

3K型複合遊星ギヤが、研究開発中のロボットに採用！

横浜国立大学・藤本康孝教授考案最適化手法採用

横浜国立大学との産学連携の成果により、90%以上の伝達高効率と、高バックドライバビリティを有する3K型複合遊星ギヤの開発を行い、研究開発中のロボットに搭載されました。

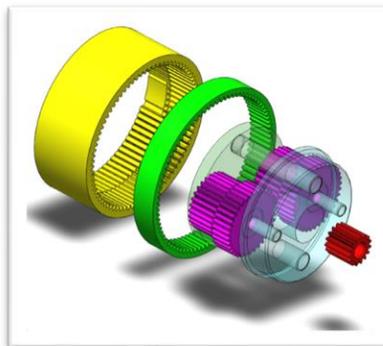
製品詳細：<http://www.ps-tokki.co.jp/serv000.html>

具体的な事例として、トヨタ自動車株式会社が研究開発中のヒューマノイドロボットT-HR3の操縦システムの腕関節部分、および、世界的競技大会用小型コミュニケーションロボットの関節部分で採用頂きました。



◆ 3K型複合遊星ギヤ概要

- ◆ 順駆動・逆駆動 ともに90%以上の超高効率設計が可能
- ◆ 超高バックドライバビリティ(許容トルクの約0.05%のバックドライブ実現)
- ◆ 超低バックラッシ(約20arcminを実現)
- ◆ ほぼ任意の減速比が実現可能
- ◆ 軽量・コンパクト設計 (ほぼ任意の減速比を2段構成で実現 薄型)



＜本件に関するお問合せ＞

弊社HPのお問合せフォームに必要事項をご記入いただき、お問合せお願い致します。

お問合せURL：<http://www.ps-tokki.co.jp/contact.html>

採用事例1

ユーザー名：トヨタ自動車株式会社

用途：ヒューマノイドロボット T-HR3の操縦システムの
手首関節反力提示用 (片腕3カ所)



小型、軽量化
に寄与

「提供：トヨタ自動車株式会社 2019年12月発表」

採用事例2

ユーザー名：トヨタ自動車様

用途：小型コミュニケーションロボットの関節駆動用 (20カ所)



展示会でユーザーより

「バックドライビリティの高い小型アクチュエータにより

センサレスで反力提示可能な遠隔操縦が実現」として紹介