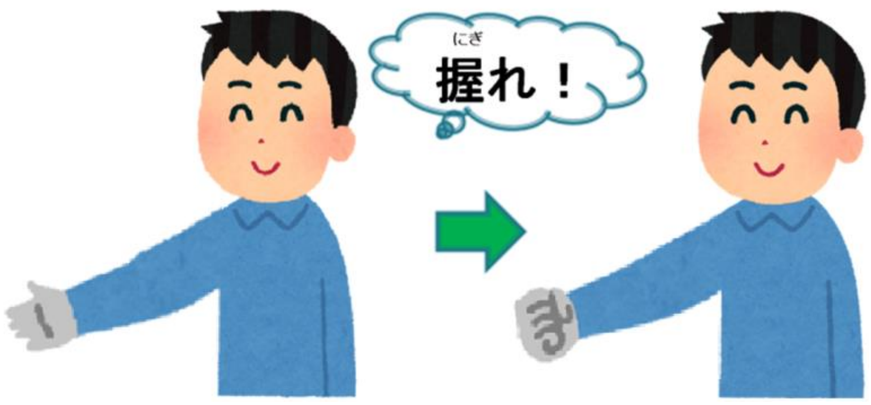
人間らしい外観の筋電義手の研究開発

工学部　機械工学科　　准教授　毛利　哲也

概要

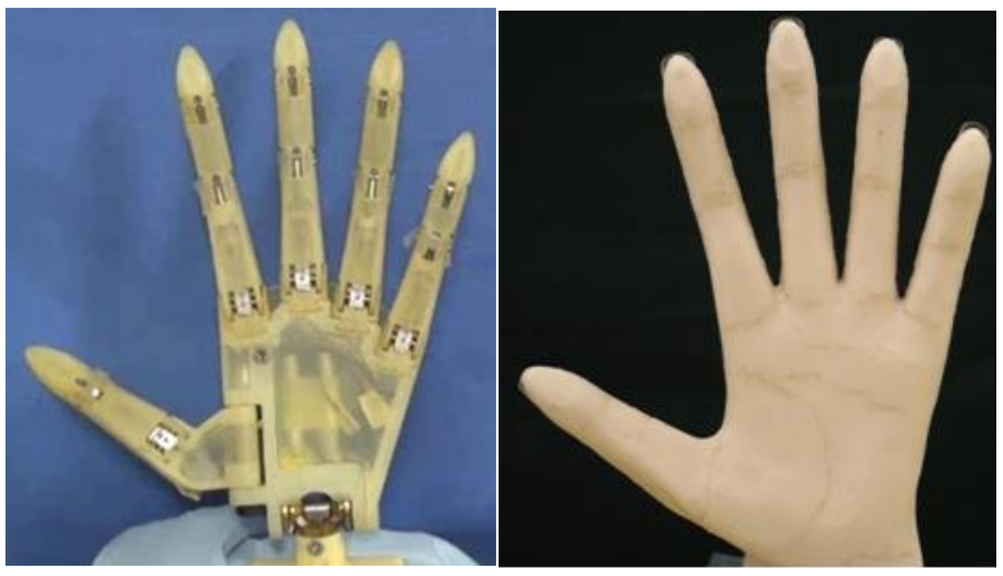
多くの機能と人間らしい外観を兼ね備えた筋電義手を研究開発しています．生体信号により色々な物を握れます．



研究内容

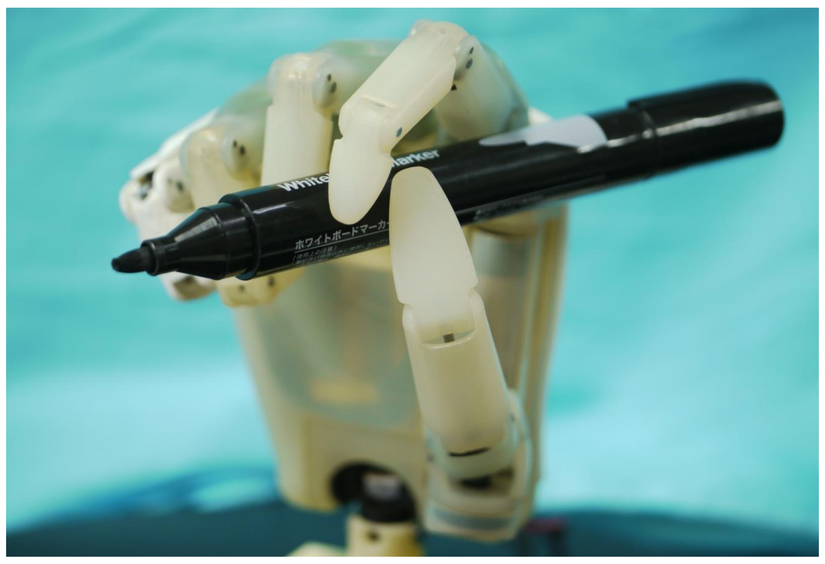
（1）機構

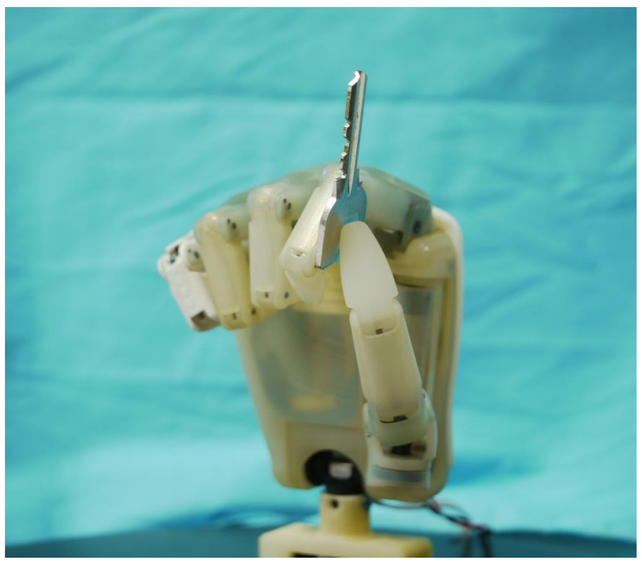
色々な形の物を握るために新しい機構を考えて，小さくて軽い筋電義手を開発しています．



（2）制御

腕の表面筋電位や音声により手指のパターンと関節角度を高精度に再現する制御方式を新しく開発しています．





活用分野・用途・応用例

- ロボット分野（産業用，生活支援用，ヒューマノイド）
- アミューズメント分野（入出力デバイス）