

令和3年7月吉日

カスタマ様

ケキテック株式会社

代表取締役 金子幸嗣



Ωグリップ発売のお知らせ

Ω（オーム）グリップ（特許出願）の販売を、S e i IIの発売に合わせて、開始致します。

1、Ωグリップの意義

Ωグリップは横型ポリッシャの3軸の周りの回転反作用力と押圧力を、少ない力でリアルタイムに自在な方向にコントロールできるサブグリップです。

従来、縦型ポリッシャの場合、**棒状サブグリップ**で、モーターの重さが塗膜面に直接掛かるため、ピッチ方向の力はモーターの重さを利用し、ロール方向の力はこのサブグリップで、十分にコントロール可能でした。

ところが、横型ポリッシャでは、モーターが横になって、メイングリップの中に設置されているので、モーターの重さはピッチ方向に力を加える補助にならない上、ロール方向に力を加えようとしても、このサブグリップではテコの力を利用できないので、大きな力を弄することになりました。

そこで、まず、ピッチ方向に十分に力を加えることのできるグリップが考えられます。

舌状サブグリップがこれで、サブグリップに体重を掛けられるので十分な力を塗膜に伝えることが出来ます。このタイプのは多くの横型ポリッシャに採用されています。

しかし、体を使って、力を加える場合に、体の体重移動は足や腰を動かして行われるので、その力を加えたり、抜いたりする判断を、瞬時にリアルタイムで幾度となく機敏に行い、それに従って反射・行動することがとても困難になります。指や手を動かすのと違い、重いものは容易に機敏には動かないからです。更に、舌状グリップはピッチ方向には強いのですが、ロール方向には弱いので、掌底をポリッシャの側面に当てる工夫をして使用する作業者を見かけますが、ピッチとロールを同時に強い力でコントロールすることは出来ていないようです。

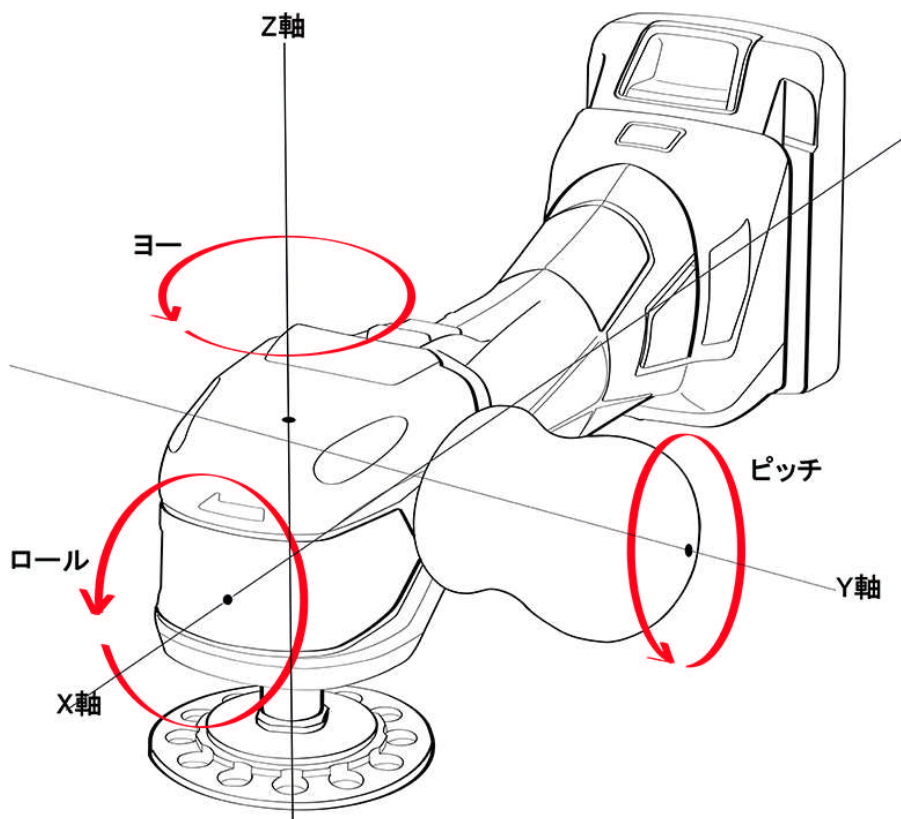
また、新しい発想の**弓状グリップ**は重心位置が高くなるため、十分に反作用力に抵抗するには、不安定な上、グリップ自体が大きいために取り回しが困難でした。

球状Ωグリップは、握持しやすい上に、掌と指の腹とがほぼ全域で、それぞれの面に対して直行方向に力を受ける、球面接触をすることとなり、グリップに対して、反作用力をリアルタイムで知覚出来、いつ、どの方向にどの程度の力を加えれば塗膜面にバフを上手く当て、十分に研磨出来るかを瞬時に判断し、コントロールできます。グリップを握りながら、フロントカバーも一体で押さえることができるので、テコの力を利用して、ピッチとロールの反作用力を、両方向に同時に制御でき安定した研磨作業が行えます。

舌状グリップの例



弓状グリップの例



2、名称 Ω（オーム）グリップ



3、用途 Sei II・Aなどの横型ポリッシャのサブグリップ用。

M10のメスネジに取り付けます。Sei Aに使用する場合は、Sei A付属のスプリングワッシャを利用して、取り付けて下さい。

縦型ポリッシャには利用できません（意味がないため）。

4、荷姿など 1個ずつ、箱入りです。

5、発売期日 8月

6、その他 Sei IIのサブグリップとして付属します。

汎用品としても販売します。

以上