

名古屋工業大学 電気・機械工学科 機械工学分野 ロボティクス研究室

所属教員

佐野 明人(教授) 田中 由浩(准教授)

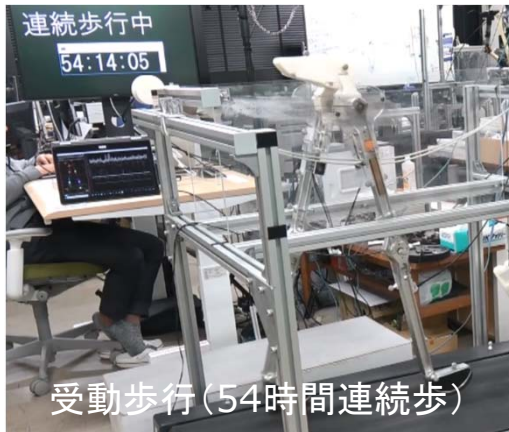
キーワード

歩行・走行、触覚、情報、力学、認知

<http://rah.web.nitech.ac.jp>

研究概要

力学を基にヒトを科学し、受動歩行・走行ロボットや触覚デバイス、その応用技術に関する研究開発を行なっています。



受動歩行(54時間連続歩)

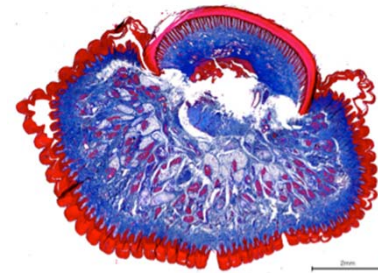


走行ロボット

受動的力学機序と深層学習を融合したヒトに近い歩行・走行ロボットの開発



無動力歩行支援機ACSIVE
SDGs達成に向けて！



人の触覚原理、個人差 知覚原理を活用した触感デザイン



医療用触覚センサと触覚FB



皮膚振動センサと触覚共有



触覚共有による人-ロボット協調

ものづくり、医療・福祉、コミュニケーション分野への応用