

## ▼ 提供技术的内容

名称	全方向脚轮及 2 方向脚轮		
主たる提供特許			
专利号	专利第 0000000		
申请号	<a href="#">专利申请 2004-140415</a> <a href="#">经过情报</a>	申请日	2004/5/10
名称	全方向脚轮及 2 方向脚轮		
申请人	株式会社新泻 TLO		
专利权者	申请中		

技术领域	機械・加工	运输	其他
机能	机械・零部件的制造	安全・福利对策	其他

适用产品	搬运车，平板推车，椅子，脚型步行机器人	
目的	本发明是关于安装在搬运车，或是安装在半固定性装置脚面最先触及的脚轮。本发明是以解决以下问题为目的的。在反方向移动附带随意脚轮的平板推车时，缓解所需的一定的推力和拽力；解决附带多个脚轮的搬运车在行走过程中所发生的预料不能的复杂运动。	
效果	完全改善以往的随意移动脚轮的复杂的摇摆转动，使之确实达到简便地进行目的运动而成为可能。	
技术概要	<p>本发明的构成如右下图所示。</p> <p>一端装有沿地面滚动的车轮(1)，另一端装有辊子(3)的杠子(2)；和辊子(3)的转动用方向壁(6)；和被脚柱子(11)固定，引导杠子(2)的支轴(5)；和使脚柱子(11)沿脚轴周围自在回转的轴承(7)所构成。如图所示，车轮(1)和辊子(3)的回转轴，及支轴(5)平行排列，支轴(5)通过在杠子(2)上开的杠子轴方向的长孔(4)，这样可使杠子(2)的滑动和倾斜变得自由，并且由于支轴(5)一直保持无负荷过重影响的离地板方向的高度，减轻了脚注(11)的摆动运动，提供了使反方向的运动变化较容易的全方向脚轮，及将轴承(7)的动作限制在±数十°的范围内的2方向脚轮。</p> <p>注) <u>caster:</u> 脚轮  <u>roller:</u> 辊子  <u>thrust bearing:</u> 轴承</p>	

