

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2025年2月6日(06.02.2025)



(10) 国際公開番号

WO 2025/027882 A1

(51) 国際特許分類:
B25J 15/06 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2024/003243

(22) 国際出願日: 2024年2月1日(01.02.2024)

(25) 国際出願の言語: 日本語

(26) 国際公開の言語: 日本語

(30) 優先権データ:
特願 2023-124691 2023年7月31日(31.07.2023) JP

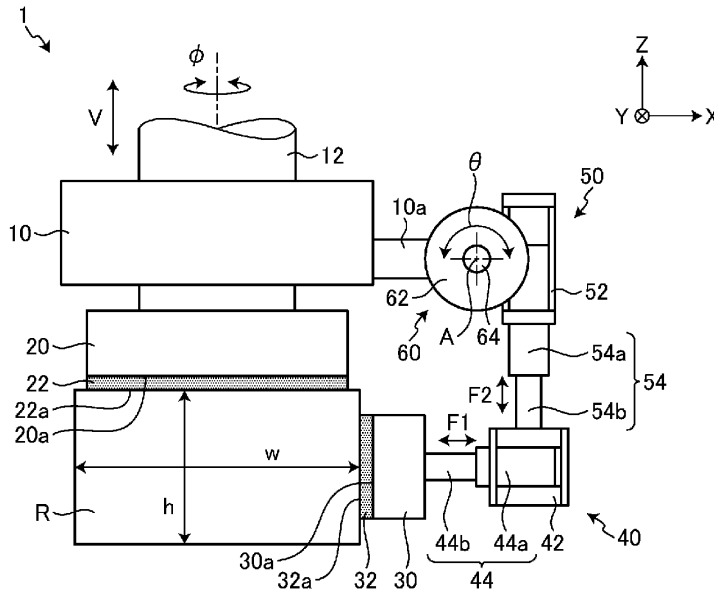
(71) 出願人: 三菱重工業株式会社 (MITSUBISHI HEAVY INDUSTRIES, LTD.) [JP/JP]; 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目2番3号 Tokyo (JP).

(72) 発明者: 青木 将一 (AOKI, Shoichi); 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目2番3号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). 河本 洋 (KAWAMOTO, Hiroshi); 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目2番3号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). 渋谷 高 (SHIBUTANI, Takashi); 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目2番3号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). 田原 諭 (TAWARA, Satoshi); 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目2番3号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP). 石田 誠 (ISHIDA, Makoto); 〒1008332 東京都千代田区丸の内三丁目2番3号 三菱重工業株式会社内 Tokyo (JP).

(74) 代理人: 弁理士法人酒井国際特許事務所 (SAKAI INTERNATIONAL PATENT OFFICE);

(54) Title: GRIPPING DEVICE AND CONTROL METHOD FOR GRIPPING DEVICE

(54) 発明の名称: 把持装置及び把持装置の制御方法



(57) Abstract: Provided are: a gripping device with which it is possible to improve conveyance capacity; and a control method for said gripping device. This gripping device comprises: an upper surface gripping part having a first section surface that is capable of attaching, through suction, to the upper surface of an article; a lateral surface gripping part having a second section surface that is capable of attaching, through suction, to a lateral surface of the article; and a flip-up mechanism capable of switching between a first state in which the lateral surface gripping part is positioned below the

[続葉有]

〒1000013 東京都千代田区霞が関 3 丁目 8 番 1
号 虎ノ門ダイビルイースト Tokyo (JP).

- (81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MU, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.
- (84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, CV, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SC, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, ME, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告 (条約第21条(3))

lower end of the upper surface gripping part, and a second state in which the lateral surface gripping part is positioned above the lower end of the upper surface gripping part.

(57) 要約: 搬送能力を向上させることができる把持装置及び把持装置の制御方法を提供する。把持装置は、物品の上面に吸着可能な第1吸着面を有する上面把持部と、前記物品の側面に吸着可能な第2吸着面を有する側面把持部と、前記側面把持部を前記上面把持部の下端より下方に位置付ける第1状態と、前記側面把持部を前記上面把持部の下端より上方に位置付ける第2状態と、を切り替え可能な跳ね上げ機構と、を備える。