

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2008-285020

(P2008-285020A)

(43) 公開日 平成20年11月27日(2008.11.27)

(51) Int. Cl.	F 1	テーマコード (参考)
<b>B 6 2 D 55/10 (2006.01)</b>	B 6 2 D 55/10	Z
<b>B 6 2 D 55/06 (2006.01)</b>	B 6 2 D 55/06	
<b>B 6 2 D 55/205 (2006.01)</b>	B 6 2 D 55/205	Z

審査請求 未請求 請求項の数 8 O L (全 12 頁)

(21) 出願番号	特願2007-132212 (P2007-132212)	(71) 出願人	599035627 学校法人加計学園 岡山県岡山市理大町 1-1
(22) 出願日	平成19年5月17日(2007.5.17)	(74) 代理人	100080160 弁理士 松尾 憲一郎
特許法第30条第1項適用申請有り 平成18年11月18日 計測自動制御学会中国支部主催の「第15回計測自動制御学会中国支部学術講演会」に文書をもって発表		(72) 発明者	大谷 勇太 高知県高知市佐々木町16-3
		(72) 発明者	衣笠 哲也 岡山県岡山市理大町1-1 学校法人加計学園 岡山理科大学内
		(72) 発明者	吉田 浩治 岡山県岡山市理大町1-1 学校法人加計学園 岡山理科大学内
		(72) 発明者	大須賀 公一 京都府木津川町兜台5-1-13-8-404

(54) 【発明の名称】 無限軌道装置及びこの無限軌道装置を備えた移動装置若しくはロボット

(57) 【要約】

【課題】 災害救助の現場などのような極めて劣悪な不整地において高い走破性を有する無限軌道装置及びこの無限軌道装置を備えた移動装置若しくはロボットを提供する。

【解決手段】 連結体を介して前後に連結した複数の基体と、これらの基体のうちの最前端に位置する先端基体に設けた第1スプロケットと、これらの基体のうちの最後端に位置する後端基体に設けた第2スプロケットと、第1スプロケットと第2スプロケットに掛け回して回転駆動されるクローラとを有する無限軌道装置であって、連結体を左右方向に曲げるとともに上下方向に曲げて、クローラをねじらせて駆動可能とする。

【選択図】 図1

