

NUBIC知的財産情報開示

開示日： 2010年11月17日

各位

NUBIC知的財産情報の要約をお届けいたします。
尚、NUBICベンチャークラブ特別会員、一般会員にはすでにお知らせしています。

NUBIC管理番号:	<input type="text" value="2009000077"/>	整理番号	<input type="text" value="11481"/>	担当者	<input type="text" value="小森 幹雄"/>
表 題	<input type="text" value="展開脚車輪を有する走行ロボット"/>				
技術分野	<input type="text" value="機械・加工"/>	<input type="text" value="情報・通信"/>	<input type="text" value="ロボット"/>	<input type="text" value="メカトロニクス"/>	<input type="text"/>
適用製品	<input type="text" value="災害救助・警察活動等のための情報収集ロボット、ホビー、玩具の移動体"/>				
目 的	<input type="text" value="従来品は、ロボットの小型化を考慮すると移動機構は2輪型のものが多く、平地での走行には向いているが、不整地での走行は難しくなる。また、車輪径も小さいことから、凹凸などを乗り越えることが困難であり、走行速度も遅くなってしまいう問題があった。車輪径を変形できるものも、任意の径で固定できなかった。これらの問題を解決することを目的としている。"/>				
技術概要	<input type="text" value="小型・軽量で携行性も良く、どのような環境でも安定的に走行できる対地適応性の高い展開脚車輪型の走行ロボットを考案した。展開脚車輪方式は、通常のコムタイヤ部の代わりに、リンク機構で構成された脚型突起を回転中心から放射状に複数個配置した車輪である。脚型突起の根本の受け骨部は、ナットと一体となったランナーに固定されており、左右の車輪のランナーのナットと棒ネジを組み合わせることで、1つのモータで左右の車輪のランナーを摺動でき、全ての脚型突起を開閉することができる。これにより、車輪径を2倍程度まで任意に変更できる。また、ランナーは円周方向にも滑り回転できるようにドライバリングで2つに分割されており、駆動用モータの回転で、脚型突起が円筒形本体の外周上を回転できる。これらの車輪により、小型でありながら、地形の凹凸や狭隘状況に応じて車輪径を変更し、平地、不整地や段差などを滑らかに走行できる。"/>				

技術移転等をご希望の場合は、下記事項をご記入の上、本用紙にてお申込みください。

(FAX, e-mail, 郵送いずれでも可。)

各担当コーディネーターからご連絡を差し上げます。

面談希望日時	<input type="text"/>				
(ふりがな) 氏 名	<input type="text"/>				
会社名	<input type="text"/>				
所 属	<input type="text"/>	役職	<input type="text"/>		
電話番号	<input type="text"/>	FAX番号	<input type="text"/>		
E-mail	<input type="text"/>				
連絡事項	<input type="text"/>				



【申込み・問い合わせ先】

日本大学産官学連携知財センター (NUBIC)

〒102-8275 東京都千代田区九段南4-8-24 日本大学会館

TEL:03-5275-8139 FAX:03-5275-8328 E-mail:nubic@nihon-u.ac.jp