

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="2009000076"/>	整理番号 <input type="text" value="11480"/>	担当者 <input type="text" value="小森 幹雄"/>	
表 題	<input type="text" value="摩擦駆動車輪型走行ロボット"/>			
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"/>
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、2輪型であるため、平地での走行には向いているが、不整地での走行は困難である。特に、小さな段差なども乗り越えることが難しいという問題があった。さらに、後部にバランサーが必要であり、走行中の抵抗になったり、バランサー破損時には走行不可能となる。構造的にも、走行中の様々な衝撃をモータに直接に伝えてしまい、動力伝達部の故障を引き起こす恐れもある。これらを解決することを目的としている。"/>			
技術概要	<input type="text" value="小さく軽く持ち運びが容易で、狭い所でも侵入でき、現場での手荒い使用にも耐え得るように動力伝達機構を簡素化した、摩擦駆動車輪型の走行ロボットを考案した。摩擦駆動車輪方式は、内輪からその外周に等間隔で接触配置した3つの外輪に、摩擦力を介してモータからの動力を伝達する。内輪と外輪には柔らかいゴムを使用することで、摩擦により動力を伝達し易くしている。また、外輪は板ばねにより支えられており、ゴムとの効果を併せることで、路面等からの衝撃を緩和、分離し、モータへ伝達し難くしている。さらに、路面と接地している外輪は、自重により板ばねが変形することで、内輪との接触力が増し、動力の多くがそれら外輪に効率的に伝達される構造としている。これらの車輪をロボット本体の左右に配置することで、小型でありながら、平地、不整地や段差などをスムーズに走行できる。"/>			

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