

制御研には3人の先生がいます

(先生ごとに研究テーマが異なります)



山本教授



中島准教授



金田助教

制御/ロボットをメインに研究

機構

金田助教

生活福祉

中島准教授

制御/ロボット

産業/農業

山本教授

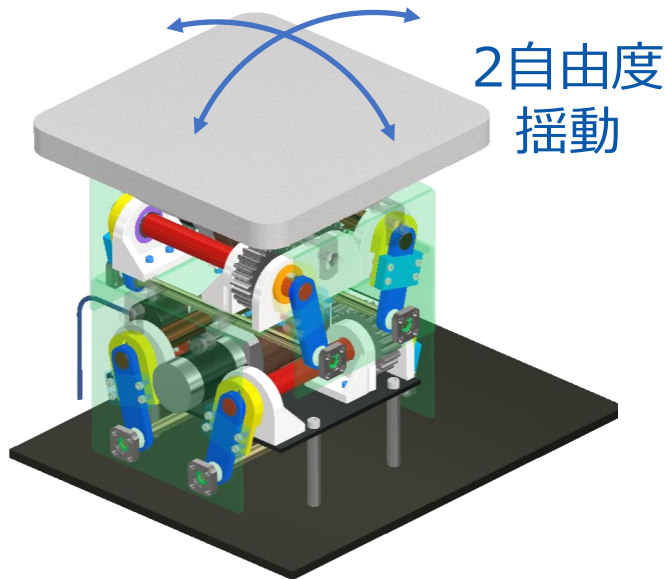
腰痛を予防する 能動馬×能動椅子



長時間座位は腰痛の原因



座面が動く椅子を設計



椅子を揺動させて腰痛を予防する

デスクワークに影響しない範囲でどのように椅子を動かせば良いのか調査する

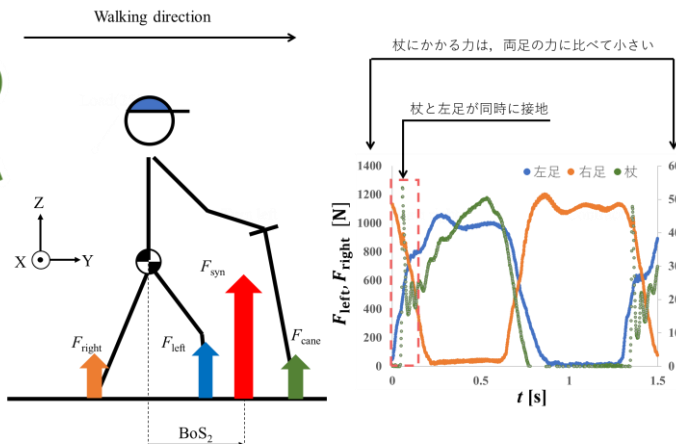


転倒リスクの 評価システム

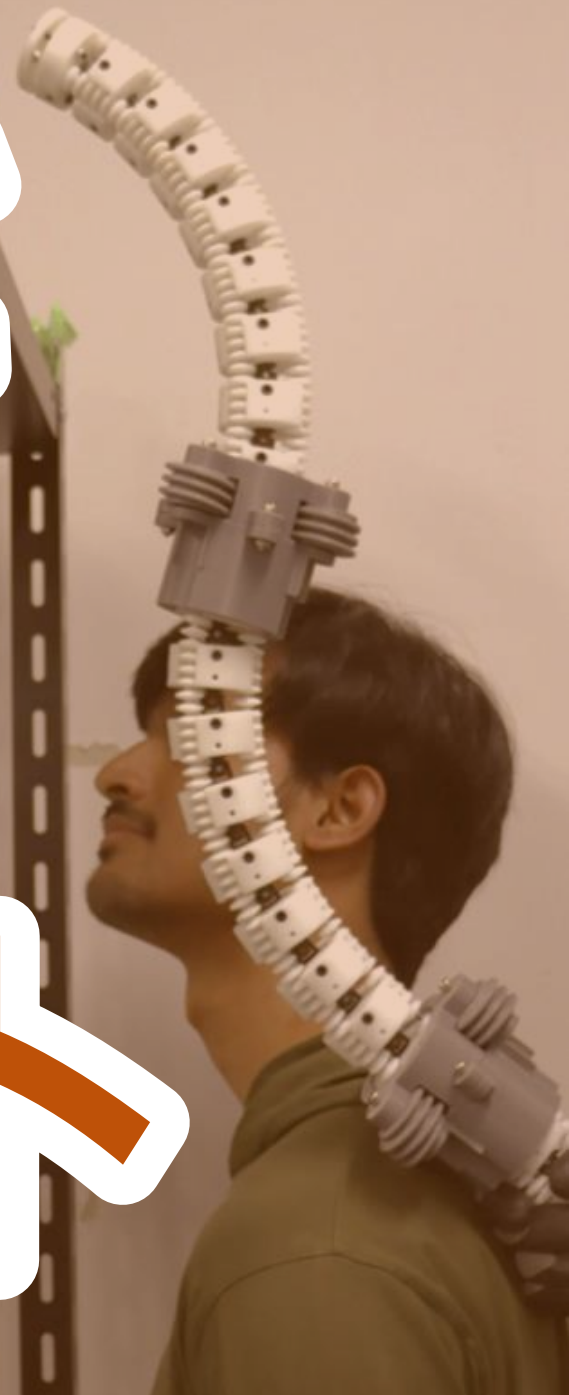


力学に基づく ヒト運動の解明

“立位・歩行・杖や車椅子の操作” 等の
ヒトの運動を力学的視点で捉える



キツツキを 模倣した 伸縮ロボット





生活・介護支援 ロボットとして応用

ヒトの手が届かない所に到達し作業するアーム