

# ロボット関節用サーボモーター

Micro Robot Servo

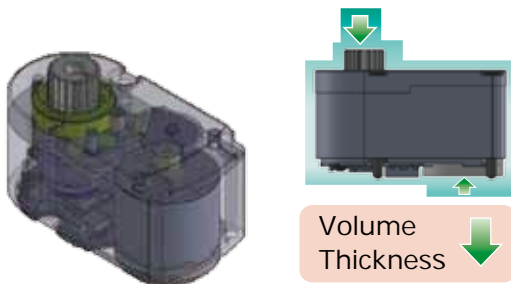


小型ロボットに特化した  
業界最小サーボ

Micro servo optimized for small robots  
Smallest size in the industry

## 特長 Features

### 1. 小型/低騒音 Compact size/Low noise



小型ステップアラインメント構造  
(Patent-pending 2015-131243)

ギヤ材質、モジュール、安全率の最適化  
業界最小サイズを実現  
独自の高精度減速機構で大幅な騒音低減達成

**Small step alignment structure**  
(Patent-pending 2015-131243)

Optimized gear material, module, and safety factor  
Substantial noise reduction with original high-precision speed reducer  
Optimized design for robot articulation

### 2. ロボットの関節に特化した特殊構造

Optimized design for robot articulation



円形アーチ状の小型で薄いサーボ構造  
スマートなロボットデザインを可能に

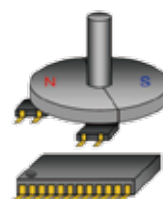
Rounded arch of the small, thin servo makes  
sophisticated robot design possible

### 3. クラッチ機構 Clutch function

バックラッシュ 0° Backlash 0°  
優れた耐久性 High durability  
(Patent-pending 2015-131244)

出力軸に取り付けられたクラッチが過剰な  
負荷から内部ギヤを保護。安全性も確保  
The clutch attached to the output shaft protects  
internal gears from damage caused by excess load,  
as well as ensuring safety.

### 4. 非接触型ポテンシオメータ Non-contact potentiometer



厚み Thickness: 0.38mm

非接触式で長寿命化に貢献  
Non-contact type contributes to  
a long service life

