

福祉ロボットシステム研究室

●研究スタッフ・連絡先

准教授:李 虎奎

E-mail:lee@niit.ac.jp

TEL:0257-22-8138

●概要

ロボット・メカトロニクス技術が開く医用・福祉工学

機械と電気の融合したメカトロニクス技術を医療・福祉分野に応用する研究を行っています。介助用ロボットの開発やリハビリテーションを科学的に行うための機器開発を行っています。また、移動支援機器の開発や高齢者が日常生活活動による健康維持・増進のためのトレーニング手法の研究などの生体計測に関する研究にも取り組んでいます。

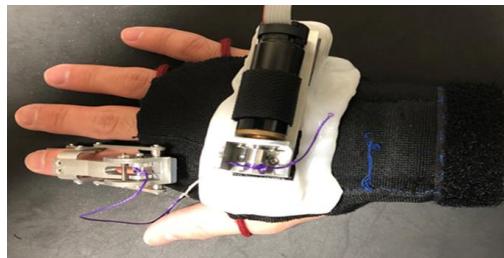
●研究内容

■ 社会のために

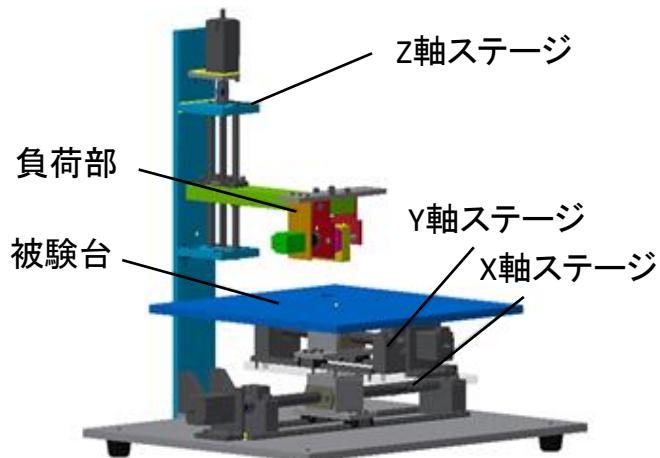
元気な高齢社会を築くためには、年齢とともに衰えていく生体機能を維持し、たとえ衰えても機能を補完することが重要です。本研究室ではこのための、人に役立つ機器開発をめざしています。

■ 研究テーマ

- ・リハビリテーション装置の開発
- ・マルチ生体計測機器の開発
- ・移動支援機器の開発



リハビリテーション装置の開発



マルチ生体計測装置の開発

移動支援機器の開発

高齢者や、心臓・脳血管障害等により運動機能に障がいを持つ人たちの外出を支援し、健康の維持・増進を図るため、安全で身体の負担が少ない「足こぎ電動アシスト4輪車」の開発に取り組んでいます。



移動支援機器の開発