

NUBIC知的財産情報開示

開示日： 2010年09月06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="2009000028"/>	整理番号 <input type="text" value="11400"/>	担当者 <input type="text" value="峯崎 隆司"/>
表 題	<input type="text" value="階段昇降用展開車輪と駆動機構"/>		
技術分野	<input type="text" value="機械・加工"/>	<input type="text" value="輸送"/>	<input type="text"/>
適用製品	<input type="text" value="福祉機器、移動ロボット、警備ロボット、原子力検査ロボット"/>		
目 的	<input type="text" value="建物内や屋外を移動する際に段差や階段があると車輪では移動が困難となる。スロープやエレベータによる環境改善がされていないあるいは困難な場所での移動を可能とする。"/>		
技術概要	<input type="text" value="不整地の走行はクローラーであれば可能であるが、移動速度は速くないので平面を移動する際には車輪の方が有利である。また、小車輪を組み合わせ十字フレーム先端に取り付け移動する方法もあるが車輪の径が小さいので走行面の小さな凹凸で振動を起こしやすく平面の高速走行には不向きである。考案の展開車輪は水平移動時は大きな車輪形状となっているので高速走行が可能で段差で車輪部分が展開し、昇降が容易となる。展開部の形状として楕円状の形と勾玉状の形状があり楕円状の場合分割部分が360°回転できるので階段に接近する場合に展開量を調節することによって階段に昇りやすい位置に合わせることが可能である。勾玉状の展開部形状では展開角度が制限されるものの展開した際の張り出し料が大きいので車輪の小型化が可能である。また、走行のための駆動と展開のための駆動力を差動歯車の原理を用いて別々のモータで駆動可能な構造も考案している。"/>		

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