

NUBIC知的財産情報開示

開示日： 2013年03月11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="2011000035"/> 整理番号 <input type="text" value="11619"/> 担当者 <input type="text" value="渡辺 麻裕"/>
表 題	<input type="text" value="球形ホイールを用いた多自由度回転制御システム"/>
技術分野	<input type="text" value="機械・加工"/> <input type="text" value="情報・通信"/> <input type="text" value="メカトロニクス"/> <input type="text" value="計測装置"/>
適用製品	<input type="text" value="人工衛星, 無人飛行機, カメラ"/>
目 的	<input type="text" value="本システムは, 多自由度回転制御をコンパクトな機構で実現し, 宇宙機や航空機だけでなく, 駆動部が必要な機械の部品として幅広い用途に応用することを目的としている。"/>
技術概要	<input type="text" value="従来のモータは1軸周りの回転運動を実現しており, 多自由度回転運動を実現するためには複数のモータが必要となっていた。このため, システム構造の複雑化や重量化が問題となっていた。"/> <input type="text" value="しかし, 開発したシステムは, 球形ホイールを圧電素子で任意の方向に回転させるシンプルな構造となっていることから, 軽量化・小型化・省エネルギー化が可能となった。これにより, 搭載重量に厳しい制約のある人工衛星などの姿勢制御への応用が期待される。また, 機械的な拘束が無いので連続した回転運動ができるのも一つの特徴として挙げられ, 調査用カメラなどの駆動部としても適用できる。さらに, システムに光学センサを組み込むことにより, 球形ホイールの回転運動・回転方向の情報をフィードバックし, 球形ホイールの任意方向の回転運動制御を実現している。"/>

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