

人間関節の運動特性計測と ロボット技術への応用

人は無意識に歩くことができ、また様々な道具を器用に操ることができます。このような人の動作を、動くメカニズムの要である関節に注目して解析し、リハビリテーションや動作支援、運動スキル向上に貢献するロボット技術へ応用する研究をしています。

**キーワード**

関節特性、身体運動、システム制御

分野

ロボティクス、制御工学、メカトロニクス