(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
2022年11月17日(17.11.2022)

WIPO | PCT

(10) 国際公開番号
WO 2022/239874 A1

(51) 国際特許分類:
B26D 7/08 (2006.01)

(21) 国際出願番号： PCT/JP2022/020299

(22) 国際出願日： 2022年5月15日(15.05.2022)

(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 2021-082835 2021年5月14日(14.05.2021) JP

(71) 出願人：株式会社エム・シー・ケー(**MCK CO., LTD.**) [JP/JP]; 〒4620059 愛知県名古屋市北区駒止町２丁目１３番地の１ Aichi (JP).

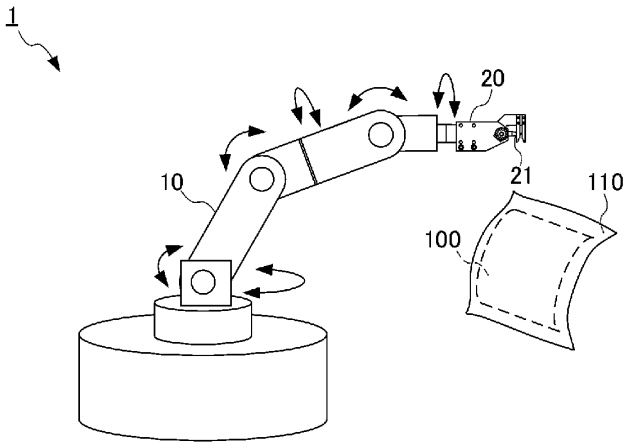
(72) 発明者：吉田 悠太(**YOSHIDA Yuta**); 〒1040041 東京都中央区新富一丁目１６番１１号 株式会社エム・シー・ケー 電子事業本部内 Tokyo (JP).

(74) 代理人：坊野 康博(**BONO Yasuhiro**); 〒1630532 東京都新宿区西新宿１－２６－２ 新宿野村ビル３２階 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, 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, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW,

(54) Title: CUTTING SYSTEM AND CUTTING DEVICE

(54) 発明の名称： 切断システム及び切断装置



(57) Abstract: [Problem] To realize a technique for more suitably cutting a sheet-like member. [Solution] A cutting system 1 comprises a multi-joint robot 10 and a cutting device 20. The cutting device 20 comprises a body 20A and a guide unit 20B. The body 20A has an ultrasonic vibrator 30 that imparts ultrasonic vibrations to a cutting blade 21. The guide unit 20B comprises a guiding unit 22 that accommodates a tip of the cutting blade 21 protruding from the body 20A, and a linking unit 23 that links the guiding unit 22 to the body 20A. A portion of the guiding unit 22 has a cutting space S into which an object to be cut is introduced, and a portion of the cutting blade 21 is exposed in the cutting space S. The

WO 2022/239874 A1

［続葉有］

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, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, 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, 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:

一　国際調査報告（条約第21条(3)）

multi-joint robot 10 causes the cutting device 20 and the object to be cut to move relative to each other.

(57) 要約：【課題】シート状の部材をより適切に切断する技術を実現すること。【解決手段】切断システム１は、多関節ロボット１０と、切断装置２０と、を備え、切断装置２０は、本体２０Ａと、ガイドユニット２０Ｂと、を備える。本体２０Ａは、切断刃２１に超音波振動を付与する超音波振動子３０を有する。ガイドユニット２０Ｂは、切断刃２１の本体２０Ａから突出した先端部を収容する案内２２と、案内部２２を本体２０Ａに連結する連結部２３とを備え、案内部２２の一部に、切断対象物が導入される切断用空間Ｓを有すると共に、切断刃２１の一部が切断用空間Ｓで露出する。多関節ロボット１０は、切断装置２０と切断対象物とを相対移動させる。