

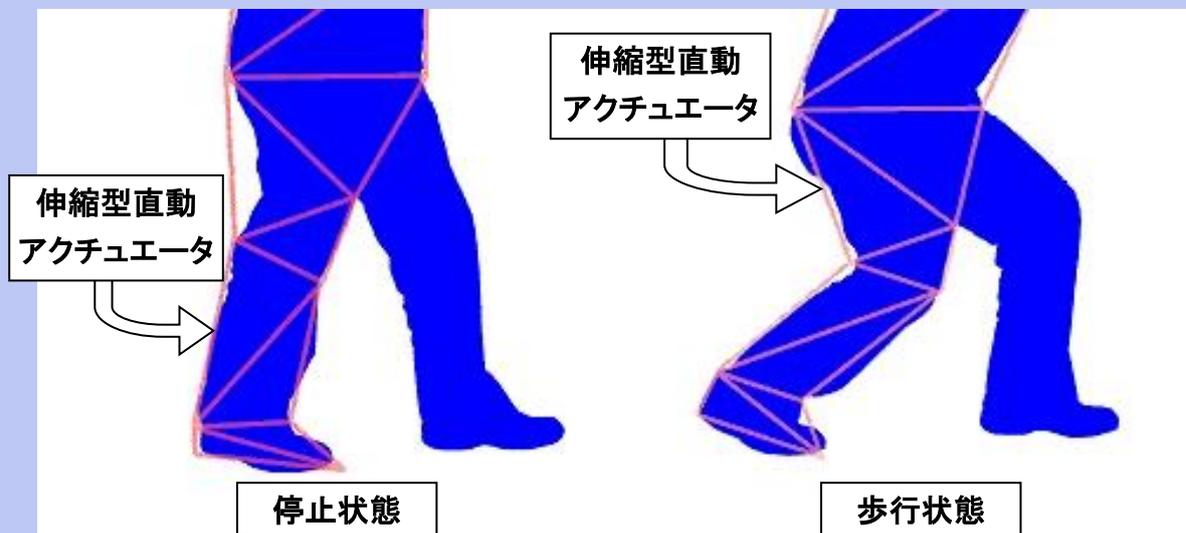


伸縮型直動アクチュエータによって構成される可動トラス型モジュールロボット

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

特許出願 特開 2006-346241

論文等 1 編

理工学部 機械工学科 小坂 学

URL: <https://www.kindai.ac.jp/science-engineering/>

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

E-mail: klc@kindai.ac.jp

TEL:06-4307-3099 FAX:06-6721-2356

URL: <http://www.kindai.ac.jp/liaison>