

(19) 日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号
特開2003-295962
(P2003-295962A)

(43) 公開日 平成15年10月17日 (2003. 10. 17)

(51) Int.Cl. ⁷	識別記号	F I	テザード* (参考)
G 0 5 G	7/10	G 0 5 G	Z 3 J 0 7 0
B 6 4 G	1/34	B 6 4 G	1/34

審査請求 有 請求項の数 6 OL (全 8 頁)

(21) 出願番号 特願2002-94645 (P2002-94645)

(22) 出願日 平成14年3月29日 (2002. 3. 29)

(71) 出願人 501046556
香川大学長
香川県高松市幸町 1 - 1

(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

(74) 代理人 100089222
弁理士 山内 康伸

Fターム(参考) 3J070 BA08 CD01 DA03 DA14 DA70
EA01 EA11

(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に制御でき、かつ連続的な制御方式で高精度な制御が可能であ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 の先端に連結された機器が、中間部材 11 と先端部材 12 とを有しており、テザー 1 の先端と中間部材 11、および中間部材 11 と先端部材 12 が、互いに揺動自在に連結されており、先端部材 12 に中間部材 11 との連結部分を支点として先端部材を揺動させる方向に外力が加わっている間は、先端部材 12 に前記外力によって発生する回転力と同じ大きさかつ逆向きの回転力を発生させるように、揺動手段 22 によって先端部材 12 を中間部材 11 に対して揺動させる。

