

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第5259984号  
(P5259984)

(45) 発行日 平成25年8月7日(2013.8.7)

(24) 登録日 平成25年5月2日(2013.5.2)

(51) Int. Cl.	F 1
B 6 2 D 55/07 (2006.01)	B 6 2 D 55/07
B 6 2 D 55/10 (2006.01)	B 6 2 D 55/10 Z
B 6 2 D 55/205 (2006.01)	B 6 2 D 55/205 Z

請求項の数 6 (全 13 頁)

(21) 出願番号 特願2007-132212 (P2007-132212)	(73) 特許権者 599035627
(22) 出願日 平成19年5月17日(2007.5.17)	学校法人加計学園
(65) 公開番号 特開2008-285020 (P2008-285020A)	岡山県岡山市北区理大町1-1
(43) 公開日 平成20年11月27日(2008.11.27)	(74) 代理人 100080160
審査請求日 平成22年4月28日(2010.4.28)	弁理士 松尾 憲一郎
特許法第30条第1項適用 平成18年11月18日	(72) 発明者 大谷 勇太
計測自動制御学会中国支部主催の「第15回計測自動制御学会中国支部学術講演会」に文書をもって発表	高知県高知市佐々木町16-3
	(72) 発明者 衣笠 哲也
	岡山県岡山市理大町1-1 学校法人加計学園 岡山理科大学内
	(72) 発明者 吉田 浩治
	岡山県岡山市理大町1-1 学校法人加計学園 岡山理科大学内

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 無限軌道装置及びこの無限軌道装置を備えた移動装置若しくはロボット

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項1】

弾性体にて形成した連結体(11)を介して、天井板(22-1)と、この天井板(22-1)の上面に左右側縁に沿って上方に向けて突設した上部突出片(22-2)と、この上部突出片(22-2)の上端において内側方向へ突設させた上部フランジ(22-3)とで構成した上部ガイド体(22)、及び、底板(23-1)と、この底板(23-1)の下面に左右側縁に沿って下方に向けて突設した下部突出片(23-2)と、この下部突出片(23-2)の下端において内側方向へ突設させた下部フランジ(23-3)とで構成した下部ガイド体(23)を備える複数の基体を前後に連結することにより形成した胴体部(10)と、

これらの基体のうちの最前端に位置する先端基体(12f)に設けた第1スプロケット(30)と、

これらの基体のうちの最後端に位置する後端基体(12e)に設けた第2スプロケット(40)と、

前記第1スプロケット(30)と前記第2スプロケット(40)に掛け回し前記胴体部(10)に沿って回転駆動されるクローラ(80)であって、前記第1スプロケット(30)及び前記第2スプロケット(40)と歯合する歯合用突片(84)と、同歯合用突片(84)の両側にそれぞれ下端に水平状の摺動片(85)が設けられた突出片(86)と、を備える複数の履板(81)をループ状に連結して構成したクローラ(80)と

を有する無限軌道装置であって、

前記摺動片(85)は、前記天井板(22-1)と前記上部フランジ(22-3)の間及び前記底板

10

20