

NUBIC知的財産情報開示

開示日： 2009年02月27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="2008000044"/>	整理番号 <input type="text" value="11272"/>	担当者 <input type="text" value="峯崎 隆司"/>		
表 題	<input type="text" value="4輪操舵ロボット"/>				
技術分野	<input type="text" value="機械・加工"/>	<input type="text" value="輸送"/>	<input type="text" value="電気・電子"/>	<input type="text" value="情報・通信"/>	<input type="text" value="土木・建築"/>
適用製品	<input type="text" value="自律移動ロボット, 電機車椅子, 階段昇降用車両, 農業用ロボット, 建築施工ロボット"/>				
目 的	<input type="text" value="低速で走行する電動車両に適した車体構造を実現する。また, 凹凸のある床や段差や階段状の場所での移動に適した機構を実現する。"/>				
技術概要	<input type="text" value="電動モータを用いて駆動する4輪ロボットを構成する場合ディファレンシャルギヤや操舵機構が必要でメカニズムが複雑になる。
本発明は2個のモータを用いて駆動を行い3輪の車両と同様な駆動方法で4輪の車両を構成することが出来る。
前方の車軸が常に進行方向に対して直角になるので車輪を工夫することで容易に段差や階段を登る車両を構成できる。
この結果, 旋回走行時に無駄のない動きを行わせることができ, 且つ, 障害物を乗り越えるとき, 4輪を接地させて安定させる構造をとりながら直進性を向上させることができる。"/>				

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)	<input type="text"/>		
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