

ニュースガイドNo, 10490

<日本特許・実用新案明細書収録セット>

ホームページ公開中！ <http://www.itdc-patent.com>

*最新の特許情報が満載！

災害救助用ロボット

[公開編]平成16年～平成21年(6年間) 70点

	(税込価格)	(本体価格)
全文PDF CD-ROM版(抄録版付)	¥31,500-	¥30,000-
全文紙収録 B5製本版	¥31,500-	¥30,000-
CD-ROM版・B5製本版 一括購入	¥47,250-	¥45,000-

既刊関連セットのご案内

No.	公開特許	既刊関連セットのご案内	点	(本体価格)
No,10095	公開特許	防災シェルターの構造と装置	平.9-平.18 84点	¥29,300
No,9988	"	緊急脱出用工具の構造	平.9-平.17 61点	¥23,400
No,8137	"	"	平.1-平.8 50点	¥19,700
No,10067	"	マンション配管の更生方法と装置	平.15-平.18 66点	¥20,000
No,9609	"	"	昭.5-平.14 99点	¥23,000
No,10068	"	マンション配管の洗浄方法と装置	平.15-平.18 57点	¥20,000
No,9608	"	"	昭.5-平.14 100点	¥23,000
No,10069	"	マンション用水質改良装置	平.15-平.18 70点	¥20,000
No,9610	"	"	昭.5-平.14 100点	¥23,000
No,9695	"	白蟻の検知・駆除装置	昭.6-平.15 99点	¥23,000
No,9694	"	ねずみ捕獲装置の構造	昭.6-平.15 100点	¥23,000
No,10320	"	侵入クラゲの処理方法と装置	平.17-平.20 84点	¥27,600
No,9813	"	"	平.7-平.16 100点	¥26,700
No,9814	"	海生物の付着防止装置	平.7-平.16 99点	¥26,700
No,10282	"	防弾・防刃用チョッキの製造方法	平.15-平.19 88点	¥29,700
No,10281	"	防弾・防刃用盾とその製造方法	平.10-平.19 88点	¥26,400
No,10280	"	暴漢取押え用刺股の構造	平.12-平.19 85点	¥25,500
No,10200	"	野生動物捕獲装置の構造	平.15-平.19 84点	¥23,700
No,9605	"	"	昭.5-平.14 87点	¥20,000

*お申し込み方法・・・下記にご記入の上、EメールまたはFAX・郵便にてお送りください。

(メール宛先: kokusai@itdc-patent.com)

お電話でも承ります)

[CD-ROM版はPDFファイルにしおりリンク機能、B5製本版はB5サイズ・目次製本済みです。]

2～3日中に請求書同封の上お送り致します。]

お 申 込 書

会社名	ご注文内容	
	ニュースガイドNo.	CD-ROM版 or B5製本版 or 一括購入
所属部署名	題名	
	合計 ¥	
担当者名	E-mail:	
	TEL:	FAX:
住所: 〒		

料金には別途送料がかかります。

災害救助用ロボット

No.10490

[公開編] 平成16年～平成21年(6年間) 70点

CD-ROM版 ¥31,500 B5製本版 ¥31,500 (全て税込価格)

(CD-ROM版・B5製本版 一括購入 ¥47,250)

- | | | | |
|--------------------------------------|-------------------|--|---------------------------|
| 1 跳躍・回転移動体
複数の体節ユニットを備えた移動体、 | 財団法人理工学振興会 | 32 移動ロボット | 川田工業株式会社 |
| 2 および複数の体節ユニットを連結した被駆動体を駆動するためのアク... | 財団法人大阪産業振興機構 | 33 防滴構造を備えた移動ロボット | 川田工業株式会社 |
| 3 ロボットおよびロボットシステム | セイコーエプソン株式会社 | 34 電気粘性流体装置 | 国立大学法人東京工業大学 |
| 4 連結部印加力検出機構及びこれを備えた人体模型 | ニッタ株式会社 | 35 双腕ロボットシステム | 株式会社テムザック |
| 5 連結部印加力検出機構及びこれを備えた人体模型 | ニッタ株式会社 | 36 ロボット用操作盤およびレスキューロボット | 国立大学法人長岡技術科学大学 |
| 6 連結部印加力検出機構及びこれを備えた人体模型 | ニッタ株式会社 | 37 災害救助ロボット、及び災害救助支援システム | 独立行政法人国立高等専門学校機構 |
| 7 探索装置 | 能美防災株式会社 | 38 多関節歩行装置 | 日晃オートム株式会社 |
| 8 簡易型探索用レスキュー装置及びレスキュー用多目的ケーブル | 土井 智晴 | 39 ロボット操作装置及びロボット | 独立行政法人科学技術振興機構 |
| 9 低反動マニピュレータユニット及び低反動マニピュレーションシステム | 三井造船株式会社 | 40 2足歩行ロボット | 大成建設株式会社 |
| 10 走行型ロボット | 防衛庁技術研究本部長 | 41 遠隔操縦装置 | 国立大学法人京都大学 |
| 11 脚型ロボットの安定歩行法、歩幅制御法、操舵法、およびその装置 | 株式会社新潟ティーエルオー | 42 センサネットワークロボットシステム | 独立行政法人産業技術総合研究所 |
| 12 クローラ型走行ロボット | 財団法人理工学振興会 | 43 フレキシブルセンサチューブ | 特定非営利活動法人 国際レスキューシステム研究機構 |
| 13 一回の成功試行で最良経路を学習するアーキテクチャ | 喜多村 直 | 44 駆動装置及び駆動システム | 国立大学法人 筑波大学 |
| 14 多脚ロボットの歩行制御方法 | 独立行政法人港湾空港技術研究所 | 45 屈曲駆動機構 | 国立大学法人東京工業大学 |
| 15 転動分散型探索ユニット | 大阪大学長 | 46 ガタ・すべりを有する把持機構をもった複数ロボットによる協調搬送システム及び方法 | 石川島播磨重工業株式会社 |
| 16 遠隔操作システム | 株式会社フジタ | 47 歩行ロボット用付加装置および歩行ロボット | 川田工業株式会社 |
| 17 双腕ロボット | 株式会社テムザック | 48 被災者探索システム | 国立大学法人大阪大学 |
| 18 関節ロボットの制御方法 | 独立行政法人 宇宙航空研究開発機構 | 49 機能可変型ロボットシステムおよび機能可変型ロボット制御方法ならびに機能可変型ロボット制御プログラム | 独立行政法人産業技術総合研究所 |
| 19 毛状体を推進力とする自動走行ロボット | 中国電力株式会社 | 50 小型移動ロボット | 株式会社IHI |
| 20 管路内自動走行ロボット | 中国電力株式会社 | 51 逐次検索法による6自由度ロボットアームの逆運動学、およびそれを使用するロボットのシステム、制御方... | 国立大学法人東京工業大学 |
| 21 方向変換機能を具備した毛状体を推進力とする自動走行ロボット | 中国電力株式会社 | 52 多関節構造体、それを備えた装着具、システムおよびヒューマンマシンインターフェース | 旭光電機株式会社 |
| 22 移動ロボットにおける排熱利用機構 | 川田工業株式会社 | 53 ロボットによるサービスシステムにおけるサービス対象者判別方法と該方法を用いたロボットによるサービ... | 三菱重工業株式会社 |
| 23 変形ユニット、コイルばね規制部材、構造物、及び挟持体 | 株式会社国際電気通信基礎技術研究所 | 54 段差越え用フリッパーを備えたクローラ式走行車 | 大和ハウス工業株式会社 |
| 24 ロボット用マニピュレータ | フジノン株式会社 | 55 2足歩行ロボット | 大成建設株式会社 |
| 25 ロボット用マニピュレータ | フジノン株式会社 | 56 把持機構およびそれを備えたロボットハンド | 新明和工業株式会社 |
| 26 発電装置とその発電装置を使用した警備及び/または災害救助用ロボット | 独立行政法人科学技術振興機構 | 57 災害救助ロボット | 国立大学法人長岡技術科学大学 |
| 27 ロボット用マニピュレータ | フジノン株式会社 | 58 移動ロボットにおける排熱利用機構 | 川田工業株式会社 |
| 28 移動ロボット | 川田工業株式会社 | 59 移動ロボット用粉塵除去機構 | 大和ハウス工業株式会社 |
| 29 小型走行台車及び小型走行ロボット | ユニバーサル造船株式会社 | 60 ロッカークローラを付加した走行機構 | 独立行政法人 宇宙航空研究開発機構 |
| 30 浮力発生機構を有する移動ロボット、及び移動ロボット群 | 株式会社日立製作所 | 61 能動連結機構及びその位置姿勢の検出方法及びその制御方法 | 鄭 心知 |
| 31 関節ロボット | 日本電信電話株式会社 | 62 ロボットシステム、レスキューロボット | NECアクセステクニカ株式会社 |

以下8点省略