

2007/07/07

同志社大学工学部

機械システム工学科 辻内伸好

同志社大学 小泉・辻内研究室のデモ内容

① マスタ・スレーブ5指ハンド



空気圧で駆動する人工筋を22本組み込んで人間の手のような滑らかな動きができるロボットハンド(左図説明)。

デモに使用するするマスタ・スレーブハンド. ロボットハンド(左)とグローブをはめた人間の手(右)が同じ動きをする(右図説明)。

② 偏脚立位計測システム



力覚センサ24台を
マトリクス状に配置

3軸センサが敷き詰められた計測装置の上に立つと、体重の移動の様子が時々刻々表示される。