

① 人が体に装着するパワーアシストの研究

パワーアシストは、ロボットの技術を応用し、使用者の動きをセンサで読み取り、駆動力をコンピュータ制御して使用者を補助します。



② 柔らかく軽い人工筋肉の研究

柔軟素材でできた人工筋肉は、生物に似た動きができ、ソフトロボットなどに用いられます。動力源は空気や水で、高い安全性が特長です。

③ 人間・ロボット協調システムの研究

ロボットマニピュレータが力作業、人間が精密作業を分担しながら協調的に実行できるシステムを開発しています。また、遠隔での作業への応用も目指しています。