

### ① 人が体に装着するパワーアシストの研究

パワーアシストは、ロボットの技術を応用し、使用者の動きをセンサで読み取り、駆動力をコンピュータ制御して使用者を補助します。



### ② 柔らかく軽い人工筋肉の研究

柔軟素材でできた人工筋肉は、生物に似た動きができ、ソフトロボットなどに用いられます。動力源は空気や水で、高い安全性が特長です。



### ③ 移動ロボット群の制御システムの研究

複数の移動ロボットが自律的・協調的に走行できる制御システムを開発しています。車椅子ロボットへの応用を目指しています。

