

# 制御研には3人の先生がいます

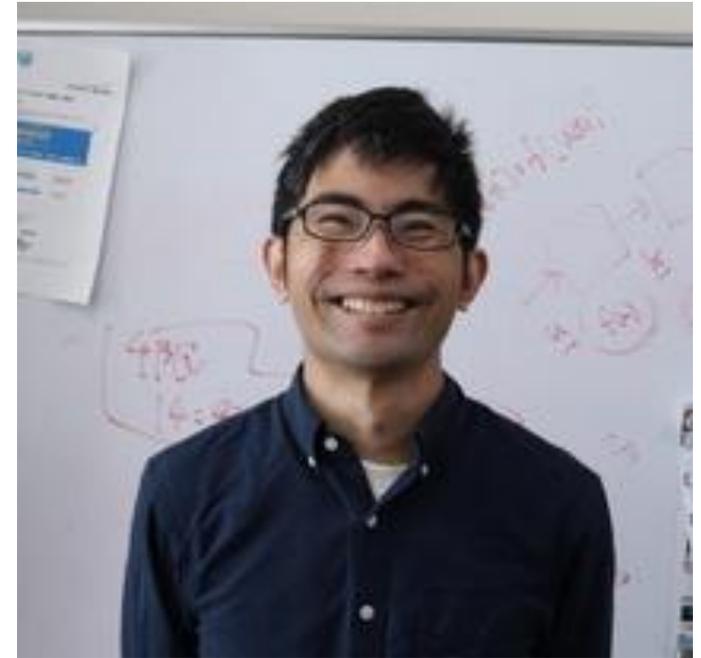
(先生ごとに研究テーマが異なります)



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

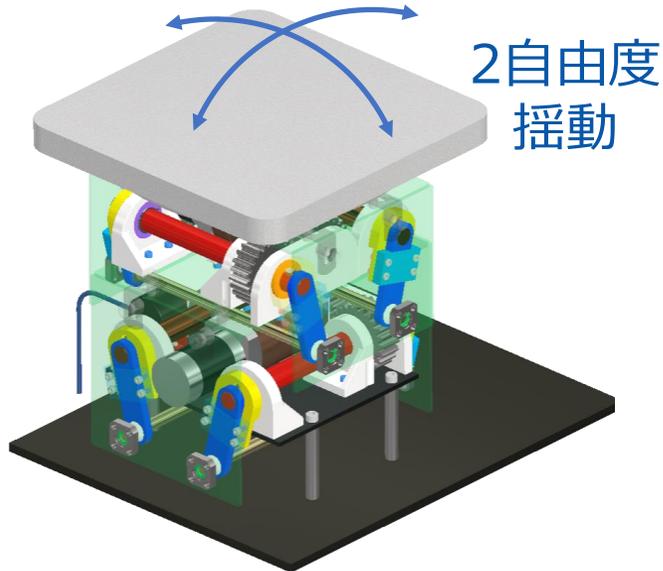
# 腰痛を予防する 能動馬×能動椅子



# 長時間座位は腰痛の原因



## 座面が動く椅子を設計

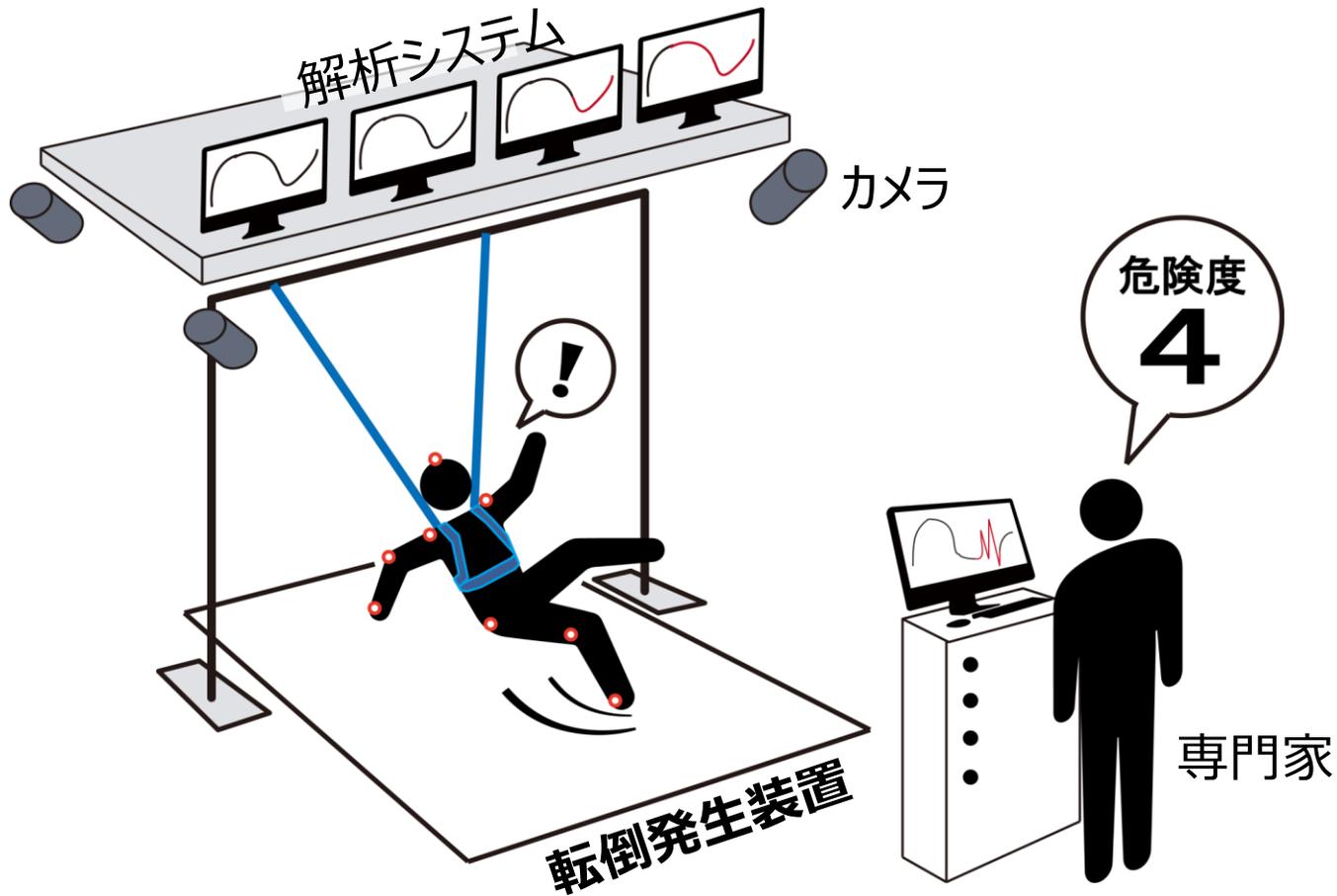


# 椅子を揺動させて 腰痛を予防する

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

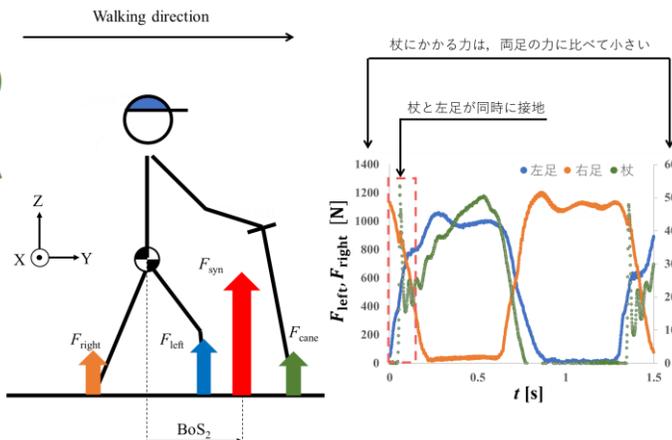


# 転倒リスクの 評価システム

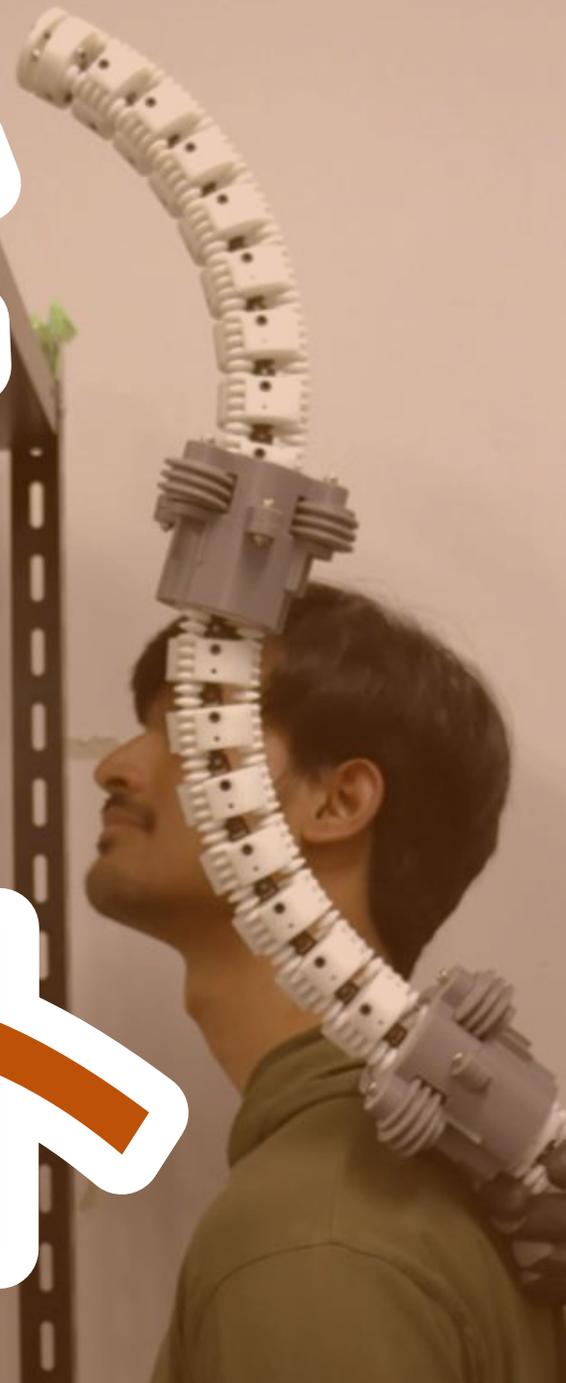


# 力学に基づく ヒト運動の解明

“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