

[お問合せ](#)[サイトマップ](#)[English](#)[検索](#)[J-STOREについて](#)[科学技術コモンズについて](#)[e-seeds.jpについて](#)[クイック検索](#)[国内特許検索](#)[外国特許検索](#)[特許マップ検索](#)[技術シーズ検索](#)[研究報告検索](#)[テクニカルアイ検索](#)

e-seeds.jp検索

[使い方](#)[よくあるQ&A](#)[TOP](#) > [クイック検索](#)

クイック検索

大岩孝彰

表示件数 10件

[+ 詳細検索](#)[クリア](#)[この条件で検索](#)

該当件数

[国内特許](#) 8件 [外国特許](#) 0件 [特許マップ](#) 0件 [技術シーズ](#) 12件 [研究報告](#) 0件 [テクニカルアイ](#) 1件
[新技術説明会](#) 5件 [e-seeds.jp](#) 28件

国内特許 8件 [> 該当データ一覧](#)

[特許マップ生成](#)

※未公開特許は対象外です。

No.	出願番号 ▲ ▼	特許番号 ▲ ▼	発明の名称 ▲ ▼	掲載日 ▲ ▼	更新日 ▲ ▼	データ提供機関 ▲ ▼
1	特願2010-21458 0	-	インチワーム式アクチュエータ (未公開特許)	2011/0 6/10	2011/0 6/10	静岡大学
2	特願2010-13328 2	特開2011-25731 5	計測装置 新技術説明会	2010/0 6/11	2012/0 4/05	静岡大学
3	特願2005-09995 5	特許第4560626 号	超音波ガイドユニット	2006/0 6/02	2012/0 4/19	静岡大学
4	特願平11-02721 1	特許第3488908 号	弾性ヒンジ装置	2005/0 1/18	2012/0 5/09	静岡大学
5	特願2000-36410 4	特許第3720704 号	歯車の偏心等の誤差測定方法およびその装置	2003/0 8/28	2012/0 4/06	JST
6	特願2001-15989 4	特許第3939935 号	パラレルメカニズムのフレーム変形測定方法およびその装置 新技術説明会	2003/0 7/10	2012/0 4/09	JST
7	特願2000-06968	特許第3810609	マシナリ標測定用タッチプローブ	2003/0	2012/0	JST

6	号	リンク	5/27	4/04		
8	特願平11-14749 5	特許第3663318 号	パラレルメカニズムの運動誤差補正方法およびその装置  	2003/0 1/17	2012/0 5/09	静岡大学

外国特許 0件

条件に該当する検索結果が存在しません。

特許マップ 0件

条件に該当する検索結果が存在しません。

技術シーズ 12件 [・・・> 該当データ一覧](#)

No.	技術シーズコード ▲ ▼	技術名称 ▲ ▼	掲載日 ▲ ▼	更新日 ▲ ▼
1	S110007401	位置決め装置及び位置決め方法	2011/12 /27	2011/12 /27
2	S110005369	非接触支持装置 	2011/01 /11	2011/01 /11
3	S110005041	超音波ガイドユニット	2011/01 /04	2011/01 /04
4	S100001465	弾性ヒンジ装置	2010/09 /17	2010/09 /17
5	S100001466	パラレルメカニズムの運動誤差補正方法およびその装置 	2010/09 /17	2010/09 /17
6	S090001836	パラレルメカニズムのフレーム変形測定方法およびその装置 	2010/03 /19	2010/03 /19
7	S090002323	歯車の偏心等の誤差測定方法およびその装置	2010/03 /19	2010/03 /19
8	S090001308	3次元座標測定用タッチプローブ	2010/03 /05	2010/03 /05
9	S090000586	直動案内および送りねじ摩擦低減方法	2009/09 /14	2009/09 /14
10	S032000030	パラレルメカニズム型機械のフレーム変形補正方法およびその装置	2003/10 /01	2003/10 /01

研究報告 0件

条件に該当する検索結果が存在しません。

テクニカルアイ 1件 [・・・> 該当データ一覧](#)

テクニカルアイ				
-------------------------	--	--	--	--

No.	ナノテクノロジー コード ▲ ▼	分野 ▲ ▼	タイトル ▲ ▼	掲載日 ▲ ▼	更新日 ▲ ▼
1	LH-2007-047	機械	超音波振動を用いた直動案内内部の摩擦力制御 ▶ 新技術説明会	2007/03 /30	2010/07 /20

新技術説明会 5件

No.	開催日 ▲ ▼	講演タイトル ▲ ▼	講演者 ▲ ▼
1	2011/06/ 10	低電圧駆動と高分解能位置決めを実現するインチワーム機構	静岡大学 工学部 機械工 学科 大岩 孝彰
2	2010/06/ 11	曲面上の変位を測定できる表面弾性波を用いた変位センサ	静岡大学 工学部 機械工学科 大岩 孝彰
3	2009/06/ 05	超音波振動を用いたリニアボールガイドの摩擦力制御による高速・高精度位置決め	静岡大学 工学部機械工学科 大岩 孝彰
4	2008/06/ 06	リンク機構のジョイントの誤差やリンクの変形を安く高精度に補正する	静岡大学工学部機械工 学科 大岩 孝彰
5	2006/10/ 25	ワーク・ツール間の6自由度運動誤差補正による精密機械システム	静岡大学 工学部 機械工 学科 大岩 孝彰

e-seeds.jpでの検索結果 28件 [・・・> 該当データ一覧](#) (e-seeds.jpへ移動します)

No.	タイトル
1	大岩 孝彰 ワーク・ツール間の6自由度完全相対運動を目指した 超 ... Page 1. 大岩 孝彰 工学部機械工学科 教授 研究の背景と目的 現在「ナノテク」 により小さなものを作る技術が確立されつつあるが、人類の ...
2	超音波振動を用いた リニアボールガイドの 摩擦力制御による 高速 ... 1 研究者：静岡大学 工学部 機械工学科 教授 大岩孝彰 静岡大学 工学部 機械工学科 准教授 朝間淳一 ... 発明者： 大岩孝彰 出願人：国立大学法人 静岡大学 ...
3	低電圧駆動と高分解能位置決め を実現するインチワーム機構 ... 5 研究者：静岡大学 工学部 機械工学科 教授 大岩孝彰 准教授 朝間淳一 説明者： 大岩孝彰 http://oiwa.eng.shizuoka.ac.jp/ Page 2. 2 研究の背景 ...
4	ワーク・ツール間の6自由度運動誤 差補正による精密機械システム ... 教授 大岩 孝彰 Page 2. 2 技術内容 ... 出願人：科学技術振興機構、発明者： 大岩 孝彰 ・パラレルメカニズムの運動誤差補正方法およびそ ...
5	曲面上の変位を測定できる 表面弾性波を用いた変位センサ 研究者：静岡大学 工学部 機械工学科 教授 大岩孝彰 准教授 朝間淳一 説明者： 大岩孝彰 曲面上の変位を測定できる 表面弾性波を用いた変位センサ ...
6	リンク機構のジョイントの誤差や リンクの変形を安く高精度に補正 研究者：静岡大学 工学部 機械工学科 教授 大岩 孝彰 新技術説明会 ... 整理番号：Z414 ・ 発明者： 大岩孝彰 ・ 出願人：国立大学法人 静岡大学 ...

7	高等専門学校 技術シーズ検索 ... 位置決め制御のためのリニアボールガイドの摩擦モデルに関する研究 精密工学会 田中淑晴, 大岩孝彰 , 大塚二郎 (学術雑誌,2006) 72/ 4 , 470-474 2. 精密 ...
8	静岡大学との連携による新技術説明会 ... Ultrasonic Oscillation 10:10~10:40. 静岡大学 工学部 機械工学科 教授 大岩 孝彰 http://oiwa.eng.shizuoka.ac.jp/ . 超音波振動 ...
9	静岡大学との連携による新技術説明会 1 超音波振動による浮上原理の空気軸受. 静岡大学 工学部 機械工学科 助教授 大岩 孝彰 http://oiwa.eng.shizuoka.ac.jp/ . 技術概要. ...
10	新技術説明会 センシング技術 ... システム. 静岡大学 工学部 機械工学科 教授. 大岩 孝彰 氏. http://oiwa.eng.shizuoka.ac.jp/ . 当日配布資料 (464KB) . フィードバック ...

コンテンツ情報配信サービス

J-STOREのデータ更新情報をメールでお知らせします。

メールアドレス、キーワードをご登録いただくと、更新情報の中からご興味のある情報だけをメールでお知らせします。ユーザ登録好評受付中！！

[ご登録\(無料\)はこちら>>](#)

[登録情報を変更する](#)

 PAGE TOP

[データ提供機関一覧](#) | [掲載データ一覧](#) | [個人情報の取扱い](#) | [お問合せ](#) | [本サイトに関する利用規約](#)

COPYRIGHT©2000-2012 JST