(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2006-289510 (P2006-289510A)

(43) 公開日 平成18年10月26日 (2006.10.26)

(51) Int.C1. F I テーマコード (参考)

B23Q 3/06 (2006.01) B23Q 3/06 304H 3C016 B23Q 3/08 A

審査請求 未請求 請求項の数 1 OL (全 6 頁)

(21) 出願番号 特願2005-109309 (P2005-109309) (22) 出願日 平成17年4月6日 (2005.4.6)

平成17年4月6日 (2005.4.6) 株式会社妙徳

東京都大田区下丸子2丁目6番18号

(72)発明者 小尾 明博

(71) 出願人 590000558

東京都大田区下丸子二丁目6番18号 株

式会社妙徳内

F ターム (参考) 3C016 AA01 BA02 BA05 CA04 CC01

CEO1 DA04 DA07 EA01

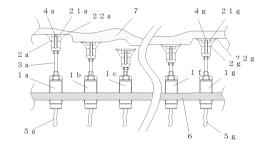
(54) 【発明の名称】 ワーククランプ装置

(57)【要約】 (修正有)

【課題】複雑な異形形状であるワークであってもワーク クランプで自在に固定支持して傷、変形、ズレ、等を生 じさせることなく吸着固定をする汎用性の高いワークク ランプ装置を提供する。

【解決手段】支持点により異形形状なワーク1を支持するにおいて、シャフトを駆動するアクチュエータ1a...、該シャフトの先に固着された吸着パッド2a...、該アクチュエータを固定する固定台6及び該アクチュエータをコントロールする駆動管5aより成り、並びに、ワークを支持固定する該吸着パッドが流体路、パッドベース及びパッドリップ22aより成るワーククランプ装置である。

【選択図】図2



【特許請求の範囲】

【請求項1】

支持点により異形形状なワークを支持するにおいて、シャフトを駆動するアクチュエータ、該シャフトの先に固着された吸着パッド、該アクチュエータを固定する固定台及び該アクチュエータをコントロールする駆動管より成り、並びに、ワークを支持固定する該吸着パッドが流体路、パッドベース及びパッドリップより成ることを特徴とするワーククランプ装置。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

[00001]

本発明は、表面が曲面、段差、等の異形形状をしたワークの支持固定するワーククランプ装置に関する。

【背景技術】

[0002]

従来において、自動車部品、電子機器の筐体、諸々の部品・完成品の形状が単純な平板状でなく、全体的、部分的に曲面、段差などを有する異形形状に形成されている場合が多い。このような異形形状なワークを加工工程などで支持するための方法として複数の空圧シリンダを配置した機構が提案されている。(例えば、特許文献 1 、特許文献 2 、)

[0003]

以下の特許公報には、ワークの凹凸部に複数のロッドの先端を当接させてロッドをロック機構で固定して汎用性の高い機構を提案している。

【特許文献1】特開2002-013506号公報

【特許文献2】特開2004-306176号公報 以下の特許公報には、ロック機構付きの油圧シリンダが提案されている。

【特許文献3】特開2004-268187号公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

[0004]

色々な複雑で異形形状なワークであってもワーククランプで自在に同時に固定支持して 傷、変形、ズレ、等を生じさせることなく吸着固定する汎用性の高いワーククランプ装置 を提供することである。

【課題を解決するための手段】

[0005]

支持点により異形形状なワークを支持するにおいて、シャフトを駆動するアクチュエータ、該シャフトの先に固着された吸着パッド、該アクチュエータを固定する固定台及び該アクチュエータをコントロールする駆動管より成り、並びに、ワークを支持固定する該吸着パッドが流体路、パッドベース及びパッドリップより成るワーククランプ装置であり、複雑で異形形状なワークを自在に固定支持して傷、変形、ズレ、等を生じさせることなく吸着固定することができ汎用性が高いものである。

[0006]

以下において、本発明に係るワーククランプ装置の詳細を記述する。尚、本発明に係るワーククランプ装置は、以下の記述、例示図、例示図のユニットの数、形状、縮尺、等に特に限定されるものでない。

[0007]

本発明に係るワーククランプ装置は、支持点により異形形状なワークを支持するにおいて、シャフト3を駆動するアクチュエータ1、該シャフト3の先に固着された吸着パッド2、該アクチュエータ1を固定する固定台6及び該アクチュエータ1をコントロールする駆動管5より成り、並びに、ワークを支持固定する該吸着パッド2が流体路4、パッドベース21及びパッドリップ22より成るものである。尚、アクチュエータ、シャフト、パッド及び駆動管は、ワークを支持固定するユニットを成すものである。

10

20

30

40

50

20

30

40

50

[0008]

アクチュエータ1は、シャフト3を進退駆動して所望の位置にて停止固定できる油圧式シリンダ装置、進退駆動で所望の位置にて停止固定できる空圧シリンダ装置、進退駆動で所望の位置に停止固定できる電動式ねじシリンダ装置、等が好ましい。より好ましくは油圧式シリンダ装置、電動式ねじシリンダ装置である。単数個または複数個の該アクチュエータ1が固定台6に固定されて、単数個または複数個の該アクチュエータより成るユニットが複雑な異形形状のワークの複数個所を固定する手段とされる。

[0009]

シャフト3は、アクチュエータ1により進退動作するピストン的な支柱であり、該アクチュエータと反対側の先端部に吸着パッド2を固着し、内部に該吸着パッド2の流体路4に導通する流体経路を有することが好ましい。該流体経路が駆動管5とも導通していることが更に好ましい。

[0 0 1 0]

固定台 6 は、ワークを支持固定するユニットを成す単数個または複数個の該アクチュエータ 1 を固定してワーククランプ装置のベースとなっている。複数個の配列は、特に限定するものでなくランダムな配列、マトリクス配列、渦巻き配列、千鳥配列、等である。

[0011]

駆動管 5 は、アクチュエータの種類により油圧、空圧、電気、等の駆動源、並びに、吸着パッドによりワークを固定するための流体の供給手段が設けられているものであり該駆動源に対応するコントロールユニットによりコントロールされる駆動源により選択設置されるものである。該駆動管 5 が図 4 に例示する如く吸着パッドによるワークの吸着固定のための流体供給路 8 (真空圧供給路)、アクチュエータを正駆動させるための圧力き路 9 (油圧、空圧)、アクチュエータを逆駆動させるための圧力式路 1 0 (油圧、空圧)、を同一管の内部に設け、各々の管路がコントロールユニットによりコントロールされるものであることが好ましい。電気駆動による場合には、アクチュエータ駆動に相当する電気配線及び吸着パッドによるワークの吸着のための流体供給路 8 (真空圧供給路)を設けてコントロールユニットに接続される駆動管 5 であることが好ましい。

[0012]

吸着パッド 2 は、形状、サイズ、材料、等を特に限定限定するものでなくワークを吸着固定するものであり、アクチュエータ 1 により摺動するシャフト 3 の先端部に固着され、中心部に流体路 4 (真空路)、外周部にパッドリップ 2 2 ,該流体路 4 及び該パッドリップ 2 2 の間にパッドベース 2 1 を形成し、該流体路 4 に真空圧を供給する(真空引きする)ことによりワーク 7 及び該パッドリップ 2 2 の間の空間の空気が排除され柔軟な該パッドリップ 2 2 が歪んで該ワーク 7 が該パッドベース 2 1 に接触して該ワークを位置決め固定する。

[0 0 1 3]

20

30

40

50

動を変更することにより他のワークの専用の固定冶具にセット替えすることもできる。) 【実施例】

[0014]

以下に本発明に係るワーククランプ装置の実施態様を示す実施例を記述する。

- 【 0 0 1 5 】
- (実施例1)

[0016]

このようなワーククランプ装置は、コントロールユニット(図示せず)によりコントロールされた駆動源(図示せず)を駆動管により供給稼働させてワークを固定支持して傷、変形、ズレ、等を生じさせることなく吸着固定するすることができ汎用性の高いものである。

[0017]

(実施例2)

図1及び図2により複数個のアクチュエータによるワーククランプ装置の実施例を示す。任意な位置で摺動固定できる油圧式のアクチュエータ1、シャフト3,吸着パッド2及び駆動管5から成るユニットを固定台6に縦横碁盤目状(6行6列の36個)に規則正しく配列固定した。ワーク7の吸着固定すべき位置のアクチュエータ1を駆動管5により駆動し、シャフト3を摺動させ、吸着パッド2を該ワーク7に接触させ、アクチュエータ1のロック機構を作動させ、シャフト3の摺動を固定する。各々のユニットについてシャフト3を摺動固定し、各々の点での吸着パッド及びワークの接触位置を決定し、該ワーク専用のワーククランプとする。(例えば、吸着パッドがワークの曲面部分に相当しているために使用しない場合または単に使用しない場合には図2の中央部のアクチュエータ1cに示す如く駆動させなくてもよい。)

[0018]

特定のワーク専用のワーククランプにおいてワーククランプ装置にワークを乗せ、吸着パッド2とワーク7を接触させた状態(図2の右側2個の如くパッドリップ22とワーク7が接触した状態)で駆動管5gの流体供給路に負圧(真空、液体の排除)を供給することにより駆動管、シャフト3g内の流路及び吸着パッド2gの流体路4gを導通する経路によりパッドリップ22gとワーク7の空間の流体(空気)が排除(排気)され、図2の左側2個に示す如く吸着パッド2aの流体路4aから流体が排除され該ワーク7が吸着パッド2aのパッドベース21aに接触して該ワーク7の高さを決定して固定する。各々の稼動する吸着パッドによりワークが複数点で各々高さ決めされ吸着固定される。

[0019]

このようなワーククランプ装置は、異形形状をしたワークの特定なワーククランプ装置として使用してワークを自在に同時に固定支持して傷、変形、ズレ、等を生じさせることなく吸着固定することができる汎用性の高いものである。このワーククランプ装置の全体

が油、水、潤滑油、加工液、等の液体の内部であっても空気中で使用するのと同様に汎用性があり有用である。

【産業上の利用可能性】

[0020]

本発明に係るワーククランプ装置は、アクチュエータ、シャフト、吸着パッド及び駆動管より成るユニットを固定台に固定したものでありワークを固定して傷、変形、ズレ、等を生じさせることなく吸着固定することができる汎用性の高いものである。

【図面の簡単な説明】

[0021]

【図1】本発明に係るワーククランプ装置の一実施態様の上面配置図である。

【図2】本発明に係るワーククランプ装置の一実施態様のワークを固定した状態を示す図である。

【図3】本発明に係るワーククランプ装置の一実施態様を示す図である。

【図4】本発明に係るワーククランプ装置の一実施態様における駆動管のK-K'の断面図である。

【符号の説明】

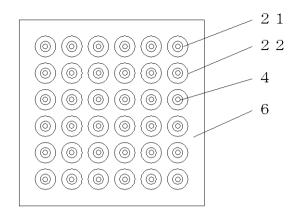
[0022]

- 1 アクチュエータ
- 2 吸着パッド
- 3 シャフト
- 4 流体路
- 5 駆動管
- 6 固定台
- 7 ワーク
- 8 流体供給路
- 9 圧力壱路
- 10 圧力弐路
- 21 パットベース
- 22 パットリップ

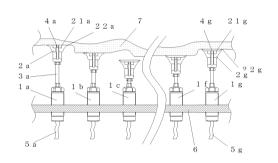
10

20

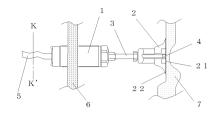
【図1】



【図2】



【図3】



【図4】

