



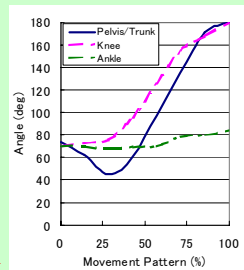
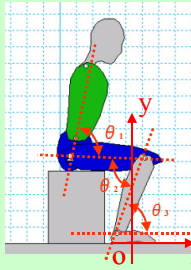
中後研究室

研究の目標

人が満足するサービスを創造するために、
(1)人やその状態を認識し、
(2)実時間での確かなサービスを提供する
サービスロボットを実現する。

基礎研究テーマ

～人を知る(人・動作のモデリング)



- 理学療法士の介護動作解析
- 筋肉の協調動作を考慮した高齢者の起立動作モデル

応用研究テーマ

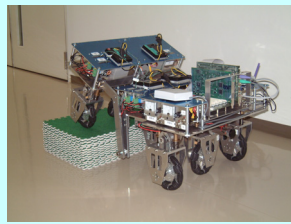
～人が使う(サービスロボティクス)



- 起立, 歩行, 着座支援歩行器の開発

シーズ開発研究テーマ

～人と接する(ロボットシステム)



- 赤外LEDを用いた位置計測システム
- ピクトサインを用いたロボット誘導法
- 段差適応型全方向移動ロボットプラットフォーム

システム
インテグレーション



- 全方向移動型自律車椅子システム
- パッシブ支援型車椅子走行誘導システム
- 車椅子用床ずれ軽減動作支援装置