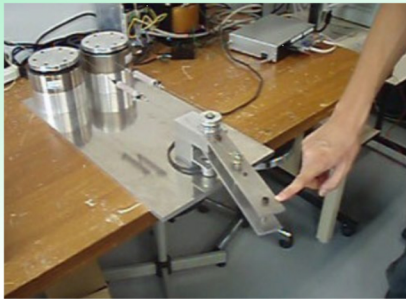


研究室概要:

- ・人間環境での安全性を確保したロボットの高性能化
- ・筋力評価手法と装置の開発や人間の運動を支援する機器の開発

産学連携が可能な研究テーマ:

- ・人間環境で活躍するロボットのための機構と制御法の開発
- ・転倒予防のための下肢の評価・改善・支援手法の開発
- ・下肢筋力評価手法を用いた調査



剛性可変腱駆動ロボット



下肢筋力評価装置



下肢アシスト装置

教授 駒田 諭

少子化による労働力不足を解消するには、人間環境で活躍できるロボットの実現が必要であり、超高齢社会においては高齢者が自立して生活できるサービスが必要です。そこで、それらを実現するのに必要な技術開発を通して、社会に貢献することを目指しています。