

プロジェクトデザイン教育の集大成:

PDⅢ(卒業研究)における 自動押印機「ぺったん君」開発レビュー

金沢工業大学 工学部 機械工学科 畝田道雄
E-mail: uneda@neptune.kanazawa-it.ac.jp
設計・製作者: 永友祐樹

研究背景・概要と目的

本学では毎年数回のオープンキャンパスをはじめとした様々な企画が開催されている。これら企画に参加された来場者(高校生・保護者など)に本学・機械工学科の魅力(教育力・研究力)を伝えるため、PDⅢの1テーマとして**自動押印機**の**設計・製作**を行った。

装置完成までの流れと教育利点



自動押印機的设计・製作

ロボ シリンダA
モータ
ロボ シリンダB

2D図面化

夢考房で製作

3D設計

組立後の装置

設計は視覚的に理解しやすい3次元設計を取り入れ、本学の夢考房の工作機械により製作した

プログラム作成

装置下部に制御機構を収納

工程	ポイント	作動軸	作動軸	作動軸	PFIN	IN	TIME	OUT	END
00	0								GO
01	0								GO
02	1								
03	1								
04	0								
05	1								
06	0								

専用ツールでプログラミング

押印に必要な動きを与えるため、モータ、ロボシリンダを制御するプログラムを作成

自動押印機の手押し動作

3回繰り返す

朱肉台が元に戻ると同時にスポンジが180度だけ右回転する

ロボシリンダの設定により押印する最適な圧力にて押印する

鮮明な押印

押印スイッチを押すと朱肉台が印鑑の下まで移動する

ロボシリンダの上下により印鑑に朱肉を付けると同時にスポンジにも朱肉を染みこませる

スポンジの回転により次の押印時には染みこませた方が上となる

押印1000回以上問題無し
同一印字品質で押印可能!