

(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2005-231459

(P2005-231459A)

(43) 公開日 平成17年9月2日(2005.9.2)

(51) Int. Cl.⁷
B 6 4 G 1/34

F 1
B 6 4 G 1/34

テーマコード (参考)

審査請求 有 請求項の数 3 O L (全 14 頁)

(21) 出願番号 特願2004-41810 (P2004-41810)
(22) 出願日 平成16年2月18日 (2004. 2. 18)

(71) 出願人 304028346
国立大学法人 香川大学
香川県高松市幸町1番1号
(72) 発明者 能見 公博
香川県高松市林町2217-20 香川大
学工学部知能機械システム工学科内

(54) 【発明の名称】 テザーに連結された機器の姿勢制御方式

(57) 【要約】

【課題】テザー先端に連結された機器を能動的かつ連続的に制御することができ、機器の姿勢を任意の姿勢とすることができ、しかも、機器に設けられたセンサから得られる情報のみによって機器の姿勢を効率的かつ高精度に制御できるテザーに連結された機器の姿勢制御方式を提供する。

【解決手段】テザー1の先端に連結され、回転関節13によって互いに揺動可能に連結された中間部材12と先端部材11とを備えた機器において、中間部材12を先端部材11に対して揺動させることによって先端部材11の姿勢を制御する姿勢制御方式であって、回転関節13が、その中心が先端部材11の質量中心と一致するように配設されており、姿勢制御方式が、先端部材11の姿勢が変化したときに、テザー1に発生する張力によって機器に回転力が加わると、回転関節13に対して、回転力の回転軸周りの減衰回転力が加わるように、中間部材12を先端部材11に対して揺動させる。

【選択図】 図1

