

## 福祉を支援する電気システム

人間共生メカトロニクス

シーズ技術名

技術分野分類 5606：制御・システム工学

技術キーワード E：制御システム

産業分類 P-85：社会保険・社会福祉・介護事業

内 容	概要	【長期研究テーマ】運動器症候群（ロコモティブシンドローム）、人間環境で活躍するロボットに関する研究を進めています。 【短期テーマ】①肢運動中の諸量の定量化と、定量的トレーニング、②非線形バネを用いた剛性可変腱駆動ロボット、③視空間を用いた線形ビジュアルサポート、④多指ロボットハンドによる物体の操り、⑤自律移動ロボットの誘導
	従来技術・競合技術との比較（優位性）	筋骨格系の研究から各筋群の動きを解明し、これをメカトロニクスとの融合を行い、人間と共生するロボット技術を開発しています。さらに、ロコモティブシンドロームを回避するトレーニング等の研究も行っています。
	本技術の有用性	運動器症候群予防のための技術を開発すること、人間と共生できるロボットの機構と制御法の開発、SLAM や把持位置決定等の自律ロボット技術の開発を手がけている。医療と工学の連携から社会に貢献します。
関連情報 (図・表・写真等)		  
		下肢トレーニングマニピュレータ 剛性可変腱駆動ロボット 多指ロボットハンド <a href="http://www.elec.mie-u.ac.jp/lab/ems.html">http://www.elec.mie-u.ac.jp/lab/ems.html</a>
適用可能製品		人間と共生しながら支援が可能なロボット、介護予防のための診断・トレーニング機器など。
技術シーズ 保有者	氏名 所属・役職	駒田 諭 三重大学大学院工学研究科 電気電子工学専攻 電気システム研究室 電機システム 准教授
技術シーズ 照会先	窓口 TEL/FAX e-mail	三重大学 社会連携研究センター 059-231-5364/059-231-9743 liaison@crc.mie-u.ac.jp

## ■知的財産

## ■試作品状況

無

提示可

提供可

作成日 2014年2月18日