006.01)

F I

B 2 5 J 19/02

テーマコード (参考)

3 C 7 0 7

審査請求 未請求 請求項の数 8 O L (全 16 頁)

(21) 出願番号 特願2018-185211 (P2018-185211)

(22) 出願日 平成30年9月28日 (2018. 9. 28)

特許法第30条第2項適用申請有り (1) ROBOMECH2018 in KITAKYUSHU ロボティクス・メカトロニクス 講演会2018 講演論文集 1P2-L16 公開日:平成30年6月1日 (2) ROBOMECH2018 in KITAKYUSHU ロボティクス・メカトロニクス 講演会2018 ポスター 1P2-L16 公開日:平成30年6月4日

(71) 出願人 598015084

学校法人福岡大学

福岡県福岡市城南区七隈8丁目19番1号

(74) 代理人 100099634

弁理士 平井 安雄

(72) 発明者 辻 聡史

福岡県福岡市城南区七隈八丁目19番1号

学校法人福岡大学内

Fターム(参考) 3C707 BS10 KS31 KS36 KV04 KX05

(54) 【発明の名称】 ロボットセンサ

(57) 【要約】 (修正有)

【課題】多関節ロボットの作業を効率化しつつ、安全性を確保することができるロボットセンサを提供する。

【解決手段】多関節ロボットの少なくとも先端関節の先のアーム部表面における複数面に配設されるToF (TimeofFlight) センサ10と、ToFセンサ10が配設される面と同一面に配設され、近接する対象物の静電容量に基づいて当該対象物の有無を検出する静電容量近接センサ20とを備える。また、ToFセンサ10及び静電容量近接センサ20の検出結果に基づいて、多関節ロボットの駆動を制御するコントローラを備え、当該コントローラは、ToFセンサ10が検知する対象物までの距離と、静電容量近接センサ20で検知する静電容量とに基づいて、対象物の種別を判別し、判別した対象物の種別に応じて多関節ロボットの駆動を制御するものである。

【選択図】 図2

