

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第6865976号
(P6865976)

(45) 発行日 令和3年4月28日(2021.4.28)

(24) 登録日 令和3年4月9日(2021.4.9)

(51) Int.Cl.		F I			
GO 1 L	3/10	(2006.01)	GO 1 L	3/10	3 1 5
GO 1 L	3/14	(2006.01)	GO 1 L	3/14	L

請求項の数 2 (全 33 頁)

(21) 出願番号	特願2019-89178 (P2019-89178)	(73) 特許権者	511071234
(22) 出願日	令和1年5月9日(2019.5.9)		株式会社トライフォース・マネジメント
(62) 分割の表示	特願2017-105635 (P2017-105635)		埼玉県上尾市菅谷4丁目27番地
原出願日	平成29年5月29日(2017.5.29)	(74) 代理人	100091982
(65) 公開番号	特開2019-174477 (P2019-174477A)		弁理士 永井 浩之
(43) 公開日	令和1年10月10日(2019.10.10)	(74) 代理人	100091487
審査請求日	令和2年4月28日(2020.4.28)		弁理士 中村 行孝
		(74) 代理人	100105153
			弁理士 朝倉 悟
		(74) 代理人	100103263
			弁理士 川崎 康
		(74) 代理人	100152205
			弁理士 吉田 昌司

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 トルクセンサ

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項1】

X Y Z三次元座標系におけるZ軸まわりのトルクを検出するトルクセンサであって、
X Y Z三次元座標系の原点を中心とする第1の固定/受力体と、
Z軸方向から見て前記第1の固定/受力体を取り囲むように配置された環状の第2の固定/受力体と、

第1端が前記第1の固定/受力体によって支持され、第2端が前記第2の固定/受力体によって支持された第1の弾性変形体と、

第3端が前記第1の固定/受力体によって支持され、第4端が前記第2の固定/受力体によって支持された第2の弾性変形体と、

前記第1の弾性変形体に配置された第1の変位電極と、前記第1の変位電極に対向する第1の固定電極とを有する第1の静電容量素子と、

前記第2の弾性変形体に配置された第2の変位電極と、前記第2の変位電極に対向する第2の固定電極とを有する第2の静電容量素子と、

前記第2の固定/受力体から延び出るように設けられており、前記第1の静電容量素子の静電容量値および前記第2の静電容量素子の静電容量値を伝える電気配線と、

前記電気配線に接続されており、前記Z軸まわりのトルクを示す電気信号を出力する検出回路と、を備え、

前記第1の固定/受力体および前記第2の固定/受力体のうちの一方は、X Y Z三次元座標系に対して固定され、前記第1の固定/受力体および前記第2の固定/受力体のうち

10

20

の他方は、前記 Z 軸まわりのトルクの作用によって Z 軸回りに回転し、

前記第 1 の固定電極は、前記第 1 の変位電極と平行に配置されるように、前記第 2 の固定 / 受力体の内周面に設けられ前記第 1 の変位電極と平行な面が形成された第 1 の台座の上に配置され、

前記第 2 の固定電極は、前記第 2 の変位電極と平行に配置されるように、前記第 2 の固定 / 受力体の内周面に設けられ前記第 2 の変位電極と平行な面が形成された第 2 の台座の上に配置され、

前記第 1 の弾性変形体の前記第 2 端と前記第 2 の弾性変形体の前記第 4 端は、Z 軸方向から見て X 軸または Y 軸に関して対称に配置されていることを特徴とするトルクセンサ。

【請求項 2】

10

前記第 1 の弾性変形体および前記第 2 の弾性変形体は、Z 軸方向から見て X Y Z 三次元座標系の原点に関して点対称に配置されていることを特徴とする請求項 1 に記載のトルクセンサ。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、トルクセンサに関し、特に、所定の回転軸まわりに作用したトルク（モーメント）を電気信号として出力する機能をもったセンサに関する。

【背景技術】

【0002】

20

トルクセンサは、産業用ロボットをはじめ、生活支援ロボット、医療用ロボット等におけるトルク制御の分野において幅広く利用されている。とりわけ、高い安全性が求められるロボットに採用されるトルクセンサにおいては、より高精度且つ高感度でトルクを検出することが重要である。

【0003】

従来のトルクセンサの一例としては、下記特許文献 1 に記載されているものが挙げられる。特許文献 1 のトルクセンサは、円環状の起歪体（環状変形体）を有しており、作用したトルクによって起歪体が径方向に弾性変形するようになっている。起歪体には、所定の位置に静電容量素子が配置されていて、トルクセンサは、起歪体の弾性変形に起因した静電容量素子の静電容量値の変動量に基づいて、作用したトルクを検出するようになっている。

30

【0004】

しかしながら、従来のトルクセンサを用いて高荷重のトルクを検出するためには、起歪体の剛性を高くする必要がある。もっとも、円環状の起歪体は変形しにくいいため、高荷重のトルクセンサには適している。しかし、その反面、トルクセンサの感度が低下してしまうという問題がある。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0005】

【特許文献 1】特開 2012 - 37300 号公報

40

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0006】

本発明は、以上のような事情に鑑みて創案されたものである。すなわち、本発明の目的は、高荷重のトルクに対応可能でありながら、高精度且つ高感度でトルクを検出可能なトルクセンサを提供することである。

【課題を解決するための手段】

【0007】

本発明は、X Y Z 三次元座標系における Z 軸まわりのトルクを検出するトルクセンサであって、

50

トルクの作用によって弾性変形を生じる変形体と、
前記変形体に生じる弾性変形に基づいて、作用したトルクを示す電気信号を出力する検出回路と、を備え、
前記変形体は、
X Y Z 三次元座標系に対して固定された固定部と、
前記固定部とは異なる部位に設けられ、トルクの作用を受ける受力部と、
前記固定部と前記受力部とを連結し、前記受力部にトルクが作用することによって弾性変形を生じる変形部と、
前記変形部に接続された支持体と、この支持体によって支持された梁と、を有する梁構造体と、を有し、
前記梁には、当該梁の変位を計測するための計測点が規定されており、
前記検出回路は、前記変形体の弾性変形に起因して前記梁の前記計測点に生じる変位に基づいて、前記電気信号を出力するようになっている
ことを特徴とするトルクセンサである。

【 0 0 0 8 】

本発明によれば、梁構造体の存在によって、変形体に生じる弾性変形が計測点において増幅されるため、高荷重のトルクに対応可能でありながら、高精度且つ高感度でトルクを検出可能なトルクセンサを提供することができる。

【 0 0 0 9 】

前記変形体の前記変形部は、Z 軸方向から見て、原点を中心とする円弧に沿った形状を有していて良い。この場合、変形部に効果的に弾性変形を生じさせることができる。

【 0 0 1 0 】

前記変形体の前記固定部は、Z 軸方向から見て、X 軸及び Y 軸のうちの一方と重なるように位置付けられており、

前記変形体の前記受力部は、Z 軸方向から見て、X 軸及び Y 軸のうちの他方と重なるように位置付けられていて良い。

【 0 0 1 1 】

この場合、梁の計測点において、変形部に生じる弾性変形を効率的に増幅させることができる。

【 0 0 1 2 】

更に、X Y 平面上に、原点を通り X 軸および Y 軸に対して所定の角度をなす V 軸および W 軸を定義した場合に、前記梁の前記計測点は、V 軸上または W 軸上に位置付けられていて良い。この場合、変形部に生じる弾性変形を、梁の計測点に生じる変位として効率的に検出することができる。なお、所定の角度とは、例えば 45° である。

【 0 0 1 3 】

以上のトルクセンサは、X Y Z 三次元座標系に対して固定された固定体と、

トルクの作用によって Z 軸回りに回転する受力体と、を更に備え、

前記固定体は、前記変形体の前記固定部に接続され、

前記受力体は、前記変形体の前記受力部に接続されていて良い。

【 0 0 1 4 】

この場合、安定的にトルクの検出を行うことができる。

【 0 0 1 5 】

前記検出回路は、前記梁の前記計測点に配置された変位電極と、この変位電極に対向配置され、前記受力体または前記固定体に接続された固定電極と、を有し、

前記変位電極と前記固定電極とは、静電容量素子を構成し、

前記検出回路は、前記静電容量素子の静電容量値の変動量に基づいて、前記電気信号を出力するようになっていて良い。

【 0 0 1 6 】

この場合、作用したトルクを静電容量値の変動量に基づいて容易に検出することができる。

10

20

30

40

50

【 0 0 1 7 】

あるいは、本発明は、X Y Z 三次元座標系におけるZ軸まわりのトルクを検出するトルクセンサであって、

Z軸方向から見て原点を取り囲むように配置され、トルクの作用によって弾性変形を生じる環状の変形体と、

前記変形体に生じる弾性変形に基づいて、作用したトルクを示す電気信号を出力する検出回路と、を備え、

前記変形体は、

X Y Z 三次元座標系に対して固定された2つの固定部と、

当該変形体の周方向において前記固定部と交互に位置付けられ、トルクの作用を受ける、2つの受力部と、 10

当該変形体の周方向において隣接する前記固定部と前記受力部とを連結し、前記受力部にトルクが作用することによって弾性変形を生じる4つの変形部と、

各変形部に1つずつ接続された4つの梁構造体と、を有し、

各梁構造体は、前記変形部に接続された支持体と、この支持体によって支持された梁と、を有し、

各梁には、当該各梁の変位を計測するための計測点が規定されており、

前記検出回路は、前記変形体の弾性変形に起因して各梁の前記計測点に生じる変位に基づいて、前記電気信号を出力するようになっている

ことを特徴とするトルクセンサである。 20

【 0 0 1 8 】

本発明によれば、梁構造体の存在によって、変形体に生じる弾性変形が計測点において増幅されるため、高荷重のトルクに対応可能でありながら、高精度且つ高感度でトルクを検出可能なトルクセンサを提供することができる。

【 0 0 1 9 】

前記2つの固定部は、Z軸方向から見て、前記変形体とY軸とが重なる部位にX軸対称に位置付けられ、

前記2つの受力部は、Z軸方向から見て、前記変形体とX軸とが重なる部位にY軸対称に位置付けられていて良い。

【 0 0 2 0 】

この場合、各変形部に対称的に弾性変形を生じさせることができるため、作用したトルクの計測が容易である。 30

【 0 0 2 1 】

更に、X Y 平面上に、原点を通りX軸およびY軸に対して45°をなすV軸およびW軸を定義した場合に、各梁の前記計測点は、正のV軸上、正のW軸上、負のV軸上及び負のW軸上にそれぞれ位置付けられていて良い。

【 0 0 2 2 】

特には、V軸は、原点を通りX軸に対して45°の角度をなしており、

W軸は、原点を通りY軸に対して45°の角度をなして良い。

【 0 0 2 3 】

これらの場合、梁の計測点において、変形部に生じる弾性変形を効率的に増幅させることができる。 40

【 0 0 2 4 】

以上のトルクセンサにおいて、X Y Z 三次元座標系に対して固定された固定体と、

トルクの作用によってZ軸回りに回転する受力体と、を更に備え、

前記固定体は、前記変形体の前記固定部に接続され、

前記受力体は、前記変形体の前記受力部に接続されていて良い。

【 0 0 2 5 】

この場合、安定的にトルクの検出を行うことができる。

【 0 0 2 6 】

前記検出回路は、前記梁の各計測点に配置された4つの変位電極と、これらの変位電極に対向配置され、前記受力体または前記固定体に接続された固定電極と、を有し、

各変位電極と前記固定電極とは、4組の静電容量素子を構成し、

前記検出回路は、前記4組の静電容量素子の静電容量値の変動量に基づいて、前記電気信号を出力するようになっていて良い。

【0027】

より具体的には、前記4組の静電容量素子は、Z軸方向から見て、XY平面の第1象限に配置された第1静電容量素子と、XY平面の第2象限に配置された第2静電容量素子と、XY平面の第3象限に配置された第3静電容量素子と、XY平面の第4象限に配置された第4静電容量素子と、を有し、

前記検出回路は、前記第1静電容量素子の静電容量値の変動量と前記第3静電容量素子の静電容量値の変動量との和と、前記第2静電容量素子の静電容量値の変動量と前記第4静電容量素子の静電容量値の変動量との和と、の差、に基づいて、作用したトルクを示す電気信号を出力するようになっていて良い。

【0028】

この場合、作用したトルクを容易に検出することができると共に、Z軸まわりのトルク以外の力(X, Y, Z軸方向の力やX, Z軸回りのトルク)による影響や、使用環境の温度変化による影響を受けることなく、所望のトルクを検出することができる。

【0029】

前記固定電極は、それぞれの静電容量素子ごとに個別の電極として構成されていて良い。この場合、高い自由度で固定電極を配置することができる。

【0030】

あるいは、本発明は、XYZ三次元座標系におけるZ軸まわりのトルクを検出するトルクセンサであって、

Z軸方向から見て原点を取り囲むように配置され、トルクの作用によって弾性変形を生じる環状の変形体と、

前記変形体に生じる弾性変形に基づいて、作用したトルクを示す電気信号を出力する検出回路と、を備え、

前記変形体は、

XYZ三次元座標系に対して固定された2つの固定部と、

当該変形体の周方向において前記固定部と交互に位置付けられ、トルクの作用を受ける、2つの受力部と、

当該変形体の周方向において隣接する前記固定部と前記受力部とを連結し、前記受力部にトルクが作用することによって弾性変形を生じる4つの変形部と、

各変形部の外周面に1つずつ接続された4つの外側梁構造体と、

各変形部の内周面に1つずつ接続された4つの内側梁構造体と、を有し、

各外側梁構造体は、前記変形部に接続された外側支持体と、この外側支持体によって支持された外側梁と、を有し、

各内側梁構造体は、前記変形部に接続された内側支持体と、この内側支持体によって支持された内側梁と、を有し、

各内側梁及び各外側梁には、各梁の変位を計測するための計測点が規定されており、

前記検出回路は、前記変形体の弾性変形に起因して各内側梁に生じる変位、及び、当該弾性変形に起因して各外側梁に生じる変位、の少なくとも一方に基づいて、前記電気信号を出力するようになっている

ことを特徴とするトルクセンサである。

【0031】

本発明によれば、内側梁構造体及び外側梁構造体の存在によって、変形体に生じる弾性変形が計測点において増幅されるため、高荷重のトルクに対応可能でありながら、高精度且つ高感度でトルクを検出可能なトルクセンサを提供することができる。

【0032】

前記 2 つの固定部は、Z 軸方向から見て、前記変形体と Y 軸とが重なる部位に X 軸対称に位置付けられており、

前記 2 つの受力部は、Z 軸方向から見て、前記変形体と X 軸とが重なる部位に Y 軸対称に位置付けられていて良い。

【 0 0 3 3 】

この場合、各変形部に効果的に弾性変形を生じさせることができる。

【 0 0 3 4 】

X Y 平面上に、原点を通り X 軸および Y 軸に対して所定の角度をなす V 軸および W 軸を定義した場合に、

前記 4 つの外側梁構造体の各計測点は、正の V 軸上、正の W 軸上、負の V 軸上及び負の W 軸上にそれぞれ位置付けられており、

前記 4 つの内側梁構造体の各計測点は、正の V 軸上、正の W 軸上、負の V 軸上及び負の W 軸上にそれぞれ位置付けられていて良い。

【 0 0 3 5 】

特には、V 軸は、原点を通り X 軸に対して 45° の角度をなしており、

W 軸は、原点を通り Y 軸に対して 45° の角度をなして良い。

【 0 0 3 6 】

これらの場合、内側梁及び外側梁の各計測点において、変形部に生じる弾性変形を効率的に増幅させることができる。

【 0 0 3 7 】

以上のトルクセンサは、X Y Z 三次元座標系に対して固定された固定体と、

トルクの作用によって Z 軸回りに回転する受力体と、を更に備え、

前記固定体は、前記変形体の前記固定部に接続され、

前記受力体は、前記変形体の前記受力部に接続されていて良い。

【 0 0 3 8 】

この場合、安定的にトルクの検出を行うことができる。

【 0 0 3 9 】

前記検出回路は、

前記内側梁の各計測点に 1 つずつ配置された 4 つの内側変位電極と、これらの内側変位電極に対向配置され、前記受力体または前記固定体に接続された内側固定電極と、

前記外側梁の各計測点に 1 つずつ配置された 4 つの外側変位電極と、これらの外側変位電極に対向配置され、前記受力体または前記固定体に接続された外側固定電極と、を有し、

各内側変位電極と前記内側固定電極とは、4 組の内側静電容量素子を構成しており、

各外側変位電極と前記外側固定電極とは、4 組の外側静電容量素子を構成しており、

前記検出回路は、前記 4 組の内側静電容量素子の静電容量値の変動量、及び、前記 4 組の外側静電容量素子の静電容量値の変動量、の少なくとも一方に基づいて、前記電気信号を出力するようになっていて良い。

【 0 0 4 0 】

より具体的には、前記 4 組の内側静電容量素子は、Z 軸方向から見て、X Y 平面の第 1 象限に配置された第 1 内側静電容量素子と、X Y 平面の第 2 象限に配置された第 2 内側静電容量素子と、X Y 平面の第 3 象限に配置された第 3 内側静電容量素子と、X Y 平面の第 4 象限に配置された第 4 内側静電容量素子と、を有し、

前記 4 組の外側静電容量素子は、Z 軸方向から見て、X Y 平面の第 1 象限に配置された第 1 外側静電容量素子と、X Y 平面の第 2 象限に配置された第 2 外側静電容量素子と、X Y 平面の第 3 象限に配置された第 3 外側静電容量素子と、X Y 平面の第 4 象限に配置された第 4 外側静電容量素子と、を有し、

前記検出回路は、「前記第 1 内側静電容量素子の静電容量値の変動量と前記第 3 内側静電容量素子の静電容量値の変動量との和と、前記第 2 内側静電容量素子の静電容量値の変動量と前記第 4 内側静電容量素子の静電容量値の変動量との和と、の差」、及び、「前記

10

20

30

40

50

第1外側静電容量素子の静電容量値の変動量と前記第3外側静電容量素子の静電容量値の変動量との和と、前記第2外側静電容量素子の静電容量値の変動量と前記第4外側静電容量素子の静電容量値の変動量との和と、の差」、の少なくとも一方に基づいて、前記電気信号を出力するようになっていて良い。

【0041】

この場合、作用したトルクを容易に検出することができると共に、Z軸まわりのトルク以外の力(X, Y, Z軸方向の力やX, Z軸回りのトルク)による影響や、使用環境の温度変化による影響を受けることなく、所望のトルクを検出することができる。

【0042】

前記内側固定電極及び前記外側固定電極は、それぞれの内側静電容量素子及び外側静電容量素子ごとに個別の電極として構成されていて良い。この場合、高い自由度で各固定電極を配置することができる。

10

【0043】

前記検出回路は、前記4組の外側静電容量素子の静電容量値の変動量に基づいて計測されたトルクと、前記4組の内側静電容量素子の静電容量値の変動量に基づいて計測されたトルクと、を比較することによって、前記トルクセンサが正常に機能しているか否かを判定するようになっていて良い。

【0044】

この場合、作用したトルクを検出することに加え、単一のトルクセンサによって、その故障診断をも行うことができる。

20

【0045】

また、前記変形体は、Z軸方向から見て、X軸及びY軸に関して対称的な形状を有していて良い。

【0046】

特には、前記変形体は、Z軸方向から見て、原点を中心とする円環の形状を有していて良い。

【0047】

これらの場合、作用したトルクを検出するための演算が容易である。

【0048】

以上のトルクセンサにおいて、前記梁構造体は、前記梁と前記固定体または前記受力体とを連結する連結体を有していて良い。

30

【0049】

あるいは、前記外側梁構造体は、前記外側梁と前記受力体とを連結する外側連結体を有しており、

前記内側梁構造体は、前記内側梁と前記固定体とを連結する内側連結体を有していて良い。

【0050】

これらの場合、連結体(あるいは外側連結体及び内側連結体)の存在によって、外部環境において生じる振動が減衰されて梁構造体に伝達されることになる。このため、トルクセンサから出力される電気信号に含まれるノイズが低減または除去され、トルクの計測をより高精度で行うことができる。

40

【発明の効果】

【0051】

本発明によれば、梁構造体の存在によって、変形体に生じる弾性変形が計測点において増幅されるため、高荷重のトルクに対応可能でありながら、高精度且つ高感度でトルクを検出可能なトルクセンサを提供することができる。

【0052】

あるいは、本発明によれば、内側梁構造体及び外側梁構造体の存在によって、変形体に生じる弾性変形が計測点において増幅されるため、高荷重のトルクに対応可能でありながら、高精度且つ高感度でトルクを検出可能なトルクセンサを提供することができる。

50

【図面の簡単な説明】

【 0 0 5 3 】

【図 1】本発明の一実施の形態によるトルクセンサの基本構造部を示す概略平面図である。

【図 2】従来のトルクセンサの基本構造部を示す概略平面図である。

【図 3】図 1 の基本構造部の変形体のうち第 1 象限に位置する部分を示す模式図である。図 3 (a) は、図 1 の基本構造部の初期状態に対応する図であり、図 3 (b) は、図 1 の基本構造部に負のトルクが作用したときに対応する図であり、図 3 (c) は、図 1 の基本構造部に正のトルクが作用したときに対応する図である。

【図 4】図 2 の基本構造部の変形体のうち第 1 象限に位置する部分を示す模式図である。図 4 (a) は、図 2 の基本構造部の初期状態に対応する図であり、図 4 (b) は、図 2 の基本構造部に負のトルクが作用したときに対応する図であり、図 4 (c) は、図 2 の基本構造部に正のトルクが作用したときに対応する図である。

【図 5】図 1 及び図 2 に示す基本構造部に対してトルクが作用したときの、所定部位に生じる変位を纏めて示す図表である。

【図 6】図 1 の基本構造部を採用したトルクセンサの一例を示す概略平面図である。

【図 7】本発明の第 2 の実施の形態によるトルクセンサの基本構造部を示す概略平面図である。

【図 8】図 7 の基本構造部に対して負のトルクが作用したときの変形体を示す模式図である。

【図 9】図 7 の基本構造部に対して正のトルクが作用したときの変形体を示す模式図である。

【図 1 0】図 7 の基本構造部を採用したトルクセンサの一例を示す概略平面図である。

【図 1 1】本発明の第 3 の実施の形態によるトルクセンサの基本構造部を示す概略平面図である。

【図 1 2】図 1 1 の基本構造部に対して負のトルクが作用したときの変形体を示す模式図である。

【図 1 3】図 1 1 の基本構造部に対して正のトルクが作用したときの変形体を示す模式図である。

【図 1 4】図 1 1 の基本構造部を採用したトルクセンサの一例を示す概略平面図である。

【図 1 5】図 1 0 の変形例を示す概略平面図である。

【図 1 6】図 1 0 の他の変形例を示す概略平面図である。

【図 1 7】図 1 0 の更に他の変形例を示す概略平面図である。

【図 1 8】基本構造部の変形例を示す概略斜視図である。

【図 1 9】絶縁体を介して電極を配置した状態を示す概略側面図である。

【発明を実施するための形態】

【 0 0 5 4 】

< < < § 1 . 本発明の第 1 の実施の形態によるトルクセンサ > > >

以下に、添付の図面を参照して、本発明の第 1 の実施の形態によるトルクセンサについて詳細に説明する。

【 0 0 5 5 】

< 1 - 1 . 基本構造部の構成 >

図 1 は、本発明の第 1 の実施の形態によるトルクセンサの基本構造部 1 0 0 を示す概略平面図である。また、図 2 は、従来のトルクセンサの基本構造部 1 0 0 a であり、図 1 との差異を説明するための参考図である。

【 0 0 5 6 】

図 1 及び図 2 では、X Y Z 三次元座標系が定められており、X 軸が左右方向に、Y 軸が上下方向に、Z 軸（不図示）が奥行き方向に、それぞれ延びている。ここでは、X 軸が左方から右方に向かって延びている点に注意を要する。更に、X Y 平面上に、原点 O を通り正の X 軸に対して時計回りに 4 5 ° をなす V 軸と、原点 O を通り正の Y 軸に対して時計回

10

20

30

40

50

りに45°をなすW軸と、がそれぞれ定められている。なお、このような座標軸は、他の図面においても同様に規定されている。また、本明細書では、正のトルクとは、右ねじをZ軸方向（手前側から奥側に向かう方向）に前進させるために当該右ねじを回転させる方向（図1及び図2における時計回りの方向）に作用するトルクを意味し、負のトルクとは、その逆の方向に作用するトルクを意味することとする。

【0057】

図1に示すように、基本構造部100は、原点Oを中心としてXY平面上に固定された円盤状の固定体10と、固定体10を取り囲み、トルクの作用を受けることによって固定体10に対して相対回転する受力体20と、固定体10と受力体20との間隙において当該固定体10及び受力体20に接続され、受力体20から伝達されるトルクの作用によ

10

【0058】

図1に示すように、固定体10は、原点Oを中心とする円盤状の部材であり、受力体20及び変形体30は、原点を中心とする円環状の部材である。固定体10は、外周面のうちY軸と重なる2つの部位に、当該固定体10の径方向外方に突出した固定体接続部11、12を有している。更に、変形体30は、Y軸と重なる部位に固定部33、35を有しており、これらの固定部33、35と固定体接続部11、12とが互いに接続されている。更に、図1に示すように、受力体20は、内周面のうちX軸と重なる2つの部位に、当該受力体20の径方向内方に突出した受力体接続部21、22を有している。変形体30は、X軸と重なる部位に受力部32、34を有しており、これらの受力部32、34と受

20

【0059】

もちろん、図1に示す基本構造部100では、変形体30のうち、周方向において隣接する固定部33、35と受力部32、34とを連結する全ての部位（第1象限～第4象限に位置する部位）において、トルクの作用による弾性変形が生じる。ただし、ここでは、後述される梁構造体31が変形部36にのみ配置されていることから、当該変形部36に生じる弾性変形にのみ着目する。

【0060】

なお、従来のトルクセンサ（図2参照）は、以上に説明した構造と同じ構成を有している。このため、図2において、図1と共通する構成部分には略同様の符号を付し、その詳細な説明は省略する。

30

【0061】

本実施の形態による基本構造部100は、変形体30が梁構造体31を有している点で、従来の基本構造部（図2参照）とは異なっている。すなわち、基本構造部100は、図1に示すように、変形体30は、変形部36の外周面に接続された支持体31fと、この支持体31fによって一端が支持された梁31bと、を有する梁構造体31を備えている。梁31bには、当該梁31bの変位を計測するための計測点Pが規定されている。図1に示すように、計測点Pは、梁31bのうち支持体31fに接続されている側の端部とは反対側の端部の近傍に規定されている。より具体的には、支持体31fは、正のV軸と正のX軸とによって挟まれた領域において変形部36に接続されており、梁31bは、支持体31fの先端から、V軸を横切るように延び出ている。図1に示す例では、計測点Pは、梁31bとV軸とが重なる部位に、規定されている。

40

【0062】

< 1-2. 基本構造部の作用 >

次に、上述した基本構造部100の作用について、図3及び図4を参照して説明する。

【0063】

図3は、図1の基本構造部100の変形体30のうち第1象限に位置する部分を示す模式図である。図3(a)は、図1の基本構造部100の初期状態に対応する図であり、図

50

3 (b) は、図 1 の基本構造部 1 0 0 に負のトルクが作用したときに対応する図であり、図 3 (c) は、図 1 の基本構造部 1 0 0 に正のトルクが作用したときに対応する図である。また、図 4 は、図 2 の基本構造部 1 0 0 a の変形体 3 0 a のうち第 1 象限に位置する部分を示す模式図である。図 4 (a) は、図 2 の基本構造部 1 0 0 a の初期状態に対応する図であり、図 4 (b) は、図 2 の基本構造部 1 0 0 a に負のトルクが作用したときに対応する図であり、図 4 (c) は、図 2 の基本構造部 1 0 0 a に正のトルクが作用したときに対応する図である。図 3 及び図 4 において、各構成要素の厚みや幅は、無視してある。

【 0 0 6 4 】

図 3 (b) に示すように、図 1 の基本構造部 1 0 0 に負のトルクが作用すると、変形体 3 0 のうち正の X 軸上に位置していた受力部 3 4 は、下方に移動される。一方、変形体 3 0 のうち正の Y 軸上に位置していた固定部 3 3 は、移動しない。このため、変形体 3 6 には引張力が作用し、これによって、変形体 3 6 は、曲率半径が大きくなるように弾性変形する。図 3 (b) において、実線は、弾性変形を生じている状態の変形体 3 6 を示しており、破線は、初期状態の変形体 3 6 (図 3 (a) 参照) を示している。なお、このような図示については、図 3 及び図 4 の各図において共通である。

【 0 0 6 5 】

ここで、梁構造体 3 1 の支持体 3 1 f と変形体 3 6 との接点 Q における当該変形体 3 6 の接線に着目する。初期状態の接線は、図 3 (a) において符号 L o で示されており、負のトルクが作用したときの当該接線は、図 3 (b) において符号 L t で示されている。上述したように、変形体 3 0 に負のトルクが作用すると、変形体 3 6 は、固定部 3 3 が変位しないままで変形体 3 6 の曲率半径が大きくなるように弾性変形する。このため、接線 L t は、接線 L o よりもより水平に寝た状態に変化する。

【 0 0 6 6 】

梁構造体 3 1 の支持体 3 1 f は、梁 3 1 b 及び接線 L o、L t と直交する関係にある。このため、梁 3 1 b と接線 L o、L t とは常に平行な状態を維持している。このことを考慮すれば、変形体 3 0 に負のトルクが作用したときに梁 3 1 b の計測点 P に生じる変位は、接点 Q に生じる変位と接線 L t の傾きの変化に起因する変位とを合算した量となる。すなわち、梁構造体 3 1 によって、接点 Q に生じる変位が増幅されて、計測点 P に現れることになる。図 3 (b) において、計測点 P に生じる変位 (初期位置 P o から変位後の位置 P t までの変位量) は、記号 d t で示されている。実際のトルクセンサにおいて、トルクの作用によって点 Q に生じる変位は数 1 0 ~ 数 1 0 0 μ m 程度であるため、図 3 (b) では、点 P が V 軸に沿って変位するものとして、図示してある。

【 0 0 6 7 】

次に、図 3 (c) に示すように、図 1 の基本構造部 1 0 0 に正のトルクが作用すると、変形体 3 0 のうち負の X 軸上に位置していた受力部 3 4 は、上方に移動される。一方、変形体 3 0 のうち正の Y 軸上に位置していた固定部 3 3 は、移動しない。このため、変形体 3 6 には、作用するトルクの向きに沿って圧縮力が作用し、これによって、変形体 3 0 は、曲率半径が小さくなるように弾性変形する。

【 0 0 6 8 】

ここでも、梁構造体 3 1 の支持体 3 1 f と変形体 3 6 との接点 Q における当該変形体 3 6 の接線に着目する。接線は、図 3 (b) において符号 L c で示されている。上述したように、変形体 3 0 に正のトルクが作用すると、変形体 3 6 は、固定部 3 3 が変位しないままで変形体 3 6 の曲率半径が小さくなるように弾性変形するため、接線 L c は、初期状態の接線 L o (図 3 (a) 参照) よりもより垂直に立った状態に変化する。

【 0 0 6 9 】

変形体 3 0 に正のトルクが作用したときに梁 3 1 b の計測点 P に生じる変位は、先の場合と同様に、接点 Q に生じる変位と接線 L c の傾きの変化に起因する変位とを合算した量となる。すなわち、梁構造体 3 1 によって、接点 Q に生じる変位が増幅されて、計測点 P に現れることになる。図 3 (c) において、計測点 P に生じる変位 (初期位置 P o から変位後の位置 P c までの変位量) は、記号 d c で示されている。ここでも、実際のトル

クセンサにおいて生じる変位の大きさを考慮し、図 3 (c) では、点 P が V 軸に沿って変位するものとして、図示してある。

【 0 0 7 0 】

比較のため、従来のトルクセンサにおいて変形体 3 0 a に生じる弾性変形について、図 4 を参照して簡単に説明する。従来のトルクセンサに対して負のトルクが作用すると、図 4 (b) に示すように、変形部 3 6 a には、図 3 (b) に示す変形部 3 6 と同様の弾性変形が生じる。一方、従来のトルクセンサに対して正のトルクが作用すると、図 4 (c) に示すように変形部 3 6 a には、図 3 (c) に示す変形部 3 6 と同様の弾性変形が生じる。

【 0 0 7 1 】

変形部 3 6 a のうち、径方向の変位が最大の位置は、V 軸と交差する位置である。このため、従来のトルクセンサでは、この V 軸と交差する位置に計測点 R が規定され、この計測点 R の V 軸方向における変位に基づいて、作用したトルクが検出されていた。図 4 (b) では、計測点 R の V 軸方向における変位が符号 d t a で示されており、図 4 (c) では、計測点 R の V 軸方向における変位が符号 d c a で示されている。

【 0 0 7 2 】

次に、図 5 は、図 1 に示す本実施の形態による基本構造部 1 0 0 (モデル 1) 及び図 2 に示す従来の基本構造部 1 0 0 a (モデル 2) に対してトルクが作用したときの所定部位に生じる変位を F E M 解析 (有限要素解析) した結果を纏めて示す図表である。所定部位とは、図 1 に示す基本構造部 1 0 0 においては、梁構造体 3 1 の梁 3 1 b に規定された計測点 P 、及び、変形部 3 6 が正の V 軸と交差する部位に規定された参照点 R であり、図 2 に示す基本構造部 1 0 0 a においては、変形体 3 0 a が正の V 軸と交差する位置に規定された計測点 R a である。

【 0 0 7 3 】

図 5 では、本実施の形態による基本構造部 1 0 0 (モデル 1) の参照点 R に生じる V 軸方向の変位と、従来の基本構造部 1 0 0 a (モデル 2) の計測点 R a に生じる V 軸方向の変位と、が共に同じ $253 \mu\text{m}$ ($= d t 2$) であるように、各基本構造部 1 0 0 、 1 0 0 a に対してトルクを作用させている。このとき、本実施の形態による基本構造部 1 0 0 (モデル 1) の計測点 P に生じる V 軸方向の変位は、 $320 \mu\text{m}$ ($= d t 1$) となっている。このことから、本実施の形態による基本構造部 (モデル 1) は、従来の基本構造部 1 0 0 a (モデル 2) と比較して、感度が 1 . 2 6 倍高まっていることが分かる。

【 0 0 7 4 】

基本構造部 1 0 0 (モデル 1) は、変形部 3 6 に梁構造体 3 1 が設けられている影響により、当該変形体に発生する応力について、モデル 1 (190 MPa) とモデル 2 (185 MPa) とで異なっているが、これは大きな差ではない。また、図 5 は、本実施の形態による基本構造部 1 0 0 が従来の基本構造部 1 0 0 a よりも感度が相対的に優れていることを示すものであり、図中に示されている数値の絶対値に意味があるものではない。なお、変形部 3 6 に 190 MPa の応力が生じるような構造設計は、機械的信頼性に欠けるため、好ましいものではないことに注意が必要である。

【 0 0 7 5 】

このように、梁構造体 3 1 の存在によって、同じ大きさのトルクが作用した場合に、計測点 P に生じる変位は、参照点 R に生じる変位及び従来の基本構造部 1 0 0 の計測点 R a に生じる変位よりも大きい。換言すれば、梁構造体 3 1 の存在によって、計測点 P において、変形部 3 6 に生じる弾性変形が増幅されることになる。

【 0 0 7 6 】

< 1 - 3 . 本実施の形態による基本構造部を採用したトルクセンサ >

次に、図 6 は、図 1 の基本構造部 1 0 0 を採用したトルクセンサ 1 0 0 c の一例を示す概略平面図である。

【 0 0 7 7 】

図 6 に示すように、トルクセンサ 1 0 0 c は、図 1 に示す基本構造部 1 0 0 と、基本構造部 1 0 0 の梁構造体 3 1 に配置された静電容量素子 C と、静電容量素子 C に接続され、

変形体 30 の変形部 36 に生じる弾性変形に基づいて、作用したトルクを示す電気信号を出力する検出回路 40 と、を備えている。

【0078】

図 6 に示すように、静電容量素子 C は、梁 31b の計測点 P に受力体 20 に面するように配置された変位電極 E m と、この変位電極 E m に対向配置された固定電極 E f と、によって構成されている。本実施の形態では、固定電極 E f は、受力体 20 の内周面に設けられた台座 23 上に配置されている。台座 23 は、固定電極 E f を変位電極 E m と平行に所定の間隔で配置するためのものである。図 6 に示すように、台座 23 には、梁 31b に面する領域に変位電極 E m と平行な面が形成されているため、固定電極 E f と変位電極 E m とは、互いに平行に（極板間距離が一定であるように）配置されている。以上のような電極の配置によって、静電容量素子 C は、正の V 軸上に形成されている。

10

【0079】

検出回路 40 は、変形体 30 の弾性変形に起因して梁 31b の計測点 P に生じる変位に基づいて、電作用したトルクを示す気信号を出力するようになっている。具体的には、検出回路 40 は、所定の電気配線（不図示）によって静電容量素子 C に接続されている。更に、検出回路 40 には、例えば、静電容量素子 C の静電容量値の変動量と作用したトルクの値とが対応付けられたテーブル（不図示）が格納されている。そして、検出回路 40 は、計測点 P の変位に起因して生じる静電容量素子 C の静電容量値の変動を検知すると、前記テーブルを参照してその変動量に対応するトルクを特定し、当該トルクを示す電気信号を出力するようになっている。

20

【0080】

次に、以上のようなトルクセンサ 100c を用いてトルクを計測する原理について説明する。

【0081】

トルクセンサ 100c の受力体 20 に負のトルク（図 6 における反時計回りのトルク）が作用すると、受力体 20 は、Z 軸回りに、固定体 10 に対して反時計回りに回転する。このことによって、トルクセンサ 100c の変形部 36 は、図 3（b）に示すように弾性変形する。すなわち、梁 31b の計測点 P が V 軸方向において径方向内方に d t 1 だけ変位する。前述したように、この変位 d t 1 は、参照点 R の変位（図 4（b）における計測点 R 0 の変位に相当）よりも大きい。このような計測点 P の変位によって、静電容量素子 C を構成する変位電極 E m が径方向内方に移動する。一方、固定電極 E f は、受力体 20 の内周面に対して固定されていることから、径方向へは移動しない。以上から、トルクセンサ 100c に負のトルクが作用すると、静電容量素子 C を構成する各電極 E f、E m 間の離間距離が増大するため、静電容量値が減少する。

30

【0082】

一方、トルクセンサ 100c の受力体 20 に正のトルク（図 6 における時計回りのトルク）が作用すると、受力体 20 は、Z 軸回りに、固定体 10 に対して時計回りに回転する。このことによって、トルクセンサ 100c の変形部 36 は、図 3（c）に示すように弾性変形する。すなわち、梁 31b の計測点 P が V 軸方向において径方向外方に d c 1 だけ変位する。前述したように、この変位 d c 1 は、参照点 R の変位（図 4（c）における計測点 R 0 の変位に相当）よりも大きい。このような計測点 P の変位によって、静電容量素子 C を構成する変位電極 E m が径方向外方に移動する。このため、トルクセンサ 100c に正のトルクが作用すると、静電容量素子 C を構成する各電極 E f、E m 間の離間距離が減少するため、静電容量値が増大する。

40

【0083】

そして、検出回路 40 は、これらの静電容量値の変動量を検知し、予め格納されたテーブルを参照して作用したトルクを特定する。そして、特定されたトルクに対応する電気信号が、所定の出力端子（不図示）から出力される。

【0084】

以上のような本実施の形態によれば、梁構造体 31 の存在によって、計測点 P において

50

変形部 36 に生じる弾性変形が増幅されるため、高荷重のトルクに対応可能でありながら、高精度且つ高感度でトルクを検出可能なトルクセンサ 100c を提供することができる。

【0085】

変形体 30 の変形部 36 は、Z 軸方向から見て、原点 O を取り囲む円環状の形状を有している。更に、変形体 30 の固定部 33 は、Z 軸方向から見て、Y 軸と重なるように位置付けられており、変形体 30 の受力部 34 は、Z 軸方向から見て、X 軸と重なるように位置付けられている。これらのことにより、変形部 36 において、より効果的に弾性変形が生じることになる。

【0086】

また、梁 31b の計測点 P は、正の X 軸に対して 45° をなす V 軸上（固定部 33 と受力部 34 との中間位置）に位置付けられているため、変形部 36 に生じる弾性変形を、梁 31b の計測点 P に生じる変位として効率的に検出することができる。

【0087】

更には、検出回路 40 は、梁 31b の計測点 P に配置された変位電極 E_m と、この変位電極 E_m に対向するように受力体 20 の内周面に配置された固定電極 E_f と、によって構成される静電容量素子 C を有しており、この静電容量素子 C の静電容量値の変動量に基づいて、作用したトルクを示す電気信号を出力するようになっている。このため、作用したトルクを容易に検出することができる。

【0088】

<<< § 2 . 本発明の第 2 の実施の形態によるトルクセンサ >>>

次に、本発明の第 2 の実施の形態によるトルクセンサ 200c について説明する。

【0089】

< 2 - 1 . 基本構造部の構成 >

図 7 は、本発明の第 2 の実施の形態によるトルクセンサの基本構造部 200 を示す概略平面図である。

【0090】

図 7 に示すように、基本構造部 200 は、梁構造体 231A ~ 231D が 4 つ設けられている点を除いて、図 1 に示す第 1 の実施の形態による基本構造部 100 と同じ構造を有している。本実施の形態では、変形体 230 は、Z 軸方向から見て、第 1 象限 ~ 第 4 象限のそれぞれに位置する部位に生じる弾性変形が利用される。このため、図 7 に示すように、変形体 30 のうち、正の Y 軸上に位置する固定部 233 と正の X 軸上に位置する受力部 234 とを連結する第 1 象限の部分を第 1 変形部 236A とし、負の X 軸上に位置する受力部 232 と正の Y 軸上に位置する固定部 233 とを連結する第 2 象限の部分を第 2 変形部 236B とし、負の Y 軸上に位置する固定部 235 と負の X 軸上に位置する受力部 232 とを連結する第 3 象限の部分を第 3 変形部 236C とし、正の X 軸上に位置する受力部 234 と負の Y 軸上に位置する固定部 235 とを連結する第 4 象限の部分を第 4 変形部 236D とし、以下の説明を行うこととする。なお、図 7 に示す基本構造部 200 において、第 1 の実施の形態による基本構造部 100（図 1 参照）と共通する構成要素には同様の符号を付し、その詳細な説明は省略する。

【0091】

本実施の形態による基本構造部 200 において、4 つの梁構造体は、いずれも変形体 230 の外周面上に配置されている。具体的には、4 つの梁構造体は、第 1 変形部 236A に配置された第 1 梁構造体 231A と、第 2 変形部 236B に配置された第 2 梁構造体 231B と、第 3 変形部 236C に配置された第 3 梁構造体 231C と、第 4 梁構造体 231D に配置された第 4 梁構造体 231D と、を有している。

【0092】

第 1 梁構造体 231A は、第 1 の実施の形態による基本構造部 100 の梁構造体 31 と同じ構造で同じ位置に、配置されている。すなわち、第 1 梁構造体 231A は、第 1 変形部 236A の外周面に接続された第 1 支持体 231Af と、この第 1 支持体 231Af に

10

20

30

40

50

よって一端が支持された第 1 梁 2 3 1 A b と、を有している。第 1 梁 2 3 1 A b には、Z 軸方向から見て正の V 軸と重なる位置に、当該第 1 梁 2 3 1 A b の変位を計測するための第 1 計測点 P 1 が規定されている。

【 0 0 9 3 】

残りの第 2 ～ 第 4 梁構造体 2 3 1 B ～ 2 3 1 D は、第 1 梁構造体 2 3 1 A と同じ構造を有しており、配置されている位置のみが異なっている。すなわち、第 2 梁構造体 2 3 1 B は、第 1 梁構造体 2 3 1 A を時計回りに 90° 回転させた位置に配置されており、第 1 変形部 2 3 6 B の外周面に接続された第 2 支持体 2 3 1 B f と、この第 2 支持体 2 3 1 B f によって一端が支持された第 2 梁 2 3 1 B b と、を有している。第 2 梁 2 3 1 B b には、Z 軸方向から見て正の W 軸と重なる位置に、当該第 2 梁 2 3 1 B b の変位を計測するための第 2 計測点 P 2 が規定されている。

10

【 0 0 9 4 】

第 3 梁構造体 2 3 1 C は、第 2 梁構造体 2 3 1 B を時計回りに 90° 回転させた位置に配置されており、第 3 変形部 2 3 6 C の外周面に接続された第 3 支持体 2 3 1 C f と、この第 3 支持体 2 3 1 C f によって一端が支持された第 3 梁 2 3 1 C b と、を有している。第 3 梁 2 3 1 C b には、Z 軸方向から見て負の V 軸と重なる位置に、当該第 3 梁 2 3 1 C b の変位を計測するための第 3 計測点 P 3 が規定されている。

【 0 0 9 5 】

第 4 梁構造体 2 3 1 D は、第 3 梁構造体 2 3 1 C を時計回りに 90° 回転させた位置に配置されており、第 4 変形部 2 3 6 D の外周面に接続された第 4 支持体 2 3 1 D f と、この第 4 支持体 2 3 1 D f によって一端が支持された第 4 梁 2 3 1 D b と、を有している。第 4 梁 2 3 1 D b には、Z 軸方向から見て負の W 軸と重なる位置に、当該第 4 梁 2 3 1 D b の変位を計測するための第 4 計測点 P 4 が規定されている。

20

【 0 0 9 6 】

< 2 - 2 . 基本構造部の作用 >

次に、上述した基本構造部 2 0 0 の作用について、図 8 及び図 9 を参照して説明する。

【 0 0 9 7 】

図 8 は、図 7 の基本構造部 2 0 0 に負のトルク T - が作用したときの変形体 2 3 0 を示す模式図であり、図 9 は、図 7 の基本構造部 2 0 0 に正のトルク T + が作用したときの変形体 2 3 0 を示す模式図である。図 8 及び図 9 において、各構成要素の厚みや幅は、無視してある。

30

【 0 0 9 8 】

基本構造部 2 0 0 の受力体 2 0 に負のトルク T - が作用すると、当該トルク T - は、受力体接続部 2 1、2 2 を介して、受力部 2 3 2、2 3 4 に伝達される。この結果、図 8 に示すように、受力部 2 3 2、2 3 4 は、共に反時計回りに変位する。このことにより、第 1 及び第 3 変形部 2 3 6 A、2 3 6 C には引張力が作用するため、各変形部 2 3 6 A、2 3 6 C は、曲率半径が大きくなるように弾性変形する。一方、受力部 2 3 2、2 3 4 の変位に伴って、第 2 及び第 4 変形部 2 3 6 B、2 3 6 D には圧縮力が作用するため、各変形部 2 3 6 B、2 3 6 D は、曲率半径が小さくなるように弾性変形する。

【 0 0 9 9 】

40

以上のような変形体 2 3 0 の弾性変形によって、図 8 に示すように、第 1 梁構造体 2 3 1 A の計測点 P 1 及び第 3 梁構造体 2 3 1 C の計測点 P 3 は、共に変形体 2 3 0 の径方向内方に変位する。一方、第 2 梁構造体 2 3 1 B の計測点 P 2 及び第 4 梁構造体 2 3 1 D の計測点 P 4 は、共に変形体 2 3 0 の径方向外方に変位する。各計測点 P 1 ～ P 4 に生じる変位の大きさは、各変形部 2 3 6 A ～ 2 3 6 D に生じる径方向（V 軸方向または W 軸方向）の変位の大きさよりも、大きい（変形体 2 3 0 に生じる変位が増幅される）。

【 0 1 0 0 】

各変形部 2 3 6 A ～ 2 3 6 D に生じる径方向の変位が増幅されて各計測点 P 1 ～ P 4 に現れる原理については、上記 1 - 2 . に記載した説明によって理解され得る。というのは、図 8 の第 1 変形部 2 3 6 A 及び第 1 梁構造体 2 3 1 A は、図 3 (b) に示す変形部 3 6

50

及び梁構造体 231 と同一であり、第 2 梁構造体 231 B は、図 3 (c) を Y 軸に関して対称移動させた上で梁構造体 231 を W 軸に関して対称移動させた構造であり、第 4 梁構造体 231 D は、図 3 (c) を X 軸に関して対称移動させた上で梁構造体 231 を W 軸に関して対称移動させた構造であり、第 3 梁構造体 231 C は、図 3 (b) を原点回りに 180° 回転移動した構造となっているからである。

【0101】

次に、基本構造部 200 の受力体 20 に正のトルク $T +$ が作用すると、図 9 に示すように、受力部 232、234 は、共に時計回りに変位する。このことにより、第 1 及び第 3 変形部 236 A、236 C には圧縮力が作用するため、各変形部 236 A、236 C は、曲率半径が小さくなるように弾性変形する。一方、受力部 232、234 の変位に伴って、第 2 及び第 4 変形部 236 B、236 D には引張力が作用するため、各変形部 236 B、236 D は、曲率半径が大きくなるように弾性変形する。

10

【0102】

以上のような変形体 230 の弾性変形によって、図 9 に示すように、第 1 梁構造体 231 A の計測点 P1 及び第 3 梁構造体 231 C の計測点 P3 は、共に変形体 230 の径方向外方に変位する。一方、第 2 梁構造体 231 B の計測点 P2 及び第 4 梁構造体 231 D の計測点 P4 は、共に変形体 230 の径方向内方に変位する。各計測点 P1 ~ P4 に現れる変位の大きさは、各変形部 236 A ~ 236 D に生じる径方向 (V 軸方向または W 軸方向) の変位の大きさよりも、大きい (増幅される)。

【0103】

20

この場合も、各変形部 236 A ~ 236 D に生じる径方向の変位が増幅されて各計測点 P1 ~ P4 に生じる原理については、上記 1 - 2 . に記載した説明によって理解され得る。というのは、図 9 の変形体 230 は、図 8 の変形体 230 を X 軸に関して対称移動 (反転) させ、各梁構造体 231 A ~ 231 D を V 軸または W 軸に関して対称移動させた構造と同じだからである。

【0104】

< 2 - 3 . 本実施の形態による基本構造部を採用したトルクセンサ >

次に、図 10 は、図 7 の基本構造部 200 を採用したトルクセンサ 200 c の一例を示す概略平面図である。

【0105】

30

図 10 に示すように、トルクセンサ 200 c は、図 7 に示す基本構造部 200 と、基本構造部 200 の各梁構造体 231 A ~ 231 D の梁 231 A b ~ 231 D b に 1 つずつ配置された 4 つの静電容量素子 C1 ~ C4 と、これらの静電容量素子 C1 ~ C4 に接続され、変形体 230 の各変形部 236 A ~ 236 D に生じる弾性変形に基づいて、作用したトルクを示す電気信号を出力する検出回路 240 と、を備えている。

【0106】

図 10 に示すように、4 つの静電容量素子とは、第 1 梁構造体 231 A に配置された第 1 静電容量素子 C1 と、第 2 梁構造体 231 B に配置された第 2 静電容量素子 C2 と、第 3 梁構造体 231 C に配置された第 3 静電容量素子 C3 と、第 4 梁構造体 231 D に配置された第 4 静電容量素子 C4 と、である。

40

【0107】

第 1 静電容量素子 C1 は、第 1 梁 231 A b の第 1 計測点 P1 に受力体 20 に面するように配置された第 1 変位電極 E m1 と、この第 1 変位電極 E m1 に対向配置された第 1 固定電極 E f1 と、によって構成されている。同様に、第 2 静電容量素子 C2 は、第 2 梁 231 B b の第 2 計測点 P2 に受力体 20 に面するように配置された第 2 変位電極 E m2 と、この第 2 変位電極 E m2 に対向配置された第 2 固定電極 E f2 と、によって構成されている。第 3 静電容量素子 C3 は、第 3 梁 231 C b の第 3 計測点 P3 に受力体 20 に面するように配置された第 3 変位電極 E m3 と、この第 3 変位電極 E m3 に対向配置された第 3 固定電極 E f3 と、によって構成されている。第 4 静電容量素子 C4 は、第 4 梁 231 D b の第 4 計測点 P4 に受力体 20 に面するように配置された第 4 変位電極 E m4 と、こ

50

の第4変位電極E m 4に対向配置された第4固定電極E f 4と、によって構成されている。

【0108】

なお、第1～第4静電容量素子C 1～C 4は、各静電容量素子C 1～C 4を構成する電極の実効対向面積が全て同一であり、電極間の離間距離も全て等しく構成されている。

【0109】

図10に示すように、第1固定電極E f 1は、受力体20の内周面に設けられた第1台座23A上に配置されており、第2固定電極E f 2は、受力体20の内周面に設けられた第2台座23B上に配置されており、第3固定電極E f 3は、受力体20の内周面に設けられた第3台座23C上に配置されており、第4固定電極E f 4は、受力体20の内周面に設けられた第4台座23D上に配置されている。各台座23A～23Dには、梁231Ab～231Dbに面する領域に各変位電極E m 1～E m 4と平行な面が形成されているため、各固定電極E f 1～E f 4と対応する変位電極E m 1～E m 4とは、互いに平行に（極板間距離が一定であるように）配置されている。以上のような電極の配置によって、第1静電容量素子C 1は、正のV軸上に形成されており、第2静電容量素子C 2は正のW軸上に形成されており、第3静電容量素子C 3は、負のV軸上に形成されており、第4静電容量素子C 4は、負のW軸上に形成されている。

【0110】

検出回路240は、所定の電気配線（不図示）によって第1～第4静電容量素子C 1～C 4に接続されており、変形体230の弾性変形に起因して第1～第4梁231Ab～231Dbの各計測点P 1～P 4に生じる変位に基づいて、作用したトルクを示す電気信号を出力するようになっている。第1の実施の形態と同様に、検出回路240には、例えば、第1～第4静電容量素子C 1～C 4の静電容量値の各変動量を用いて所定の演算を行うことによって得られる値と作用したトルクの値とが対応付けられたテーブル（不図示）が格納されている。検出回路240は、静電容量素子Cの静電容量値の変動を検知すると、このテーブルを参照することによって、作用したトルクを特定するようになっている。トルクの具体的な測定の詳細については、後述される。

【0111】

次に、以上のようなトルクセンサ200cを用いてトルクを計測する原理について説明する。

【0112】

トルクセンサ200cの受力体20に負のトルク（図10における反時計回りのトルク）が作用すると、受力体20は、Z軸回りに、固定体10に対して反時計回りに回転する。このことによって、トルクセンサ200cの第1～第4変形部236A～236Dは、図8に示すように弾性変形する。このことによって、第1静電容量素子C 1及び第3静電容量素子C 3においては、各静電容量素子C 1、C 3を構成する電極間の離間距離が増大するため、静電容量値は減少する。一方、第2静電容量素子C 2及び第4静電容量素子C 4においては、各静電容量素子C 2、C 4を構成する電極間の離間距離が減少するため、静電容量値は増大する。

【0113】

一方、トルクセンサ200cの受力体20に正のトルク（図10における時計回りのトルク）が作用すると、受力体20は、Z軸回りに、固定体10に対して時計回りに回転する。このことによって、トルクセンサ200cの第1～第4変形部236A～236Dは、図9に示すように弾性変形する。このことによって、第1静電容量素子C 1及び第3静電容量素子C 3においては、各静電容量素子C 1、C 3を構成する電極間の離間距離が減少するため、静電容量値は増大する。一方、第2静電容量素子C 2及び第4静電容量素子C 4においては、各静電容量素子C 2、C 4を構成する電極間の離間距離が増大するため、静電容量値は減少する。結局、受力体20に作用するトルクの向きが逆転すると、第1～第4静電容量素子C 1～C 4の静電容量値の変動（増大か減少か）も逆になる。

【0114】

本実施の形態では、前述したように、第 1 ～ 第 4 梁構造体 2 3 1 A ～ 2 3 1 D の存在によって、各計測点 P 1 ～ P 4 に生じる変位は、各変形部 2 3 6 A ～ 2 3 6 D に生じる変位よりも大きい。このため、静電容量素子が各変形部 2 3 6 A ～ 2 3 6 D に直接配置されている従来のトルクセンサと比較して、各静電容量素子 C 1 ～ C 4 の静電容量値の変動量は、大きい。

【 0 1 1 5 】

以上のような静電容量素子 C 1 ～ C 4 の静電容量値の変動に鑑み、検出回路 2 4 0 は、次の [式 1] を用いてトルクセンサ 2 0 0 c に作用した Z 軸回りのトルク T を算出する。[式 1] において、C 1 ～ C 4 は、第 1 ～ 第 4 静電容量素子 C 1 ～ C 4 の静電容量値の変動量を示している。

10

【 0 1 1 6 】

[式 1]

$$T = C 1 - C 2 + C 3 - C 4$$

そして、検出回路 2 4 0 は、予め格納されたテーブルを参照して、[式 1] に基づいて得られる値から、作用したトルクを特定する。そして、特定されたトルクに対応する電気信号が、所定の出力端子（不図示）から出力される。

【 0 1 1 7 】

以上のような本実施の形態によれば、4 つの梁構造体 2 3 1 A ～ 2 3 1 D の存在によって、変形体 2 3 0 の変形部 2 3 6 A ～ 2 3 6 D に生じる弾性変形が各計測点 P 1 ～ P 4 において増幅される。このため、高荷重のトルクに対応可能でありながら、高精度且つ高感度でトルクを検出可能なトルクセンサ 2 0 0 c を提供することができる。

20

【 0 1 1 8 】

本実施の形態においても、2 つの固定部 2 3 3、2 3 5 は、Z 軸方向から見て、変形体 2 3 0 と X 軸とが重なる部位に Y 軸対称に位置付けられ、2 つの受力部 2 3 2、2 3 4 は、Z 軸方向から見て、変形体 2 3 0 と Y 軸とが重なる部位に X 軸対称に位置付けられている。更には、各計測点 P 1 ～ P 4 は、正の W 軸上、正の V 軸上、負の W 軸上及び負の V 軸上に 1 つずつ位置付けられている。これらのことによって、第 1 ～ 第 4 変形部 2 3 6 A ～ 2 3 6 D に生じる弾性変形を、第 1 ～ 第 4 梁 2 3 1 A b ～ 2 3 1 D b の各計測点 P 1 ～ P 4 に生じる変位として効率的に検出することができる。

【 0 1 1 9 】

30

また、本実施の形態の検出回路 2 4 0 は、第 1 ～ 第 4 梁 2 3 1 A b ～ 2 3 1 D b の各計測点 P 1 ～ P 4 に 1 つずつ配置された 4 つの変位電極 E m 1 ～ E m 4 と、これらの変位電極 E m 1 ～ E m 4 に対向配置された固定電極 E f 1 ～ E f 4 と、によって構成された 4 組の静電容量素子 C 1 ～ C 4 を有している。そして、検出回路 2 4 0 は、前述した [式 1] に基づいて、作用したトルクを示す電気信号を出力するようになっている。このため、作用したトルクを容易に検出することができると共に、Z 軸まわりのトルク以外の力（X，Y，Z の各軸方向の力や X 軸、Y 軸回りのトルク）による影響や、使用環境の温度変化による影響を受けることなく、Z 軸回りのトルクのみを検出することができる。

【 0 1 2 0 】

< < < § 3 . 本発明の第 3 の実施の形態によるトルクセンサ > > >

40

次に、本発明の第 3 の実施の形態によるトルクセンサ 3 0 0 c について説明する。

【 0 1 2 1 】

< 3 - 1 . 基本構造部の構成 >

図 1 1 は、本発明の第 3 の実施の形態によるトルクセンサの基本構造部 3 0 0 を示す概略平面図である。

【 0 1 2 2 】

図 1 1 に示すように、基本構造部 3 0 0 は、4 つの梁構造体 3 3 1 E ～ 3 3 1 H が変形体 3 3 0 の内周面にも設けられている点を除いて、図 7 に示す第 2 の実施の形態による基本構造部 2 0 0 と同じ構造を有している。このため、図 1 1 に示す基本構造部 2 0 0 において、第 2 の実施の形態による基本構造部 2 0 0（図 1 参照）と共通する構成要素には同

50

様の符号を付し、その詳細な説明は省略する。

【0123】

但し、説明の便宜上、変形体330の外周面に配置された、第2の実施の形態と共通の梁構造体を次のように置き換えることとする。すなわち、XY平面の第1象限に配置された梁構造体を第1外側梁構造体331Aとし、XY平面の第2象限に配置された梁構造体を第2外側梁構造体331Bとし、XY平面の第3象限に配置された梁構造体を第3外側梁構造体331Cとし、XY平面の第4象限に配置された梁構造体を第4外側梁構造体331Dとする。

【0124】

本実施の形態による基本構造部300は、変形体330の内周面に、変形体330の第1変形部336Aに配置された第1内側梁構造体331E、第2変形部336Bに配置された第2内側梁構造体331F、第3変形部336Cに配置された第3内側梁構造体331G、及び、第4変形部336Dに配置された第4内側梁構造体331H、の4つの梁構造体を追加的に有している。

10

【0125】

図11に示すように、第1内側梁構造体331Eは、第1変形部336Aの内周面に接続された第1内側支持体331Efと、この第1内側支持体331Efによって一端が支持された第1内側梁331Ebと、を有している。第1内側梁331Ebは、第1外側梁構造体331Aの梁331Abと平行に延在している。更に、第1内側梁331Ebには、Z軸方向から見て正のV軸と重なる位置に、当該第1内側梁331Ebの変位を計測するための計測点P21が規定されている。

20

【0126】

また、図11に示すように、第1内側支持体331Efと変形体330との接続部位は、当該変形体330の周方向において、第1外側梁構造体331Aの第1外側支持体331Afと変形体330との接続部位と同じである。図11に示すように、同様のことが、第2～第4内側梁構造体331F～331Hと、その各々に対応する第2～第4外側梁構造体331B～331Dと、の間においても、成り立っている。

【0127】

第2内側梁構造体331Fは、第2変形部336Bの内周面に接続された第2内側支持体331Ffと、この第2内側支持体331Ffによって一端が支持された第2内側梁331Fbと、を有している。第2内側支持体331Ffと変形体330との接続部位は、当該変形体330の周方向において、第2外側梁構造体331Bの第2内側支持体331Bfと変形体330との接続部位と同じである。第2内側梁331Fbは、第2外側梁構造体331Bの梁331Bbと平行に延在している。更に、第2内側梁331Fbには、Z軸方向から見て正のW軸と重なる位置に、当該第2内側梁331Fbの変位を計測するための計測点P22が規定されている。

30

【0128】

第3内側梁構造体331Gは、第3変形部336Cの内周面に接続された第3内側支持体331Gfと、この第3内側支持体331Gfによって一端が支持された第3内側梁331Gbと、を有している。第3内側支持体331Gfと変形体330との接続部位は、当該変形体330の周方向において、第3外側梁構造体331Cの第3内側支持体331Cfと変形体330との接続部位と同じである。第3内側梁331Gbは、第3外側梁構造体331Cの梁331Cbと平行に延在している。更に、第3内側梁331Gbには、Z軸方向から見て負のV軸と重なる位置に、当該第3内側梁331Gbの変位を計測するための計測点P23が規定されている。

40

【0129】

更に、第4内側梁構造体331Hは、第4変形部336Dの内周面に接続された第4内側支持体331Hfと、この第4内側支持体331Hfによって一端が支持された第4内側梁331Hbと、を有している。第4内側支持体331Hfと変形体330との接続部位は、当該変形体330の周方向において、第4外側梁構造体331Dの第4内側支持体

50

331Dfと変形体330との接続部位と同じである。第4内側梁331Hbは、第4外側梁構造体331Dの梁331Dbと平行に延在している。更に、第4内側梁331Hbには、Z軸方向から見て負のW軸と重なる位置に、当該第4内側梁331Hbの変位を計測するための計測点P24が規定されている。

【0130】

本実施の形態では、第1～第4内側梁構造体331E～331Hは、互いに同じ構造を有しており、取り付け位置のみが異なっている。

【0131】

結局、図11に示す例では、第1～第4外側梁構造体331A～331Dと対応する変形部336A～336Dとの接続部位と、第1～第4内側梁構造体331E～331Hと対応する変形部336E～336Hとの接続部位と、が変形体330の周方向において同じ位置に配置されている。更に、図11に示す例では、第1～第4外側梁331Ab～331Dbと対応する第1～第4内側梁331EAb～331Hbとが互いに平行となっている。

10

【0132】

もちろん、このような形態には限定されず、他の実施の形態では、第1～第4内側梁構造体331E～331Hと対応する変形部336E～336Hとの接続部位と、が変形体330の周方向において異なる位置に配置されていても良い。また、第1～第4外側梁331Ab～331Dbと対応する第1～第4内側梁331EAb～331Hbとが互いに非平行となっても良い。

20

【0133】

< 3-2. 基本構造部の作用 >

次に、上述した基本構造部300の作用について、図12及び図13を参照して説明する。

【0134】

図12は、図11の基本構造部300に対して負のトルクT⁻が作用したときの変形体330を示す模式図であり、図13は、図11の基本構造部300に対して正のトルクT⁺が作用したときの変形体330を示す模式図である。図12及び図13において、各構成要素の厚みや幅は、無視してある。

【0135】

基本構造部300の受力体20に負のトルクT⁻が作用すると、変形体330は、図8に示す第2の実施の形態による基本構造部200と同様に弾性変形する。前述したように、変形体330の外周面に配置されている第1～第4外側梁構造体331A～331Dは、図8に示す第1～第4梁構造体231A～231Dと同一である。このため、第1～第4外側梁構造体331A～331Dは、変形体330の弾性変形によって、当該第1～第4梁構造体231A～231Dと同じ挙動を示す。すなわち、図12に示すように、第1及び第3外側梁構造体331A、331Cの各計測点P11、P13は、共に、実質的にV軸に沿って、変形体330の径方向内方に変位する。一方、第2及び第4外側梁構造体331B、331Dの各計測点P12、P14は、共に、実質的にW軸に沿って、変形体330の径方向外方に変位する。

30

40

【0136】

次に、第1～第4内側梁構造体331E～331Hが示す挙動については、次の通りである。まず、第1内側梁構造体331Eは、前述したように、第1内側梁331Ebと第1外側梁構造体331Aの第1梁331Abとが互いに平行であるように構成されている。このことから、第1内側梁331Eの計測点P21は、第1梁331Abの計測点P11と同様に、実質的にV軸に沿って、変形体330の径方向内方に変位する。更に、第2～第4内側梁構造体331F～331Hは、各内側梁331Fb～331Hbが、対応する外側梁構造体331B～331Dの梁331Bb～331Dbと互いに平行であるように構成されている。これらのことから、第2～第4内側梁331F～331Hの各計測点P22～P24は、対応する外側梁構造体331B～331Dの各計測点P12～P14

50

と同じ方向に変位する。すなわち、第2及び第4内側梁331Fb、331Hbの各計測点P22、P24は、W軸に沿って変形体330の径方向外側に変位し、第3内側梁331Gbの計測点P23は、V軸に沿って径方向内側に変位する。

【0137】

第1～第4内側梁331Eb～331Hbの各計測点P21～P24に生じる変位の大きさは、各変形部336A～336Dに生じる径方向（V軸方向またはW軸方向）の変位の大きさよりも、大きい（変形体330に生じる変位が増幅される）。これは、第1～第4外側梁331Ab～331Dbの各計測点P11～P14に生じる変位の大きさが、各変形部336A～336Dに生じる径方向（V軸方向またはW軸方向）の変位の大きさよりも大きいことと、同じ理由による。というのは、各内側梁構造体331E～331Hは、当該外側梁構造体331A～331Dを、変形体330との接続点Q1～Q4（図8参照）における接線に関して反転させた構造を有しているからである。但し、各内側梁331Eb～331Hbの長さは、対応する外側梁構造体331A～331Dの梁331Ab～331Dbの長さとも必ずしも一致している必要はない。

【0138】

次に、基本構造部300の受力体20に正のトルクT+が作用すると、図13に示すように、受力部332、334は、共に時計回りに変位する。このことにより、変形体330は、図9に示す第2の実施の形態による基本構造部200と同様に弾性変形する。変形体330の外周面に配置されている第1～第4外側梁構造体331A～331Dは、図9に示す第1～第4梁構造体231A～231Dと同一であるから、変形体330の弾性変形によって、当該第1～第4梁構造体231A～231Dと同じ挙動を示す。すなわち、図13に示すように、第1及び第3外側梁構造体331A、331Cの各計測点P11、P13は、共に、実質的にW軸に沿って、変形体330の径方向外側に変位する。一方、第2及び第4外側梁構造体331B、331Dの各計測点P12、P14は、共に、実質的にV軸に沿って、変形体330の径方向内側に変位する。この場合も、各計測点P21～P24に生じる変位の大きさは、各変形部336A～336Dに生じる径方向（V軸方向またはW軸方向）の変位の大きさよりも、大きい（変形体330に生じる変位が増幅される）。

【0139】

< 3-3. 本実施の形態による基本構造部を採用したトルクセンサ >

次に、図14は、図11の基本構造部300を採用したトルクセンサ300cの一例を示す概略平面図である。

【0140】

図14に示すように、トルクセンサ300cは、図11に示す基本構造部300と、基本構造部300の8つの梁構造体331A～331Hの各梁331Ab～331Hbに1つずつ配置された8つの静電容量素子C11～C24と、これらの静電容量素子C11～C24に接続され、変形体330の各変形部336A～336Dに生じる弾性変形に基づいて、作用したトルクを示す電気信号を出力する検出回路340と、を備えている。

【0141】

図14に示すように、8つの静電容量素子とは、第1外側梁構造体331Aに配置された第1外側静電容量素子C11と、第2外側梁構造体331Bに配置された第2外側静電容量素子C12と、第3外側梁構造体331Cに配置された第3外側静電容量素子C13と、第4梁構造体331Dに配置された第4外側静電容量素子C14と、第1内側梁構造体331Eに配置された第1内側静電容量素子C21と、第2内側梁構造体331Fに配置された第2内側静電容量素子C22と、第3内側梁構造体331Gに配置された第3内側静電容量素子C23と、第4内側梁構造体331Hに配置された第4内側静電容量素子C24と、である。

【0142】

これら8つの静電容量素子のうち、変形体330の外側に配置された第1～第4外側静電容量素子C11～C14は、第2の実施の形態によるトルクセンサ200cに配置され

た第1～第4静電容量素子C1～C4と同じ構成である。但し、説明の便宜上、第1～第4外側静電容量素子C11～C14を構成する各電極について、変位電極を外側変位電極Em11～Em14と呼び、固定電極を外側固定電極Ef11～Ef14と呼ぶこととする。

【0143】

変形体330の内側に配置された第1～第4内側静電容量素子C21～C24について、第1内側静電容量素子C21は、第1内側梁331Ebの計測点P21に固定体10に面するように配置された第1内側変位電極Em21と、この第1内側変位電極Em21に対向配置された第1内側固定電極Ef21と、によって構成されている。同様に、第2内側静電容量素子C22は、第2内側梁331Fbの計測点P22に固定体10に面するように配置された第2内側変位電極Em22と、この第2内側変位電極Em22に対向配置された第2内側固定電極Ef22と、によって構成されている。第3内側静電容量素子C23は、第3内側梁331Gbの計測点P23に固定体10に面するように配置された第3内側変位電極Em23と、この第3内側変位電極Em23に対向配置された第3内側固定電極Ef23と、によって構成されている。第4内側静電容量素子C24は、第4内側梁331Hbの計測点P24に固定体10に面するように配置された第4内側変位電極Em24と、この第4内側変位電極Em24に対向配置された第4内側固定電極Ef24と、によって構成されている。

【0144】

なお、第2の実施の形態によるトルクセンサ200cと同様に、第1～第4外側静電容量素子C11～C14は、各外側静電容量素子C11～C14を構成する電極の実効対向面積が全て同一であり、電極間の離間距離も全て等しく構成されている。更に、第1～第4内側静電容量素子C21～C24は、各内側静電容量素子C21～C24を構成する電極の実効対向面積が全て同一であり、電極間の離間距離も全て等しく構成されている。

【0145】

図14に示すように、第1外側固定電極Ef11は、受力体20の内周面に設けられた第1台座23A上に配置されており、第2外側固定電極Ef12は、受力体20の内周面に設けられた第2台座23B上に配置されており、第3外側固定電極Ef13は、受力体20の内周面に設けられた第3台座23C上に配置されており、第4外側固定電極Ef14は、受力体20の内周面に設けられた第4台座23D上に配置されている。図14に示すように、各台座23A～23Dには、外側梁231Ab～231Dbに面する領域に各外側変位電極Em11～Em14と平行な面が形成されていることにより、各外側固定電極Ef11～Ef14と対応する外側変位電極Em11～Em14とは、互いに平行に（極板間距離が一定であるように）配置されている。以上のような電極の配置によって、第1外側静電容量素子C11は、正のV軸上に形成されており、第2外側静電容量素子C12は正のW軸上に形成されており、第3外側静電容量素子C13は、負のV軸上に形成されており、第4外側静電容量素子C14は、負のW軸上に形成されている。

【0146】

更に、第1内側固定電極Ef21は、固定体10の外周面に設けられた第1内側台座13A上に配置されており、第2内側固定電極Ef22は、固定体10の外周面に設けられた第2内側台座13B上に配置されており、第3内側固定電極Ef23は、固定体10の外周面に設けられた第3内側台座13C上に配置されており、第4内側固定電極Ef24は、固定体10の外周面に設けられた第4内側台座14C上に配置されている。図14に示すように、各内側台座13A～13Dには、内側梁331Eb～331Hbに面する領域に各内側変位電極Em21～Em24と平行な面が形成されていることにより、各内側固定電極Ef21～Ef24と対応する内側変位電極Em21～Em24とは、互いに平行に（極板間距離が一定であるように）配置されている。以上のような電極の配置によって、第1内側静電容量素子C21は、正のV軸上に形成されており、第2内側静電容量素子C22は正のW軸上に形成されており、第3内側静電容量素子C23は、負のV軸上に形成されており、第4内側静電容量素子C24は、負のW軸上に形成されている。

【 0 1 4 7 】

検出回路 3 4 0 は、所定の電気配線（不図示）によって第 1 ～ 第 4 外側静電容量素子 C 1 1 ～ C 1 4 及び第 1 ～ 第 4 内側静電容量素子 C 2 1 ～ C 2 4 に接続されている。そして、当該検出回路 3 4 0 は、変形体 3 3 0 の弾性変形に起因して、第 1 ～ 第 4 外側梁 3 3 1 A b ～ 3 3 1 D b の各計測点 P 1 1 ～ P 1 4 に生じる変位、及び、第 1 ～ 第 4 内側梁 3 3 1 E b ～ 3 3 1 H b の各計測点 P 2 1 ～ P 2 4 に生じる変位、の少なくとも一方、に基づいて、作用したトルクを示す電気信号を出力するようになっている。検出回路 3 4 0 には、例えば、第 1 ～ 第 4 外側静電容量素子 C 1 1 ～ C 1 4 の静電容量値の各変動量を用いて、後述される所定の演算を行うことによって得られる値と、作用したトルクの値と、が対応付けられたテーブル（不図示）、及び、第 1 ～ 第 4 内側静電容量素子 C 2 1 ～ C 2 4 の静電容量値の各変動量を用いて、後述される所定の演算を行うことによって得られる値と、作用したトルクの値と、が対応付けられたテーブル（不図示）が格納されている。検出回路 3 4 0 は、各静電容量素子 C 1 1 ～ C 2 4 の静電容量値の変動量を検知すると、このテーブルを参照することによって、作用したトルクを特定するようになっている。

10

【 0 1 4 8 】

次に、以上のようなトルクセンサ 3 0 0 c を用いてトルクを計測する原理について説明する。

【 0 1 4 9 】

トルクセンサ 3 0 0 c の受力体 2 0 に負のトルク（図 1 4 における反時計回りのトルク）が作用すると、受力体 2 0 は、Z 軸回りに、固定体 1 0 に対して反時計回りに回転する。このことによって、トルクセンサ 3 0 0 c の第 1 ～ 第 4 変形部 3 3 6 A ～ 3 3 6 D は、図 1 2 に示すように弾性変形する。このことによって、第 1 外側静電容量素子 C 1 1、第 3 外側静電容量素子 C 1 3、第 2 内側静電容量素子 C 2 2 及び第 4 内側静電容量素子 C 2 4 においては、各静電容量素子 C 1 1、C 1 3、C 2 2、C 2 4 を構成する電極間の離間距離が増大するため、静電容量値は減少する。一方、第 2 外側静電容量素子 C 1 2、第 4 外側静電容量素子 C 1 4、第 1 内側静電容量素子 C 2 1 及び第 3 内側静電容量素子 C 2 3 においては、各静電容量素子 C 1 2、C 1 4、C 2 1、C 2 3 を構成する電極間の離間距離が減少するため、静電容量値は増大する。

20

【 0 1 5 0 】

一方、トルクセンサ 3 0 0 c の受力体 2 0 に正のトルク（図 1 4 における時計回りのトルク）が作用すると、受力体 2 0 は、Z 軸回りに、固定体 1 0 に対して時計回りに回転する。このことによって、トルクセンサ 3 0 0 c の第 1 ～ 第 4 変形部 3 3 6 A ～ 3 3 6 D は、図 1 3 に示すように弾性変形する。このことによって、第 1 外側静電容量素子 C 1 1、第 3 外側静電容量素子 C 1 3、第 2 内側静電容量素子 C 2 2 及び第 4 内側静電容量素子 C 2 4 においては、各静電容量素子 C 1 1、C 1 3、C 2 2、C 2 4 を構成する電極間の離間距離が減少するため、静電容量値は増大する。一方、第 2 外側静電容量素子 C 1 2、第 4 外側静電容量素子 C 1 4、第 1 内側静電容量素子 C 2 1 及び第 3 内側静電容量素子 C 2 3 においては、各静電容量素子 C 1 2、C 1 4、C 2 1、C 2 3 を構成する電極間の離間距離が増大するため、静電容量値は減少する。結局、受力体 2 0 に作用するトルクの向きが逆転すると、各静電容量素子 C 1 1 ～ C 2 4 の静電容量値の変動（増大か減少か）も逆になる。

30

40

【 0 1 5 1 】

本実施の形態では、前述したように、梁構造体 3 3 1 A ～ 3 3 1 H の存在によって、各計測点 P 1 1 ～ P 2 4 に生じる変位は、各変形部 3 3 6 A ～ 3 3 6 D に生じる変位よりも大きい。このため、静電容量素子が各変形部 3 3 6 A ～ 3 3 6 D に直接配置されている従来のトルクセンサと比較して、各静電容量素子 C 1 1 ～ C 2 4 の静電容量値の変動量は、大きい。

【 0 1 5 2 】

以上のような静電容量素子 C 1 1 ～ C 2 4 の静電容量値の変動に鑑み、検出回路 3 4 0 は、次の〔式 2〕に示す T 1 または T 2 のいずれかを用いて、トルクセンサ 2 0 0 c に作

50

用した Z 軸回りのトルク T を算出する。T 1 は、外側静電容量素子 C 1 1 ~ C 1 4 を用いて作用したトルク T を計測するための式であり、T 2 は、内側静電容量素子 C 2 1 ~ C 2 4 を用いて作用したトルクを計測するための式である。また、[式 2] において、C 1 1 ~ C 2 4 は、第 1 ~ 第 4 外側静電容量素子 C 1 1 ~ C 1 4 及び第 1 ~ 第 4 内側静電容量素子 C 2 1 ~ C 2 4 の静電容量値の変動量を示している。

【 0 1 5 3 】

[式 2]

$$T 1 = C 1 1 - C 1 2 + C 1 3 - C 1 4$$

$$T 2 = C 2 1 - C 2 2 + C 2 3 - C 2 4$$

あるいは、[式 2] に代えて、次の [式 3] を用いて作用したトルクを計測することも可能である。この [式 3] は、[式 2] に示す T 1 と T 2 との和である。

【 0 1 5 4 】

[式 3]

$$T 3 = (C 1 1 + C 2 1) - (C 1 2 + C 2 2) + (C 1 3 + C 2 3) - (C 1 4 + C 2 4)$$

そして、検出回路 3 4 0 は、予め格納されたテーブルを参照して、[式 2] または [式 3] に基づいて得られる値から、作用したトルクを特定する。そして、特定されたトルクに対応する電気信号が、所定の出力端子（不図示）から出力される。

【 0 1 5 5 】

更に、本実施の形態によるトルクセンサ 3 0 0 c は、次のようにして、当該トルクセンサ 3 0 0 c が正常に機能しているか否かをも診断することができる。すなわち、トルクセンサ 3 0 0 c は、[式 2] に示すように、第 1 ~ 第 4 外側静電容量素子 C 1 1 ~ C 1 4 の 4 つの静電容量素子と、第 1 ~ 第 4 内側静電容量素子 C 2 1 ~ C 2 4 の 4 つの静電容量素子と、のいずれを用いても作用したトルクを計測することが可能である。したがって、トルクセンサ 3 0 0 c が正常に機能している場合には、[式 2] に示す T 1 に基づいて計測されたトルクの値と、T 2 に基づいて計測されたトルクの値と、は実質的に同じ値になる。一方、トルクセンサ 3 0 0 c が正常に機能していない場合には、[式 2] に示す T 1 に基づいて計測されたトルクの値と、T 2 に基づいて計測されたトルクの値と、は実質的に異なる値になる。

【 0 1 5 6 】

このことに基づき、T 1 に基づいて計測されたトルクの値と T 2 に基づいて計測されたトルクの値との差 (T 1 - T 2) が所定の閾値を超えているとき、トルクセンサ 3 0 0 c が正常に機能していない（故障している）と判定され得る。なお、本実施の形態では、当該所定の閾値は、予め検出回路 3 4 0 内に格納されている。

【 0 1 5 7 】

以上のような本実施の形態によれば、第 1 ~ 第 4 外側梁構造体 3 3 1 A ~ 3 3 1 D 及び第 1 ~ 第 4 内側梁構造体 3 3 1 E ~ 3 3 1 H の存在によって、変形体 3 3 0 に生じる弾性変形が計測点 P 1 1 ~ P 2 4 において増幅される。このため、高荷重のトルクに対応可能でありながら、高精度且つ高感度でトルクを検出可能なトルクセンサ 3 0 0 c を提供することができる。

【 0 1 5 8 】

本実施の形態でも、2 つの固定部 3 3 3、3 3 5 は、Z 軸方向から見て、変形体 3 3 0 と Y 軸とが重なる部位に X 軸対称に位置付けられており、2 つの受力部 3 3 2、3 3 4 は、Z 軸方向から見て、変形体 3 3 0 と X 軸とが重なる部位に Y 軸対称に位置付けられている。このため、各変形部 3 3 6 A ~ 3 3 6 D に効果的に弾性変形を生じさせることができる。

【 0 1 5 9 】

また、4 つの外側梁構造体 3 3 1 A ~ 3 3 1 D の各計測点 P 1 1 ~ P 1 4 は、正の V 軸上、正の W 軸上、負の V 軸上及び負の W 軸上に 1 つずつ位置付けられており、4 つの内側梁構造体 3 3 1 E ~ 3 3 1 H の各計測点 P 2 1 ~ P 2 4 も、正の V 軸上、正の W 軸上、負

10

20

30

40

50

のV軸上及び負のW軸上に1つずつ位置付けられている。このため、計測点P11～P24において、対応する変形部336A～336Dに生じる弾性変形を効率的に増幅させることができる。

【0160】

本実施の形態の検出回路340は、[式2]に示すT1及びT2の少なくとも一方に基づいて、作用したトルクを示す電気信号を出力するようになっている。このため、いずれの式T1、T2を用いた場合でも、作用したトルクを容易に検出することができると共に、Z軸まわりのトルク以外の力(X, Y, Z軸方向の力やX, Z軸回りのトルク)による影響や、使用環境の温度変化による影響を受けることなく、所望のトルクを検出することができる。

10

【0161】

更に、検出回路340は、第1～第4外側静電容量素子C11～C14の静電容量値の変動量に基づいて計測されたトルクT1と、第1～第4内側静電容量素子C21～C24の静電容量値の変動量に基づいて計測されたトルクと、を比較することによって、トルクセンサ300cが正常に機能しているか否かを判定するようになっている。このため、作用したトルクを検出することに加え、単一のトルクセンサ300cによって、その故障診断をも行うことができる。

【0162】

<<< §4. 各実施の形態における梁構造体の変形例 >>>

以上に示した各実施の形態では、梁構造体は、いわゆる片持ち梁として構成されていた。片持ち梁は、梁の一端が自由端となっているため、両持ち梁と比較して、共振周波数が低く、外部の振動の影響を受けやすい。例えば、各実施の形態によるトルクセンサ100c、200c、300cをモーターに直結した場合、各梁構造体(片持ち梁)とモーターの振動数(数kHz)とが一致してしまう可能性がある。更に、梁構造体は、外部環境において生じる振動の影響も受ける。この場合、トルクセンサ100c、200c、300cに設けられた梁構造体に生じる振動がノイズとして出力される電気信号に加えられることになる。すなわち、トルクセンサ100c、200c、300cが設置される環境において発生する振動の影響によって、当該トルクセンサ100c、200c、300cの出力も振動してしまい、作用するトルクが正確に検出できないおそれがある。

20

【0163】

このような問題の解決策の一案として、図15及び図16に示すように、梁構造体を両持ち梁にて構成することが有効である。

30

【0164】

図15は、図10の変形例を示す概略平面図であり、図16は、図10の他の変形例を示す概略平面図である。ここでは、主として図10(第2の実施の形態)の変形例について説明を行うが、同様の構造を、図6(第1の実施の形態)及び図14(第3の実施の形態)にて採用することもできる。

【0165】

図15に示すように、本変形例によるトルクセンサ201cは、各梁構造体231A～231Dの梁231Ab～231Dbの先端と固定体10または受力体20とを連結する連結体231Ac～231Dcを有している点で、第2の実施の形態によるトルクセンサ200cと異なっている。

40

【0166】

具体的には、固定体10は、正のY軸上に位置する固定体接続部11に、変形体230の固定部233を介してY軸正方向に延び出た第1延出部11eと、負のY軸上に位置する固定体接続部12に、変形体230の固定部235を介してY軸負方向に延び出た第2延出部12eと、を有している。各延出部11e、12eの先端と受力体20の内周面との間には所定の隙間が存在している。そして、図15に示すように、第1梁構造体231Aの梁231Abの先端と第1延出部11eとが柔軟な第1連結体231Acによって連結されている。更に、第2梁構造体231Bの梁231Bbの先端と受力体接続部21と

50

が柔軟な第2連結体231Bcによって連結されており、第3梁構造体231Cの梁231Cbの先端と第2延出部12eとが柔軟な第3連結体231Ccによって連結されており、第4梁構造体231Dの梁231Dbの先端と受力体接続部22とが柔軟な第4連結体231Dcによって連結されている。

【0167】

あるいは、図16に示すように、延出部11e、12eに代えて、受力体20の内周面のうちY軸上に位置する2つの部位に径方向内側に突出した第1突出部24及び第2突出部25を設けても良い。この場合、第1連結体231Acの一端を第1延出部11eに代えて第1突出部24に連結し、第3連結体231Ccの一端を第2延出部12eに代えて第2突出部25に連結すれば良い。

10

【0168】

以上のような両持ち梁による梁構造体を有するトルクセンサ201c、202cによれば、連結体231Ac～231Dcの存在によって、外部環境において生じる振動が減衰されて梁構造体231A～231Dに伝達されることになる。このため、トルクセンサ201c、202cから出力される電気信号に含まれるノイズが低減または除去され、トルクの計測をより高精度で行うことができる。

【0169】

なお、以上のような両持ち梁による構造体を第1の実施の形態によるトルクセンサ100c(図6参照)に採用する場合には、図15に示すトルクセンサ201cまたは図16に示すトルクセンサ202cの第1象限に示されている構造を採用すればよい。また、以上のような両持ち梁による構造体を第3の実施の形態によるトルクセンサ300c(図14参照)に採用する場合、第1～第4外側梁構造体331A～331Dについては、図15に示すトルクセンサ201cまたは図16に示すトルクセンサ202cと同じ構造を採用することができる。残りの第1～第4内側梁構造体331E～331Hについては、例えば、第1及び第3内側梁331Eb、331Gbの先端と固定体接続部11、12とを柔軟な連結体でそれぞれ連結し、第2及び第4内側梁331Fb、331Hbの先端と固定体10とを柔軟な連結体で接続すればよい。

20

【0170】

<<< §4. 極板間の実効対向面積を一定に保つための工夫 >>>

以上の各トルクセンサは、トルクが作用した結果、固定電極に対する変位電極の相対位置が変化した場合にも、静電容量素子を構成する一対の電極の実効対向面積が変化しないように、各静電容量素子を構成する固定電極および変位電極のうち一方の面積を他方の面積よりも大きく設定することも考えられる。これは、面積が小さい方の電極(例えば変位電極)の輪郭を、面積が大きい方の電極(例えば固定電極)の表面に当該電極の法線方向に投影して正射影投影像を形成した場合、面積が小さい方の電極の投影像が、面積が大きい方の電極の表面内に完全に含まれるような状態である。この状態が維持されれば、両電極によって構成される静電容量素子の実効面積は、小さい方の電極の面積に等しくなり、常に一定になる。すなわち、力の検出精度を向上させることができる。

30

【0171】

これまでに説明してきた各実施の形態及び変形例の各々は、対応する各図面に示されているように、固定電極の面積の方が変位電極の面積よりも大きく構成されている。

40

【0172】

<<< §5. その他の変形例 >>>

以上に示した各実施の形態及び変形例において、受力体20をXYZ三次元座標系に対して固定された固定体とし、固定体10をZ軸回りに回転可能な受力体として構成することも可能である。このようなトルクセンサの受力体(以上の各実施の形態及び変形例における固定体10に相当)に正のトルクが作用すると、変形体30、230、330には、以上の各実施の形態及び変形例による各トルクセンサにおいて受力体20に負のトルクが作用した場合と同様の弾性変形が生じる。その一方、このようなトルクセンサの受力体に負のトルクが作用すると、変形体30、230、330には、以上の各実施の形態及び変

50

形例による各トルクセンサにおいて受力体 20 に正のトルクが作用した場合と同様の弾性変形が生じる。したがって、このトルクセンサによってトルクを計測する場合には、上述した〔式 1〕～〔式 3〕において、 T 、 T_1 、 T_2 及び T_3 を $-T$ 、 $-T_1$ 、 $-T_2$ 及び $-T_3$ にそれぞれ読み替えばよい。

【0173】

次に、図 17 は、図 10 の更に他の変形例によるトルクセンサ 203c を示す概略平面図である。図 17 に示すように、本変形例では、固定電極 Ef1～Ef4 を支持する台座 23Ac～23Dc が受力体 20 から離間して配置されている点で、図 10 の例とは異なっている。本変形例において、台座 23Ac～23Dc は、図 17 の手前側から奥側に向かって延在しており、奥側の端部が固定体 10 に接続されている。これにより、台座 23Ac～23Dc は、固定体 10 に対して移動しないようになっている。図 10 に示すトルクセンサ 200c では、台座 23Ac～23Dc が受力体 20 の内面上に配置されている。

10

【0174】

このため、受力体 20 に Z 軸回りのトルク以外の力（例えば X 軸方向の力、Y 軸方向の力）が作用すると、受力体 20 と共に各固定電極 Ef1～Ef4 が Z 軸方向及び Y 軸方向に移動してしまう。これに対し、図 17 に示すトルクセンサ 203c では、受力体 20 に Z 軸回りのトルク以外の力（例えば X 軸方向の力、Y 軸方向の力）が作用して、受力体 20 の中心位置が Z 軸方向から見て原点 O と一致しなくなっても、各固定電極 Ef1～Ef4 がその影響によって変位してしまうことが無い。これにより、図 17 に示すトルクセンサは、作用したトルクを一層安定的に計測することができる。

20

【0175】

もちろん、このような台座の配置は、これまで説明したトルクセンサ 100c（図 6 参照）、トルクセンサ 200c～202c（図 10、図 15 及び図 16 参照）及びトルクセンサ 300c（図 14 参照）に対しても、適用することができる。

【0176】

あるいは、以上に示した各実施の形態及び変形例では、固定体 10 及び受力体 20 が XY 平面上に同心に配置されているが、図 18 に示すように、Z 軸方向において変形体 30、230、330 を挟み込むように配置されていても良い。なお、図 18 においては、固定体 10、受力体 20 及び変形体 30、230、330 のみが示されており、梁構造体、静電容量素子等の図示は省略されている。もちろん、この場合も、固定体 10 及び受力体 20 のうちのいずれか一方が XYZ 三次元座標系に対して固定されていれば良い。

30

【0177】

また、§ 2～§ 4 に示した各実施の形態及び変形例において、各静電容量素子を構成する固定電極は、静電容量素子ごとに個別的に配置されていた。これにより、固定電極の自由度の高い配置が可能である。しかしながら、このような実施の形態には限定されず、例えば、各静電容量素子を構成する固定電極が共通電極として構成されていても良い。

【0178】

また、以上の説明において、静電容量素子を支持する梁構造体、受力体 20 及び固定体 10 は、金属（アルミ軽合金、鉄系合金）によって構成される場合が多い。この場合、電極同士がショートして、トルクを適正に検出することができない。したがって、電極を支持する構成部材が金属にて構成される場合には、図 19 に示すように当該構成部材 B と電極 E との間に絶縁体 I を配置すればよい。

40

【0179】

以上の説明では、計測点 P、P1～P4、P11～P24 が配置されている V 軸及び W 軸について、X 軸及び Y 軸に対しそれぞれ 45° をなし互いに直交する軸であるとして各実施の形態を説明したが、これには限定されない。静電容量値の変動量は、梁構造体の梁の長さに関係し、梁が長いほど静電容量の変化が大きくなりトルクセンサの感度が高まる。このため、V 軸及び W 軸が添付の図面の通りに規定されていない場合であっても、計測点 P の位置が梁構造体の支持体から離れて設定されていれば、トルクセンサの感度が高め

50

られ、本発明による効果が得られることになる。したがって、V軸及びW軸が、例えば、X軸及びY軸に対して40°あるいは50°といった45°とは異なる角度をなすように規定されていても良い。更に、V軸及びW軸が互いに直交していなくても良い。

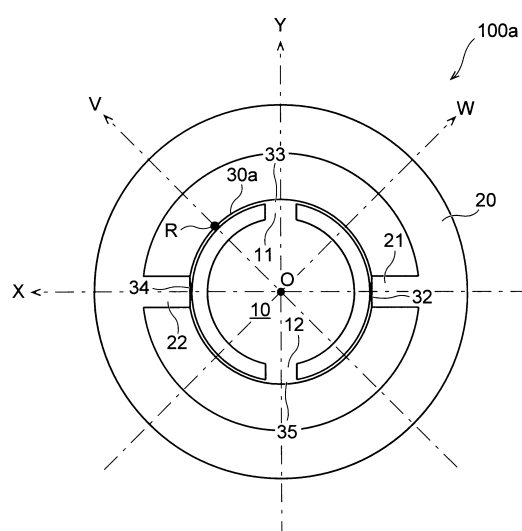
【符号の説明】

【0180】

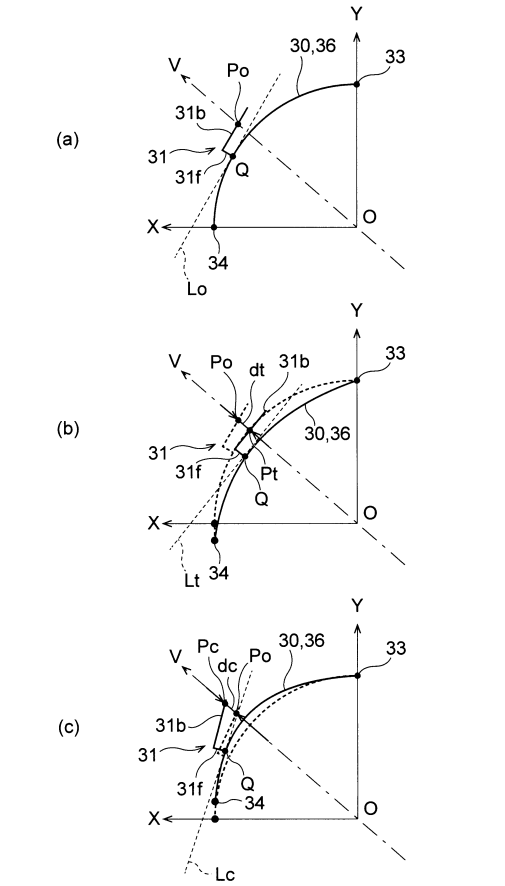
10	固定体	
11	固定体接続部	
11e	第1延出部	
12	固定体接続部	
12e	第2延出部	10
13A～13D	第1～第4内側台座	
20	受力体	
21、22	受力体接続部	
23	台座	
23A～23D	第1～第4台座	
24	第1突出部	
25	第2突出部	
30、30a	変形体	
31	梁構造体	
31b	梁	20
31f	支持体	
32、34	受力部	
33、35	固定部	
36、36a	変形部	
40	検出回路	
100、100a	基本構造部	
100c	トルクセンサ	
200	基本構造部	
200c、201c、202c	トルクセンサ	
230	変形体	30
231A～231D	第1～第4梁構造体	
231Ab～231Db	第1～第4梁(第1～第4外側梁)	
231Ac～231Dc	第1～第4連結体	
231Af～231Df	第1～第4支持体	
231Dc	第4連結体	
231Df	第4支持体	
232、234	受力部	
233、235	固定部	
236A～236D	第1～第4変形部	
240	検出回路	40
300	基本構造部	
300c	トルクセンサ	
330	変形体	
331A～331D	第1～第4外側梁構造体	
331Ab～331Db	第1～第4外側梁	
331Af～331Df	第1～第4外側支持体	
331E～331H	第1～第4内側梁構造体	
331Eb～331Hb	第1～第4内側梁	
331Ef～331Hf	第1～第4内側支持体	
332、334	受力部	50

3 4 0 検出回路

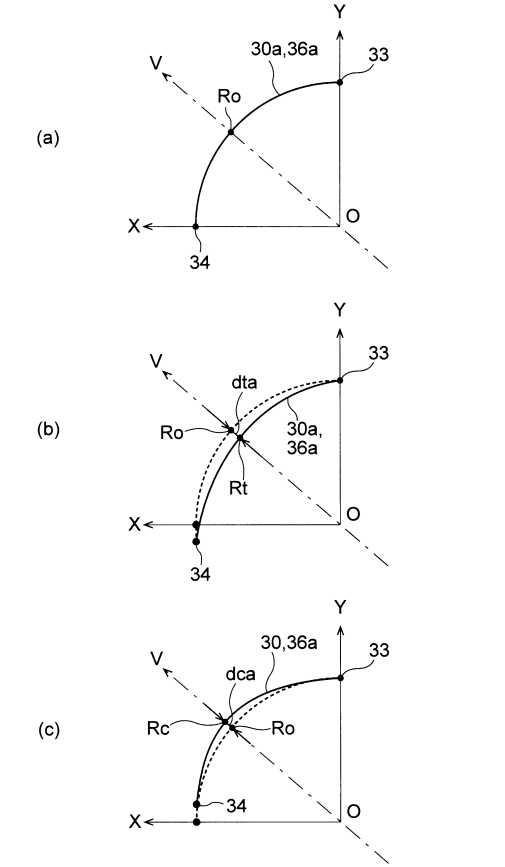
【圖 2】



【図 3】



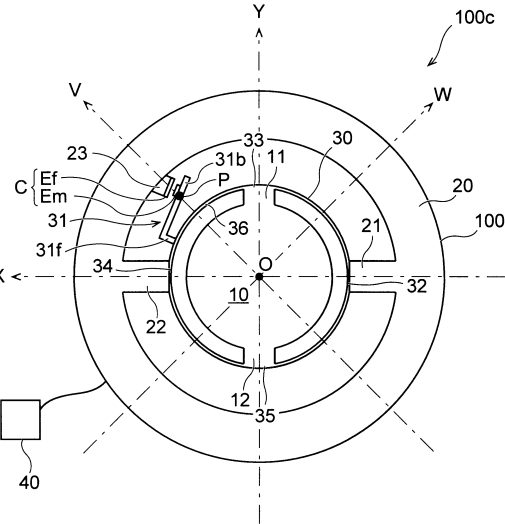
【図 4】



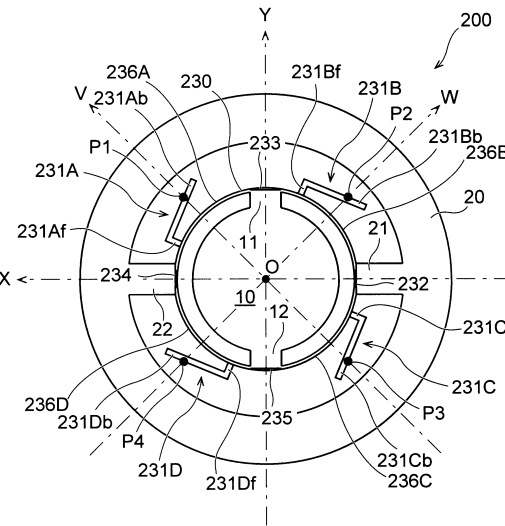
【図 5】

	応力 (Mpa)	変位量 (μm)			
		観察位置	X 方向変位	Y 方向変位	V 方向変位
モデル1	0	点 P	203	250	320 (dt1)
	190	点 R	118	240	253
モデル2	185	点 Ra	118	240	253 (dt2)

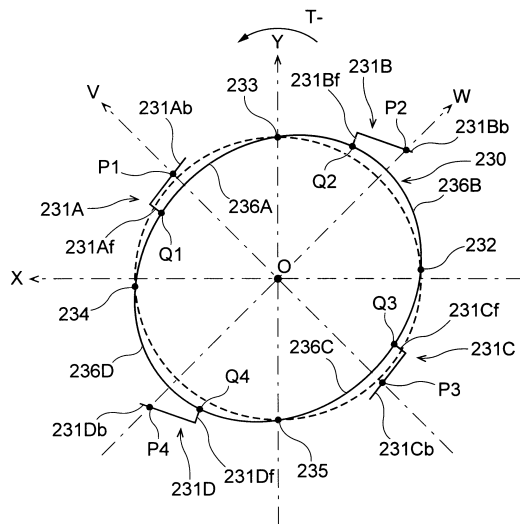
【図 6】



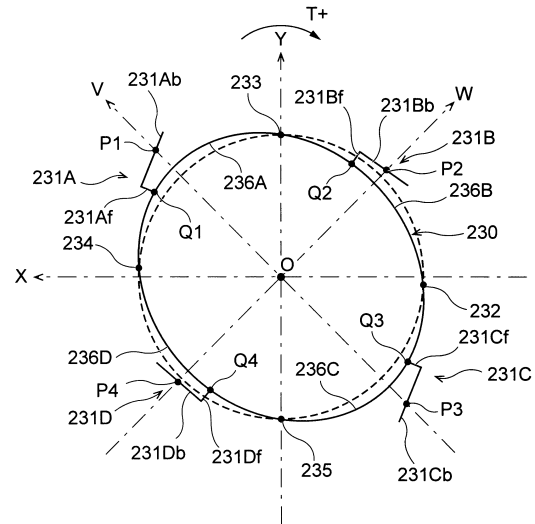
【図 7】



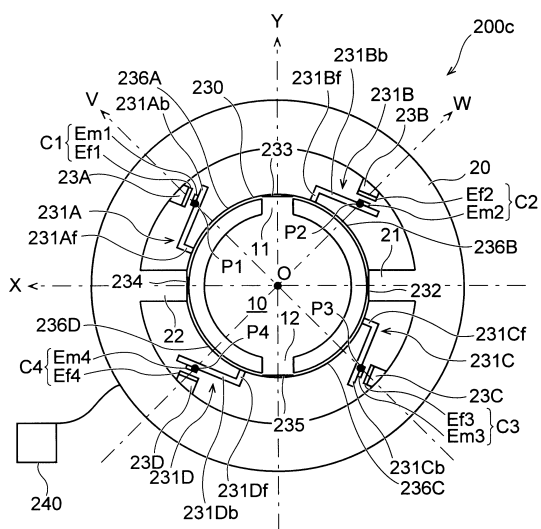
【図 8】



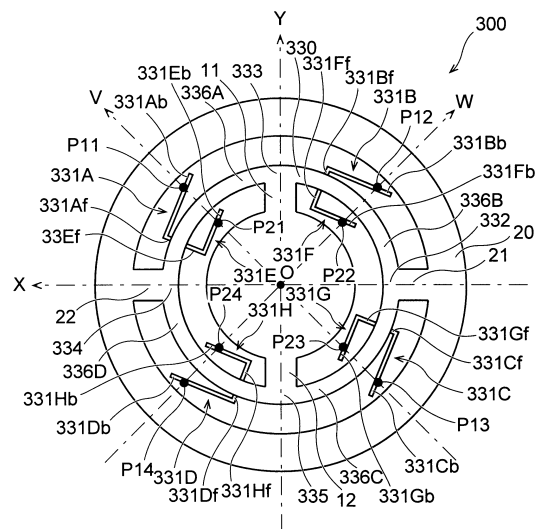
【図 9】



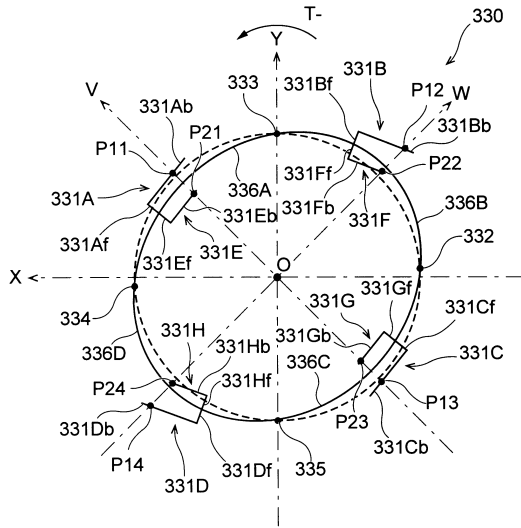
【図 10】



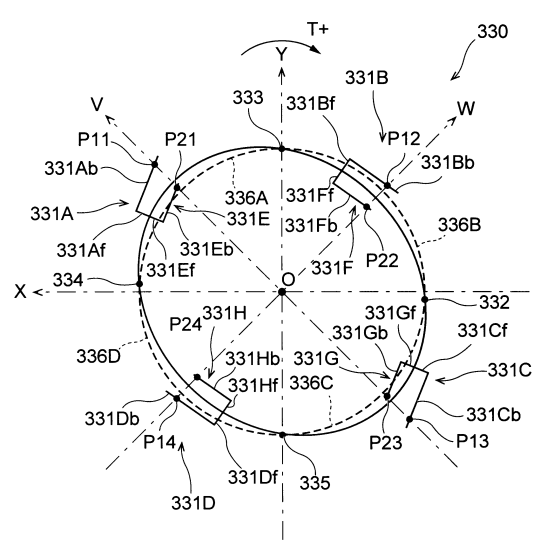
【図 11】



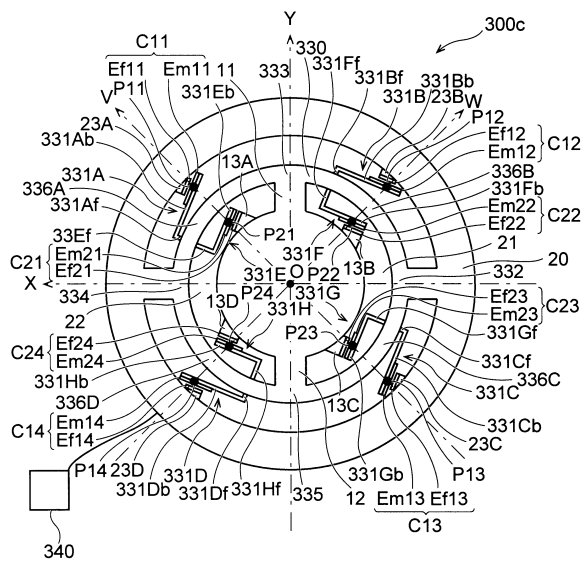
【図 12】



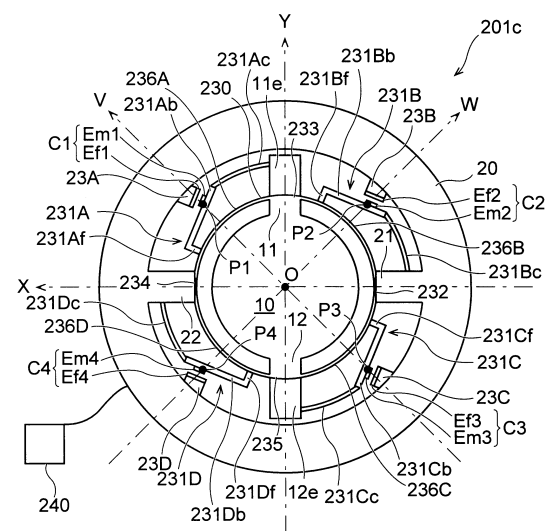
【図 13】



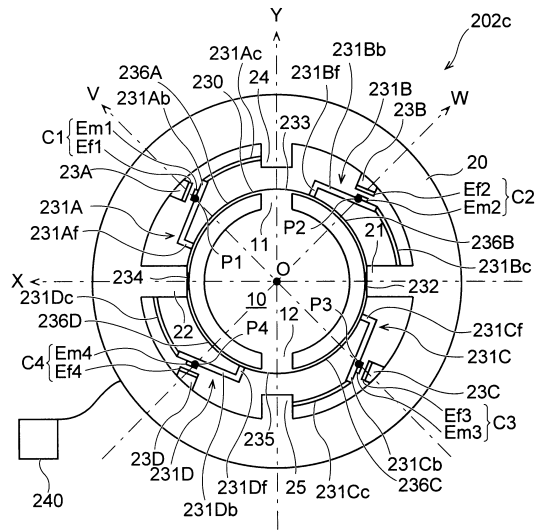
【図 14】



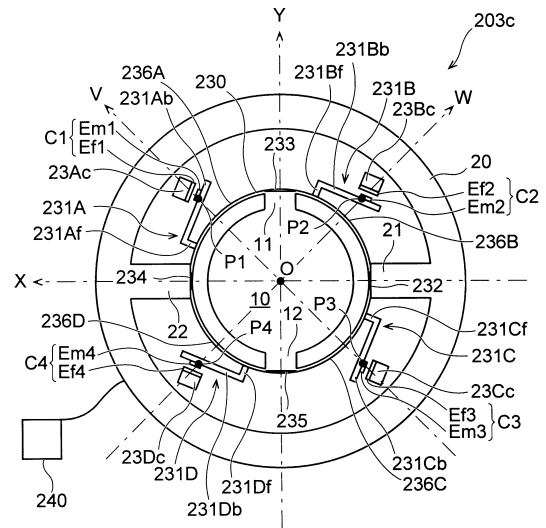
【図 15】



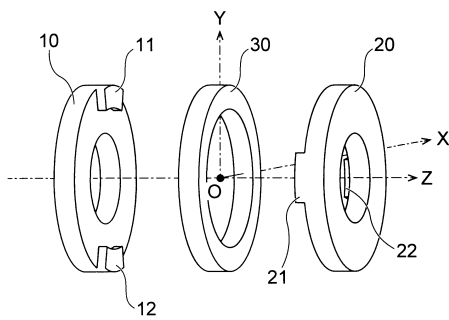
【図 16】



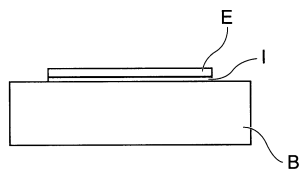
【図 17】



【図 18】



【図 19】



フロントページの続き

(72)発明者 岡田 和廣

埼玉県上尾市菅谷4丁目27番地 株式会社トライフォース・マネジメント内

(72)発明者 岡田 美穂

埼玉県上尾市菅谷4丁目27番地 株式会社トライフォース・マネジメント内

審査官 森 雅之

(56)参考文献 特許第6428982(JP, B2)

特許第4963134(JP, B2)

特許第6053247(JP, B2)

特許第6293246(JP, B2)

特許第6505273(JP, B2)

特許第6713151(JP, B2)

特許第6092326(JP, B2)

特許第4948630(JP, B2)

特許第4963138(JP, B2)

特許第6270186(JP, B2)

特許第5687384(JP, B2)

特許第6100448(JP, B1)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

G01L