

ニュースガイドNo, 10503

<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！

脚式歩行ロボットの構造

[公開編]平成21年(1年間) 63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	品名	年次	点	(本体価格)
No,10492	公開特許	ペット型ロボットの構造	平.18	21 63点	¥30,000
No,10491	"	介護・介助用ロボット	平.16-21	70点	¥30,000
No,10490	"	災害救助用ロボット	平.16-平.21	70点	¥30,000
No,10483	"	洋上風力発電装置の構造	平.17-平.21	73点	¥24,000
No,10374	"	太陽電池屋根材と取付装置	平.18-平.20	90点	¥30,000
No,10083	"	海洋深層水の取水方法と装置	平.15-平.18	71点	¥21,300
No,10408	"	陸上養殖方法と装置	平.15-平.20	99点	¥28,500
No,10465	"	マグロの養殖方法と装置	平.12-平.21	85点	¥24,000
No,10320	"	侵入クラゲの処理方法と装置	平.17-平.20	84点	¥27,600
No,10471	"	重油灰の再利用方法	平.15-平.21	70点	¥24,000
No,10486	"	バイオエタノール燃料の製造方法	平.21	78点	¥30,000
No,10378	"	"	平.20	79点	¥30,000
No,10485	"	バイオマス燃料の製造方法	平.21	77点	¥30,000
No,10377	"	"	平.20	78点	¥30,000
No,10484	"	バイオディーゼル燃料の製造方法	平.21	78点	¥30,000
No,10376	"	"	平.20	78点	¥30,000
No,10095	"	防災シェルターの構造と装置	平.9-平.18	84点	¥29,300
No,10094	"	仮設住宅の構造と装置	平.13-平.18	79点	¥27,600
No,10501	"	家畜の消毒・殺菌・防疫方法	平.12-平.21	99点	¥30,000

*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.	
所属部署名	題名	CD-ROM版 or B5製本版 or 一括購入
		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。

脚式歩行ロボットの構造

No.10503

[公開編] 平成21年(1年間) 63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	搬送ロボットとその動作制御方法並びに協調搬送システム及び方法	株式会社IHI	36	全身協調装置、ロボット及びロボットの制御方法	トヨタ自動車株式会社
2	脚車輪型ロボット	日本精工株式会社	37	移動ロボット及び環境地図生成方法	トヨタ自動車株式会社
3	ロボットを制御する方法および装置	ホンダ リサーチ インスティテュート ヨーロッパ ゲームベーパー	38	移動ロボットの移動制御方法および移動ロボット	トヨタ自動車株式会社
4	脚式移動ロボット	ソニー株式会社	39	移動ロボットの移動制御方法および移動ロボット	トヨタ自動車株式会社
5	衝突回避機能を有するロボット	ホンダ リサーチ インスティテュート ヨーロッパ ゲームベーパー	40	移動式歩行訓練機及び歩行補助機	株式会社相愛
6	脚式ロボットの脚関節駆動装置及びその制御方法	財団法人北九州産業学術推進機構	41	脚式ロボット、及びその制御方法	トヨタ自動車株式会社
7	歩行ロボット	吉川英之	42	移動ロボット及び足跡計画方法	トヨタ自動車株式会社
8	スピーカユニット及び音声出力ロボット装置	ソニー株式会社	43	物体検出装置	株式会社日本自動車部品総合研究所
9	脚式ロボット、及びその制御方法	トヨタ自動車株式会社	44	ロボット及びその地図作成方法	三星電子株式会社
10	脚式ロボット、及びその制御方法	トヨタ自動車株式会社	45	歩行ロボット	学校法人東海大学
11	二足歩行ロボットの制御装置および歩容制御方法	株式会社安川電機	46	人間型ロボットとその肩関節アセンブリ	三星電子株式会社
12	脚式歩行ロボット	カシオ計算機株式会社	47	ロボット及びその協調作業制御方法	三星電子株式会社
13	歩行ロボットの衝突検出装置および歩行ロボットの衝突検出方法	関西電力株式会社	48	脚式歩行ロボットの安定化制御装置	株式会社安川電機
14	制御システム及び制御方法、並びにロボット装置、並びにロボット装置	ソニー株式会社	49	脚式歩行ロボットの安定化制御装置	株式会社安川電機
15	2足歩行ロボット	本田技研工業株式会社	50	脚式ロボット及びその制御方法	トヨタ自動車株式会社
16	2足歩行ロボット	本田技研工業株式会社	51	歩行ロボット	三星電子株式会社
17	脚式ロボット、及びその制御方法	トヨタ自動車株式会社	52	歩行ロボット及びその制御方法	三星電子株式会社
18	脚式ロボット、及びその制御方法	トヨタ自動車株式会社	53	歩行ロボット	三星電子株式会社
19	制御装置、制御方法、及び2足歩行ロボット	学校法人早稲田大学	54	ロボット用関節駆動装置及びこれを備えたロボット	三星電子株式会社
20	脚式ロボット及びその制御方法	トヨタ自動車株式会社	55	人型ロボットのための拡張可能なタスクエンジンフレームワーク	本田技研工業株式会社
21	脚式移動ロボット及びその制御方法	トヨタ自動車株式会社	56	人間型ロボットの歩行制御方法	コリア インスティテュート オブ サイエンス アンド テクノロジー
22	歩行ロボットの充電装置及び充電方法	本田技研工業株式会社	57	モーションキャプチャシステムを用いた閉ループフィードバック制御	ザ・ボーイング・カンパニー
23	アクチュエータ装置およびこれを用いるロボット装置	イースロジック株式会社	58	歩行ロボット及びその制御方法	国立大学法人大阪大学
24	二足歩行ロボットおよびその歩行制御方法	日本電気株式会社	59	歩行パターン作成装置、2足歩行ロボット装置、歩行パターン作成方法、2足歩行ロボット装置の制御方法...	学校法人早稲田大学
25	移動体システムおよび移動体のZMP算出方法	ユニカミルタホールディングス株式会社	60	転倒防止制御装置	株式会社村田製作所
26	駆動力伝達装置及びこれを備えた画像記録装置	ブラザー工業株式会社	61	ロボットの関節構造	本田技研工業株式会社
27	移動ロボット、及び床面形状データの補正方法	トヨタ自動車株式会社	62	ロボット及び制御装置	独立行政法人科学技術振興機構
28	車輪付脚式移動装置	株式会社安川電機	63	被制御装置及び遠隔制御システム	株式会社テムザック
29	床面検出システム、移動ロボット及び床面検出方法	トヨタ自動車株式会社			
30	脚式ロボット、及びその制御方法	トヨタ自動車株式会社			
31	脚式ロボット、及びその制御方法	トヨタ自動車株式会社			
32	脚式ロボット、及びその制御方法	トヨタ自動車株式会社			
33	脚式ロボット、その制御方法、その制御システム	トヨタ自動車株式会社			
34	ロボット操作入力装置およびそれを備えたロボット	新明和工業株式会社			
35	脚式ロボット、及びその制御方法	トヨタ自動車株式会社			

以上63点収録