

(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3月6日(06.03.2025)



(10) 国際公開番号

WO 2025/046710 A1

(51) 国際特許分類:
D05B 33/00 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2023/031025

(22) 国際出願日: 2023年8月28日(28.08.2023)

(25) 国際出願の言語: 日本語

(26) 国際公開の言語: 日本語

(71) 出願人: 株式会社イレブンインターナショナル(ELEVEN INTERNATIONAL CO., LTD.)
[JP/JP]; 〒5800016 大阪府松原市上田 8 丁目 1 5 番 1 2 号 Osaka (JP).

(72) 発明者: 板倉剛(ITAKURA Tsuyoshi); 〒5800016 大阪府松原市上田 8 丁目 1 5 番 1 2 号 株式会社イレブンインターナショナル内

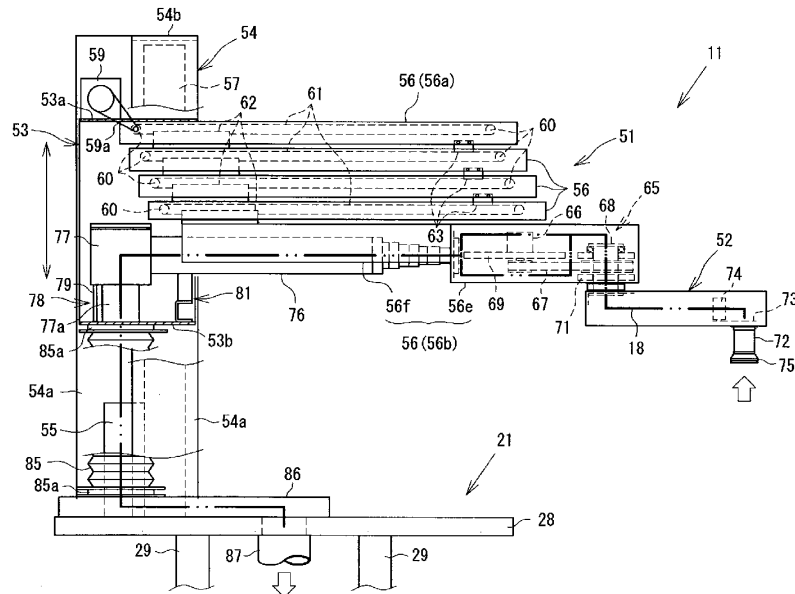
Osaka (JP). 村上 成憲(MURAKAMI Shigenori); 〒6512144 兵庫県神戸市西区小山 2 丁目 1 8 番 8 号 ソシアヒルズ 1 0 2 有限会社アールエス技研内 Hyogo (JP).

(74) 代理人: 永田 元昭, 外(NAGATA Motoaki et al.); 〒5300017 大阪府大阪市北区角田町 2 番 1 5 号 シログチビル 7 階 永田特許事務所 Osaka (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, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU,

(54) Title: PICKUP ARM OF TRANSFER DEVICE

(54) 発明の名称: 移送装置のピックアップアーム



(57) Abstract: The present invention reduces the size and weight of a pickup arm associated with movements such as expansion and contraction in a transfer device, and enhances morphological stability. This pickup arm 11 is provided on a moving body 21 in a transfer device for picking up a part obtained by cutting processing a sheet material and transferring the part to the next step, and comprises a telescopic arm part 51 capable of changing the length thereof, and a suction hand part 52 on the tip lower surface of the telescopic arm part. The telescopic arm part 51 is constituted of a plurality of links

[続葉有]

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))

56 that overlap vertically, and a motor 59 for expansion and contraction that is connected to a base end link 56a of the uppermost stage among the links to perform expansion and contraction. The base end link 56a is fixed to the upper end part of a lifting/lowering member 53 that can be lifted and lowered on the moving body 21. A base part of a telescopic tube 76 composed of a telescopic part constituting a portion of an air suction passage 18 extending from the pump to the suction hand part 52 is fixed below the base end link 56a in the lifting/lowering member 53, and a tip link 56b of the lowermost stage in the telescopic arm part 51 is held by the telescopic tube 76.

(57) 要約: 移送装置における伸縮等の動きを伴うピックアップアームについて、小型軽量化をはかり、形態的安定性を高める。ピックアップアーム 11 は、シート材の裁断処理で得られたパーツをピックアップして次工程へ移送する移送装置における移動体 21 に設けられ、長さ変更可能な伸縮アーム部 51 と、その先端下面の吸着ハンド部 52 を備えている。そして、伸縮アーム部 51 を、上下に重ねられた複数のリンク 56 と、それらのうち最上段の基端リンク 56a に接続されて伸縮を行う伸縮用モータ 59 で構成し、基端リンク 56a を、移動体 21 の上で昇降可能な昇降部材 53 の上端部に固定する。昇降部材 53 における基端リンク 56a よりも下に、ポンプから吸着ハンド部 52 に延びるエア吸引路 18 の一部を構成するテレスコピックからなる伸縮管 76 の基部を固定し、この伸縮管 76 で伸縮アーム部 51 における最下段の先端リンク 56b を保持する。