

交替勤務モデル動物等作成用「給餌・運動」制御システム

人間工学 藤木通弘、藤原広明

利用分野

交替制勤務の健康影響に関する研究を実施するための動物実験装置として提供される。



シーズ

長期間に渡って安定した交替勤務モデル動物実験を行うことを可能とする動物実験用飼育装置を提供する。実験マウスが運動するための回し車の回転を制御する機構と摂餌の時間帯を制御する機構をあわせもつ、動物実験用飼育装置である。

ニーズ

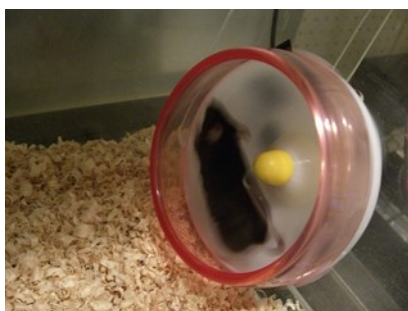
これまでの交替勤務モデルでは、実験動物の摂食制限及び運動制限を実験者の手作業で行っており、長期間にわたる安定した実験操作が難しく、自動による「給餌・運動」制御が切望されていた。

連携分野

試作した装置はすでに実験で使用しており、実用性は確認済みである。

知財保護

特許第6320243号



製品化の段階にある技術なんだ



本学マスコットキャラクター
ラマティ



産業医科大学

産業医科大学 産学連携・知的財産本部

〒807-8555
福岡県北九州市八幡西区医生ヶ丘1番1号

問い合わせ先: 研究支援課
TEL: 093 (280) 0532
FAX: 093 (691) 7518
E-mail: chizai@mbox.pub.uoeh-u.ac.jp