

所属教員

森田 良文(教授) 佐藤 徳孝(助教)

キーワード

ロボット, 計測, 制御, リハビリテーション, 産業応用, 災害対応

研究概要

ロボット工学, 制御工学, 計測工学, モデリング技術を融合し, 「人を支援する, 人にやさしい技術の創出」を目指し, 以下の研究を行っています.

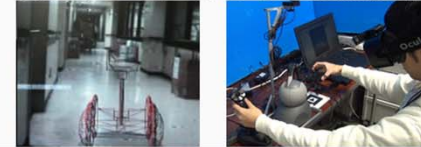
リハビリテーションの支援技術

把握力調整能力評価トレーニングデバイス iWakka
上肢ニューロリハビリロボット NR-Robo
手指痙縮減弱のためのリハビリデバイス PFTD
起立トレーニングの支援ロボット STATR
手指伸筋促通トレーニングデバイス PARKO



移動ロボットの遠隔操縦支援

仮想的俯瞰画像提示システム
カフィードバック付き遠隔操縦



ロボット工学
制御工学
計測工学
モデリング技術
システムインテ
グレーション



人を支援する, 人にやさしい
技術の創出



医療の支援技術

慢性腰痛者のための固有感覚治療デバイス PROTED
膝関節の運動学の教育支援ロボット e-KneeRobo
非侵襲手指関節検査デバイスの開発



自動車・ロボットの要素技術

電動パワーステアリングのアシスト制御
パラレルワイヤ型ロボット教示システム

