

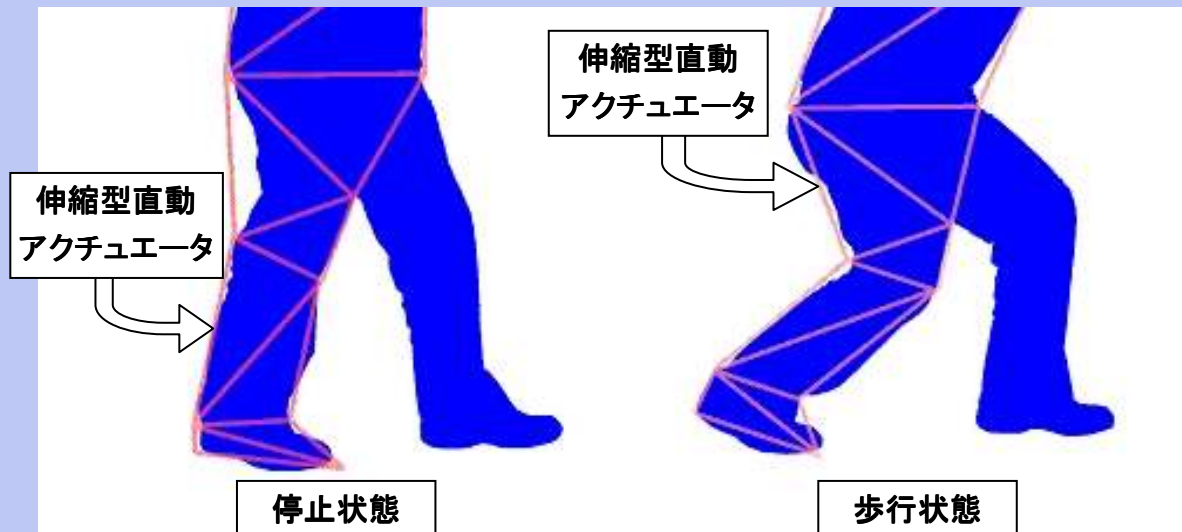


伸縮型直動アクチュエータによって構成される可動トラス型モジュールロボット

キーワード 麻痺足、歩行補助、パワーアシスト、介護ロボット

研究内容の概要：弱った足腰の力を補助する歩行補助ロボットを開発しました。

ロボットに備えたセンサで健康状態も診断できる介護装置



特長／効果

- ズボンのように脚にセットし、歩行補助を行える。
- 健康診断用センサを装備
- 頑丈
- 軽い

利用／用途

- 歩行補助
- 健康診断
- 携帯電話を利用した緊急連絡
- GPSを利用した道案内

知的財産権等情報		理工学部 機械工学科	小坂 学
特許出願	特開 2006-346241	http://www.mec.kindai.ac.jp/mech/lab/_kyouin	
論文等	1 編	/m_kosaka.html	

連絡先：近畿大学 リエゾンセンター(KLC) 〒577-8502 大阪府東大阪市小若江 3-4-1
 TEL:06-6721-2332 FAX:06-6722-0300
 e-mail: klc@itp.kindai.ac.jp URL: http://ccpc01.cc.kindai.ac.jp/KLC/index.html