

杖型歩行支援ロボット ～ 転ばぬ先の杖

分野・用途

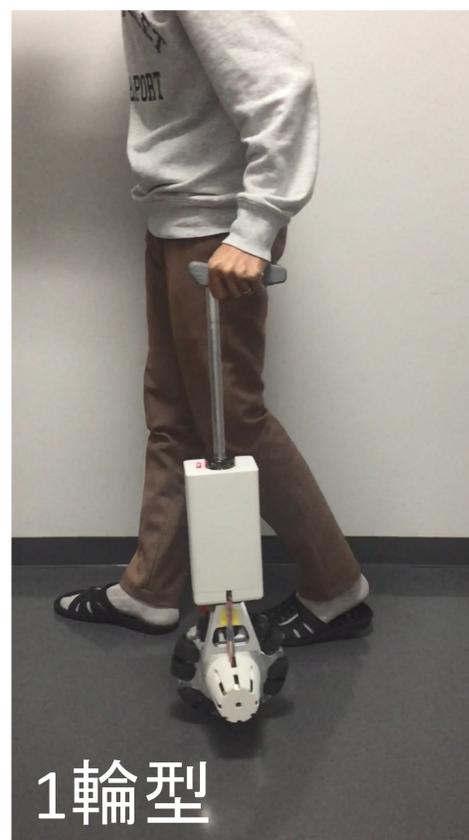
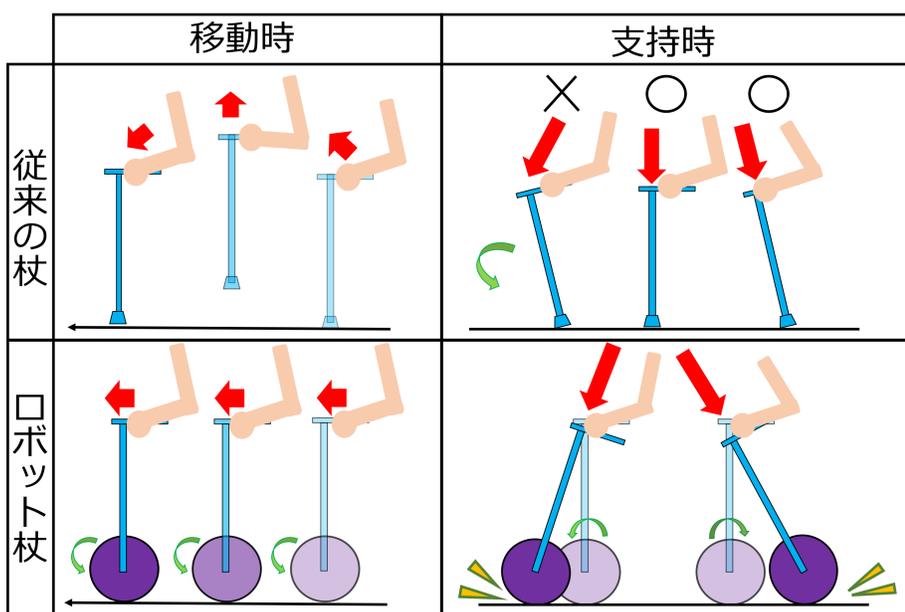
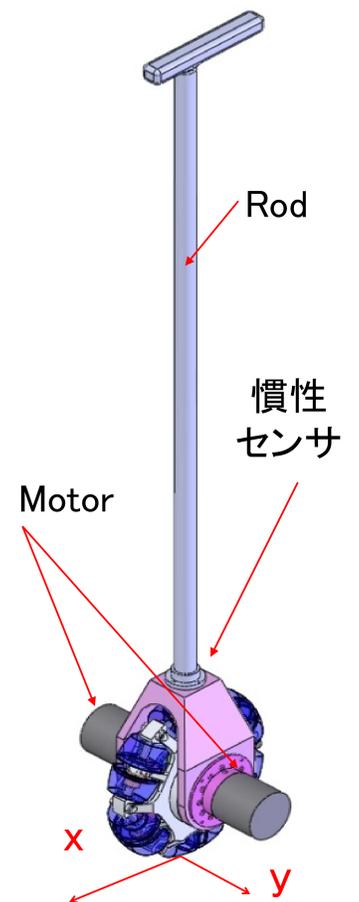
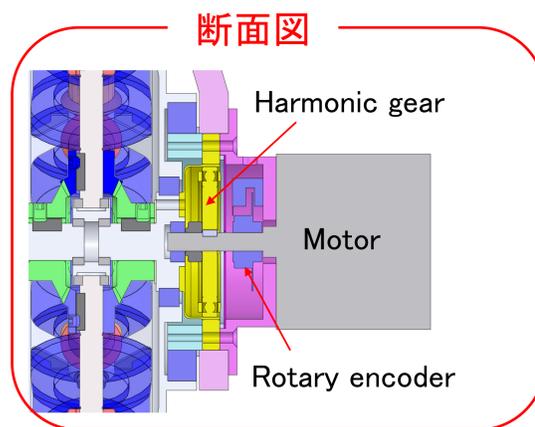
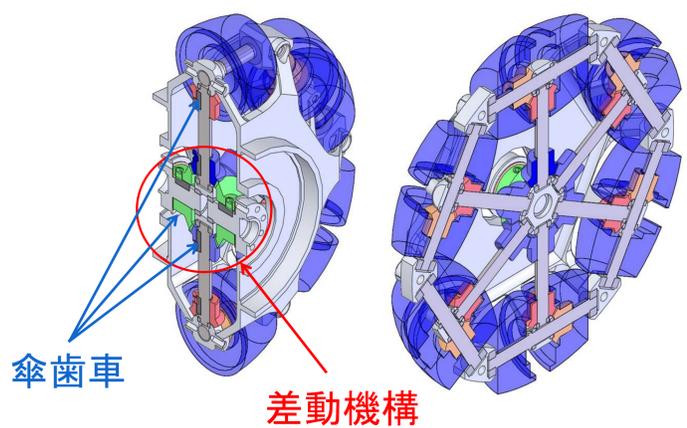
福祉機器、ロボット、車いす

研究概要

- 杖に全方向車輪を組み込み、高度な歩行支援を実現
- 差動機構を利用した全方向車輪を採用(2モータ駆動)

求められる機能

- 1.軽い力で容易に移動可能
- 2.力を入れたときに、その場に静止
- 3.立ち上がり時に力と動きを補助



研究者からのメッセージ

安価な福祉ロボットの実現に向けて、要素技術からシステムインテグレーションまで幅広く取り組んでいます

研究者: 横浜国立大学 大学院工学研究院 教授 藤本康孝、大学院博士課程 フィバン ラム

連絡先: 研究推進機構 産学官連携推進部門

(電話) 045-339-4447 (E-mail) sangaku.sangaku@ynu.ac.jp