

## 概要

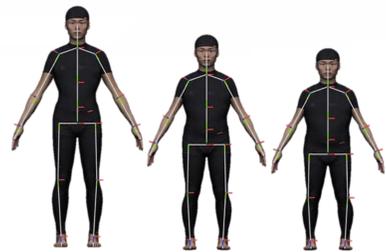
ロボットウェア、センサウェアのような人との物理的接触を伴う技術では、個人の身体能力・体型の違いによるアシスト効果や推定精度への影響が避けられない。計測実験による評価、およびデジタルモデルによるシミュレーションを活用し効果解析と設計支援を行う。

## キーワード

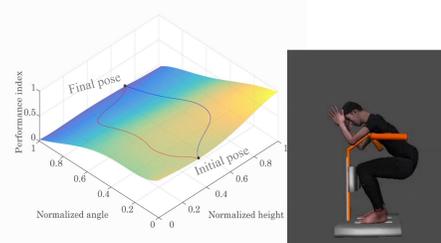
Mobility aid, Wearable robot, Experimental verification, Digital human model, Biomechanics

## シミュレーションを活用した機器設計

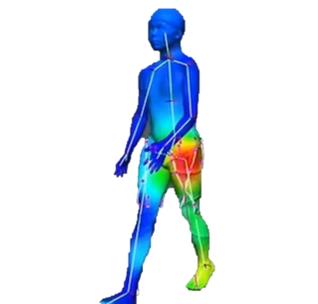
- ✓ 設計段階で人に対する力学的効果を見積もり
- ✓ 様々な体格を再現可能



個人差の再現

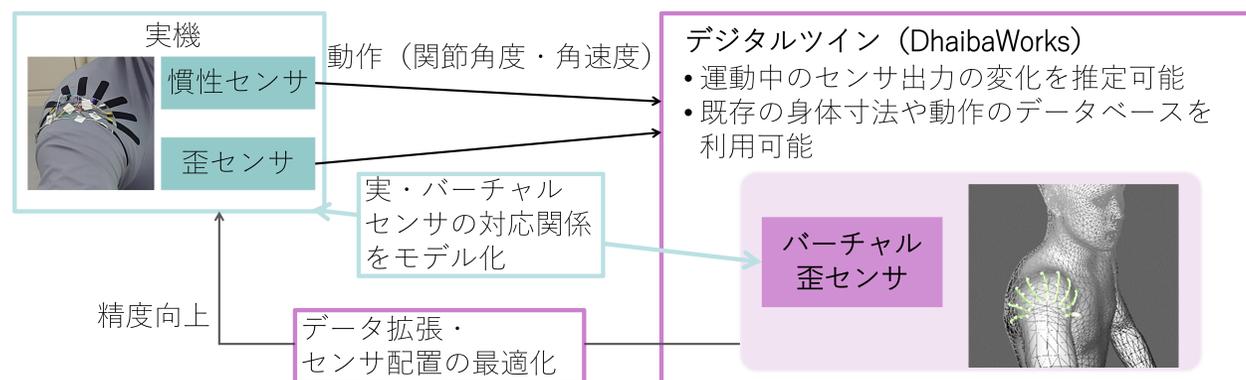


身体負担の少ない機器設計



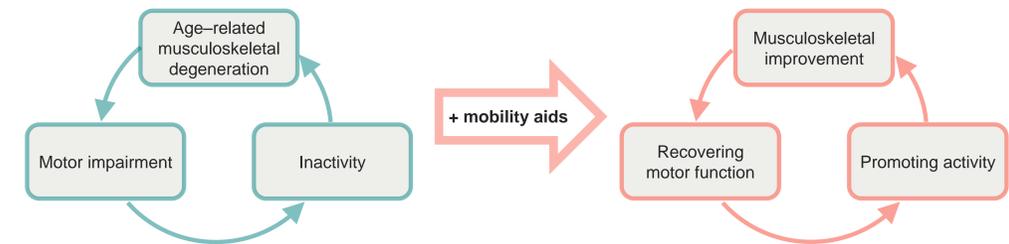
トルクシミュレーション

## センサウェアの設計支援

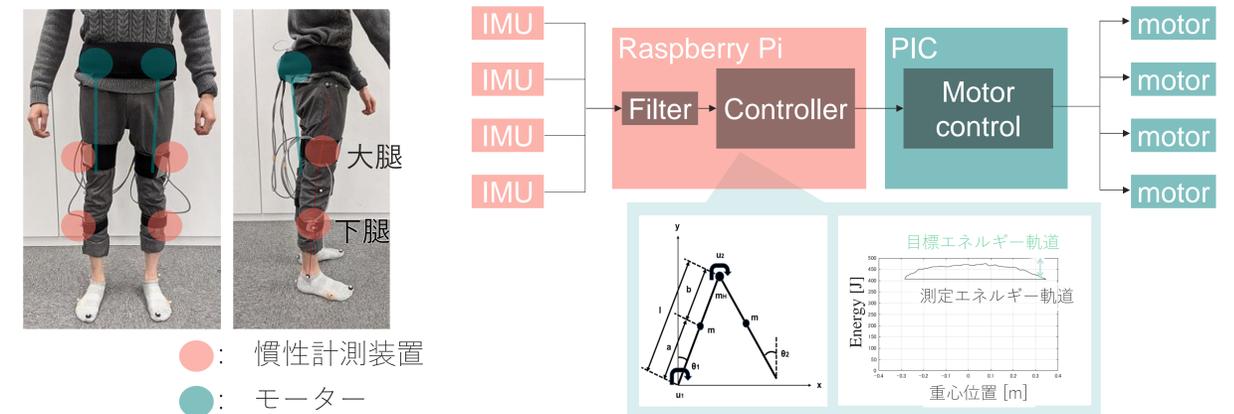


## 歩行支援機器の開発および実験的效果解析

動作支援ロボットの位置づけ：  
運動機能低下の悪循環から機能回復の好循環へ導く



## リアルタイムに歩行を評価しアシストを行う試作機の開発



## 歩行支援用装着型ロボット使用時の動作変化

