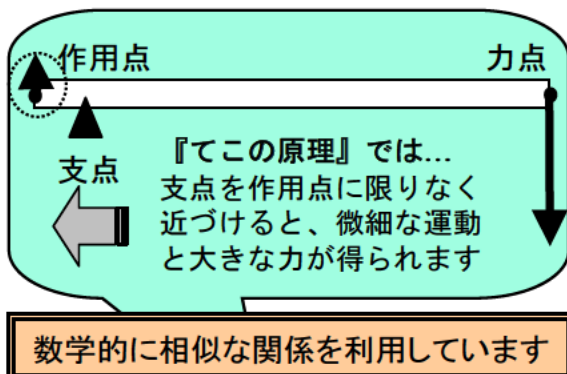


微細作業ステージの開発

『てこの原理』にヒントを得て、空間中の位置と姿勢を、微細に制御する制御方法とその原理を利用した微小運動ステージを開発しました。

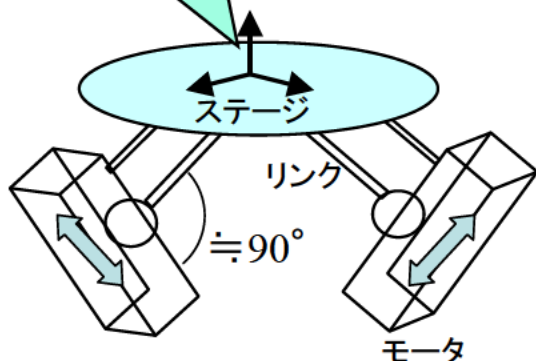
微細な作業

バイオやナノテク分野では、微小な空間運動の位置や姿勢を決める技術が望まれています。



微小運動の原理

6自由度ロボット機構(パラレルメカニズム)において、モータの運動方向と力を伝えるリンクの方向を直角に近い状態に設計すれば、『てこの原理』と同様の効果が空間運動で得られます。

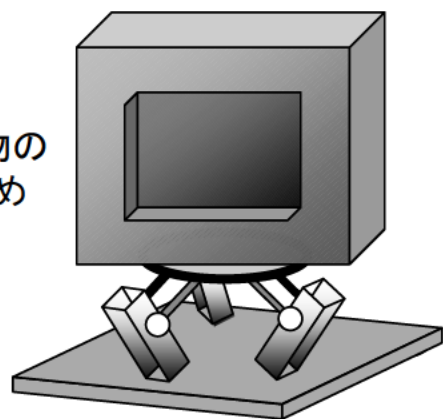


期待される応用例



高出力作業

金型などの重量物の
微細な位置姿勢決め



高分解能作業

バイオ研究などを対象
にした顕微鏡用ステージ

【特開2004-122271】平成16年4月22日公開
「微小運動制御方法および微小運動ステージ」