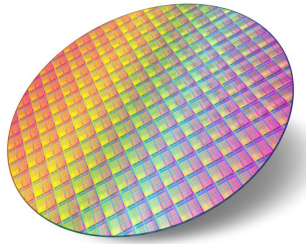


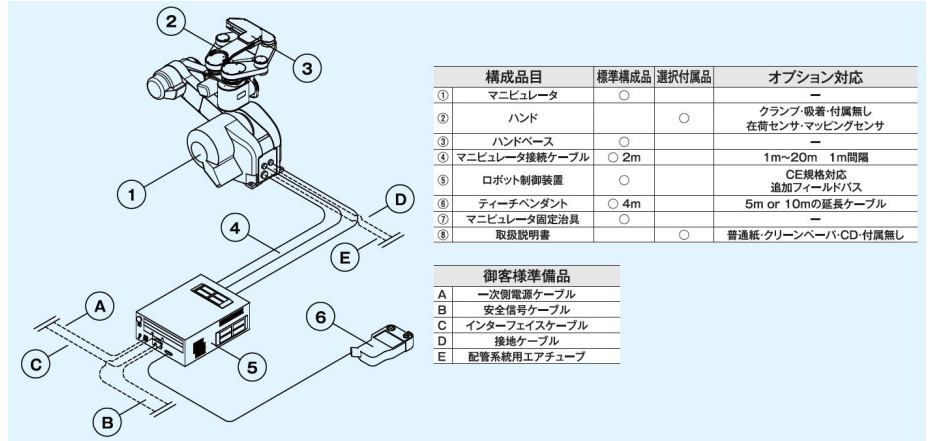
## 技術提案型マッチング 案件募集シート

企業名	株式会社 ダイヘン				
資本金	07.10億超				
従業員数	04.1001～5000人以下				
所在地	兵庫県				
業種	19.その他製造業				
対象分野 (複数選択可)	<input type="checkbox"/> 01.一般機器	<input checked="" type="checkbox"/> 02.精密機器	<input type="checkbox"/> 03.輸送機器	<input type="checkbox"/> 04.電気機器	<input type="checkbox"/> 05.情報通信
	<input type="checkbox"/> 06.金属材料	<input type="checkbox"/> 07.有機化学	<input type="checkbox"/> 08.無機化学	<input type="checkbox"/> 09.電子材料	<input type="checkbox"/> 10.プラスチック
	<input type="checkbox"/> 11.バイオ・食品	<input type="checkbox"/> 12.環境資源	<input type="checkbox"/> 13.エネルギー	<input type="checkbox"/> 14.医療福祉	<input checked="" type="checkbox"/> 15.その他
対象技術 (複数選択可)	<input type="checkbox"/> 01.製造加工技術	<input checked="" type="checkbox"/> 02.計測制御技術	<input checked="" type="checkbox"/> 03.試験評価技術	<input type="checkbox"/> 04.品質管理技術	<input type="checkbox"/> 05.高機能材料
	<input type="checkbox"/> 06.代替材料	<input type="checkbox"/> 07.IT技術	<input type="checkbox"/> 08.エネルギー技術	<input type="checkbox"/> 09.その他	
<b>案件名</b>					
多関節型ロボットの振動抑制					
<b>■ 案件の概要 (具体的な依頼内容)</b>					
<p>多関節型ロボットの振動抑制につながる技術を求めています。 詳細は、次ページををご参照下さい。</p>					
<b>■ 求める条件 (技術、ISO等取得など)</b>					
機械の振動抑制技術振動抑制の手法については、ダンパー等の機械的な方法、制御的な方法等、種類は問いません。					
<b>■ 数量 (試作、少量、量産等)</b>					
試作量産時の数量は要相談					
<b>■ 受付期限</b>					
随時受付 指定条件に達した場合、受付を終了する場合があります。					
<b>■ 選考方法</b>					
都度選考					
<b>■ 希望面談方法</b>					
個別面談					

本件の問題となっている弊社の多関節型ロボットの一例



【300mmウェハ基板】



水平アーム

垂直アーム

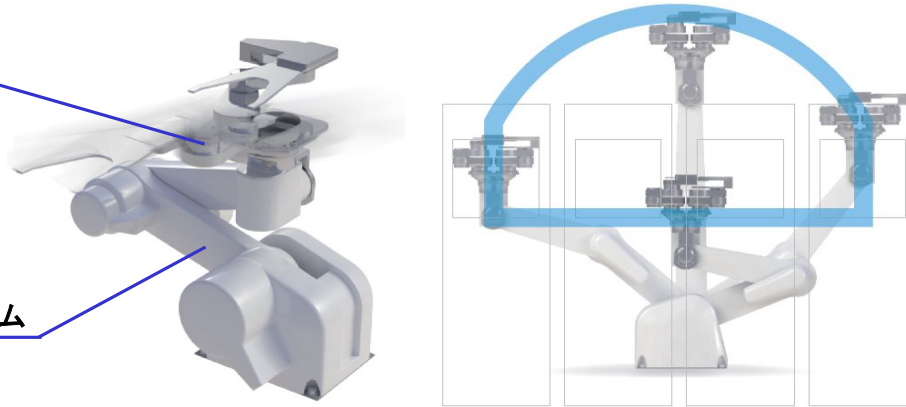


図1.多関節型ロボットの一例

## 案件

### ●多関節型ロボットの振動抑制

課題:ロボット各関節(軸)の制御ゲインは実際の搬送速度に合わせた高速運転用に調整している。ロボットを教示する際の低速運転では、垂直アームが特定の姿勢で低周期(5~10Hz程度)の振動を発生してしまう。

案件:この低周期の振動を抑制してウェハをスムーズに搬送する技術開発。振動抑制の手法については、ダンパー等の機械的な方法、制御的な方法等、種類は問わない。



振動によりロボットのティーチング作業が困難になる、また予期せぬ干渉が発生する恐れがある



現在、ロボットの速度や姿勢の条件に合わせてゲインを切り替える機能を開発中だが、、

【問題】低速運転時における振動の抑制や最適な制御についてのノウハウが乏しい

【目標】各姿勢で低速運動時の振動を解決する制御方法の開発