

機械・精密システム工学科 学会発表

【発表者について】アンダーラインは本学教員、研究員および技術職員、○は発表者、※は大学院生、卒研生または卒業生

学会名	ロボティクス・メカトロニクス講演会2016
演題名	最も簡単な歩行支援機の開発
発表者	○ <u>池俣吉人</u> ，※ <u>中山世捷</u> ，※ <u>三國徹</u> ，佐野明人
内容	<p>本研究では、受動歩行およびヒト歩行の原理に基づいて、最も簡単な歩行支援機を開発した。本支援機は弾性体、腰固定具および膝固定具から成る非常にシンプルなシステムである。本支援機的全質量は約50gであり、重さを全く感じない。ズボンの中でも装着することができる。本支援機により、大腿部の振り運動が促進される。大腿部の振り運動の促進は、膝の屈曲運動の促進にも繋がる。なお、これらの成果は、H27年度の卒業研究（中山君、三國君）によって得られたものである。</p>
関連画像	 <p>The images illustrate the walking support device. The left image shows a person wearing the device, which consists of a white plastic hip attachment and a white plastic knee attachment connected by a brown elastic band. The top-right image is a close-up of the hip attachment, showing a white plastic piece with a brown elastic band loop. The bottom-right image is a close-up of the knee attachment, showing a white plastic piece with a brown elastic band loop.</p>