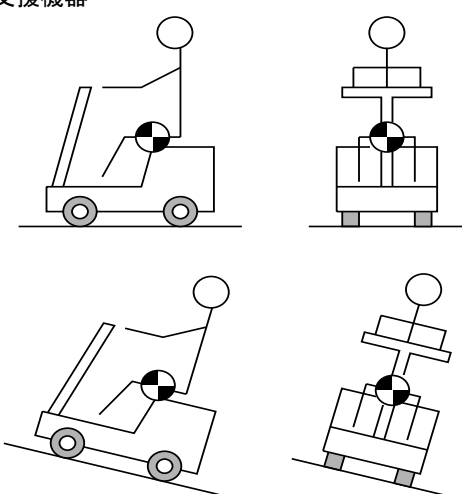
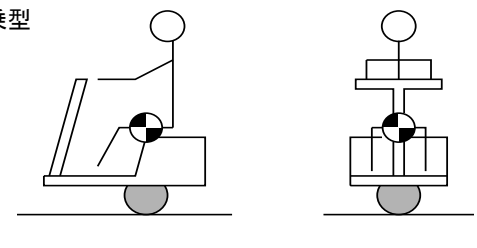
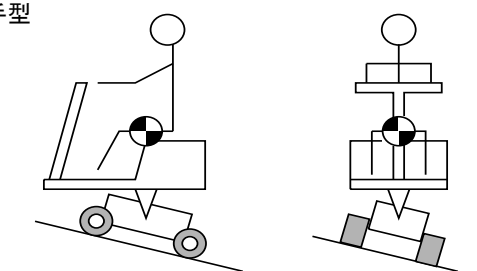


区分/ 工法 展示No	区分; ☐ 電動化 ☐ 軽量・小型化 ☐ 環境寄与 ☐ 自動運転・安全 ☐ 原価低減・品質向上 ☒ その他の技術分野		
	工法; ☐ 部品加工() ☐ 表面処理 ☐ 素材/材料 ☐ 設備/装置 ☐ 金型/治工具 ☒ システム/ソフトウェア ☐ デザイン ☐ 自動化技術 ☐ その他()		
提案名	全方向移動パーソナルモビリティと制御系		新規性 世界初
会社名	公立諏訪東京理科大学	所在地	〒391-0292 長野県茅野市豊平5000-1
連絡先	部署名: 工学部 機械電気工学科 担当名: 星野 祐	URL	: http://www.sus.ac.jp
主要取引先	(学術研究機関)	Tel No.	: 0266-73-1201
		E-mail	: hoshino@rs.sus.ac.jp
		海外対応	☐ 可 (生産拠点国を記入) ☒ 否

<< 提案内容 >>

提案の狙い ☐ 電動化 ☒ 質量低減(軽量化・小型化) ☐ 環境寄与/対策 ☐ 自動運転・安全 ☐ 原価低減 ☒ 品質/性能向上 ☐ 生産(作業)性向上 ☐ その他()	適用可能な製品/分野 ・ パーソナルモビリティ ・ 電動車いす ・ AGV(無人搬送車)				
従来 移動支援機器  ・ 路面に応じて車体が傾く ・ 安定性維持のために低重心化が必要 ・ 軽量化に限界	新技術・新工法 球乗型  継手型 				
セールスポイント(製造可能な精度/材質等) ・ 全方向移動(向きと進行方向の分離) ・ 車体が水平を維持する ・ 車体重量の低減、軽快感の向上 ・ 走破性能の向上(継手型)	問題点(課題)と対応方法 ・ 路面との1点接地と安定化制御(球乗型) ・ 自在継手+複数の全方向車輪(継手型) △ 安全性の向上 △ 活用シーンの選定				
開発進度 (2020年 4月 現在) ☐ アイデア段階 ☒ 試作/実験段階 ☐ 開発完了段階 ☐ 製品化完了段階		特許有無 出願(各国移行) (中国、台湾、米国)			
従来との比較	項目	コスト	質量	生産/作業性	その他()
	数値割合	仕様による	—	—	—