

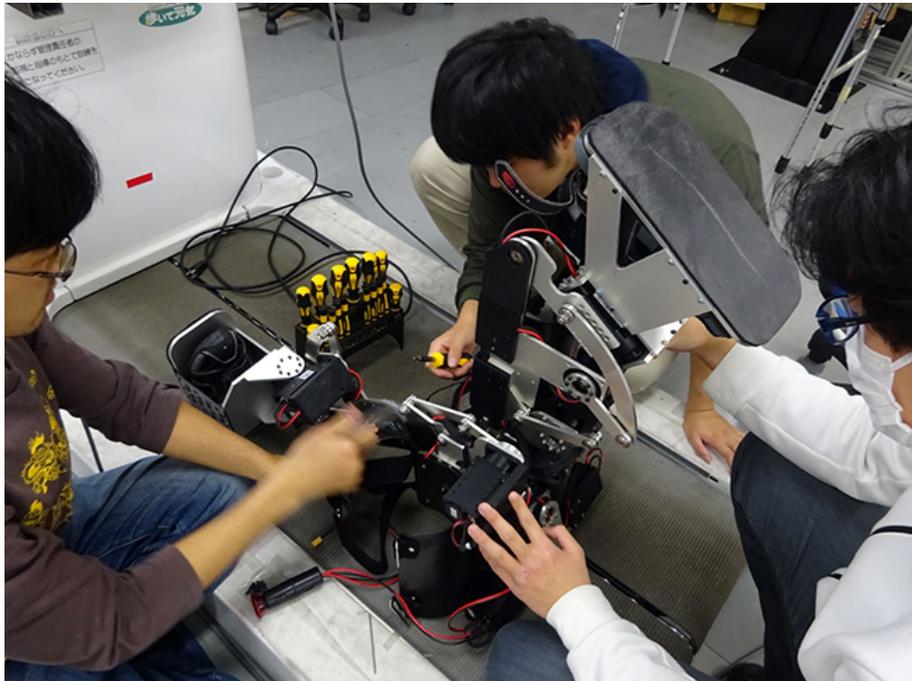
## ロボット技術による身体の不自由の克服



事故や病気などによる運動障害に対してロボットによる生活支援技術を開発する。

### 研究内容

事故や病気で脚に麻痺が生じると、立つ・歩くといった日常動作が著しく困難となる。運動機能に障害があっても、立って歩く生活ができるように支援するロボットを実現することが研究の目的である。従来のアシストロボットは主に病院でのリハビリテーションを目的として開発されている。歩行中のバランスをロボットがコントロールする機能はなく、使用者が両手に杖を持ってバランスを調整しながら歩行しなければならない。本研究では日常生活の支援を目標に掲げ、杖を使わずに移動できるようにロボットが自律的にバランスを制御する技術を開発する。さらに、この動きをユーザの歩きたいという意図に従って調整できるようにする。これにより、日常的に利用可能な生活支援型のアシストロボットを実現する。



### キーワード

バイオメカニクス、装着型ロボット、医療福祉工学

研究リーダー	工学部 機械学科 教授 香川 高弘
研究分野	メカトロニクス