

(テーマ名) 移動支援ロボットに関するメカトロニクスとその応用

(シーズ概要)

従来型の移動ロボットのように自律性に重点を置かず、ユーザが手で移動ロボットを牽引することにより、荷物を持ったユーザの移動支援を行うタイプのロボットを開発しています。具体的には、ユーザの後方から追従してくるタイプ、ユーザの側を伴走してくるタイプ、ユーザの前方で先導してくるタイプ、の3種類を開発しており、それらは全てユーザが移動する際に把持するハンドル部分に加わる力を検知して制御します。そのため、非常に操作性の高い、自然な制御動作を実現しています。



(研究成果の産業への展開例)

現在は、在宅酸素医療患者の外出支援用の酸素ボンベ搬送カートとして開発中であり、実証実験をしながら開発を進めています。この技術は、病院内での患者さんの移動点滴台や高齢者の移動支援用歩行補助器等の展開も可能であると考えています。

研究者データ

■氏名：入部 正継 (いりべ まさつぐ)	■キーワード： 力制御，移動支援 ■メッセージ： 工学は現実の世界で役立ち，社会に貢献することが重要だと考えています。
■学部：工学部	
■学科：電子機械工学科	
■職制：准教授	
■E-mail：iribe@isc.osakac.ac.jp	
■URL：http://oecu-robomecha.com/	

産学官連絡窓口

■大阪電気通信大学 研究支援室	
■住所：〒572-8530 大阪府寝屋川市初町18番8号	
■TEL：072-824-1131 (代)、072-820-3827 (直)	■FAX：072-820-9012
■E-mail：ken-shien@isc.osakac.ac.jp	
■URL：http://www.osakac.ac.jp/	