

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="2011000010"/>	整理番号 <input type="text" value="11581"/>	担当者 <input type="text" value="小野 洋一"/>
表 題	<input type="text" value="リンク式脚機構"/>		
技術分野	<input type="text" value="機械・加工"/>	<input type="text" value="ロボット"/>	<input type="text"/>
適用製品	<input type="text" value="歩行ロボット、ロボットアーム"/>		
目 的	<input type="text" value="脚やアームなどでアクチュエータを根元に集中させることで作動部分の質量を軽減し全体としアクチュエータの小型化、軽量化を図る。"/> <input type="text" value="またアクチュエータと並列してバネやカウンターウェイトなどで重力の影響によるアクチュエータの負荷軽減も行う。"/>		
技術概要	<input type="text" value="脚機構やアーム機構はリンク機構で構成され、各リンクを繋ぐ回転軸にモータなどのアクチュエータを設置することによって任意の位置姿勢を保持することが出来る。リンクが直列に繋がったシリアルリンクでは根元のアクチュエータはその先のリンクとアクチュエータの質量を含めて駆動しなければならないので根元に近いアクチュエータほど大きな出力が必要となる。"/> <input type="text" value="そこでアクチュエータの回転力をリンク機構を使って先端部に伝達し途中の回転軸に設置するアクチュエータを無くすことによりアクチュエータを小型化することが出来る。また重力の影響により、リンク自体の質量が負荷としてアクチュエータに加わるので、この影響を緩和するためのバネやカウンターウェイトをアクチュエータと並列に設置することによりアクチュエータの負荷を減らすことが可能である。"/>		

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