ロボット技術を活用して社会に貢献

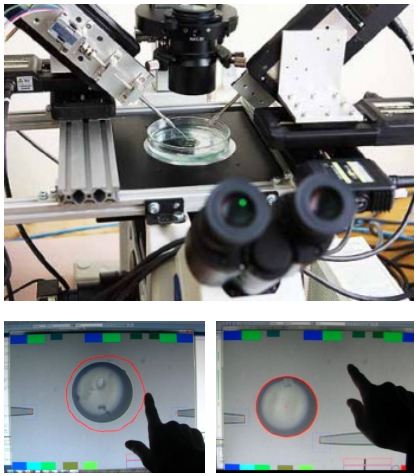
キーワード[ロボット，バイオ，バーチャルリアリティ]

教授　井上　健司

図解

【6脚作業移動ロボット】

【2本指マイクロハンド】



【アームアシストロボット】

内容：

ロボットの目的は、人間社会を支え、私たちの生活を豊かにすることです。ロボット技術を活用し、災害現場やバイオ、福祉分野への応用を目指したシステム開発に取り組んでいます。

【生物をモデルとする6脚作業移動ロボット】

生物をモデルとして、環境に対する適応能力に優れた柔軟なメカニズムと行動生成能力を持つロボットについて研究しています。不整地、階段、雪上の歩行、脚を腕に転用した物体のハンドリング、直立姿勢への転換など、ロボットの機能拡大を図っています。

【微小物体をハンドリングする2本指マイクロハンド】

細胞などの把持・移動・回転を精度よく確実に行うことができる2本指マイクロハンドとそのインタフェースを開発しています。

【腕の動作を支援するアシストロボット】

腕が不自由な人の食事などの卓上作業をアシストするため、腕を載せるだけで手を思い通りの位置に動かすことができるロボットを開発しています。

アピールポイント：

ロボットの設計と制御が私の強みです。新しいロボットを開発し、実環境への応用を目指しています。

分　野：機械システム工学
専　門：ロボティクス

E-mail：inoue@yz.yamagata-u.ac.jp
Tel　：0238-26-3335
Fax　：0238-26-3335

HP　：http://bio-robot.yz.yamagata-u.ac.jp/