

**研究内容:** 内視鏡手術支援ロボットや、筋電位による電動義手の制御など  
医療・福祉工学に関連したロボットの研究・開発を行っています

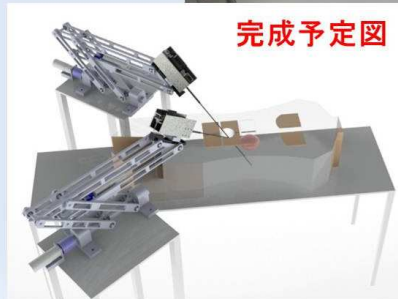
### ● 医療ロボットの研究開発



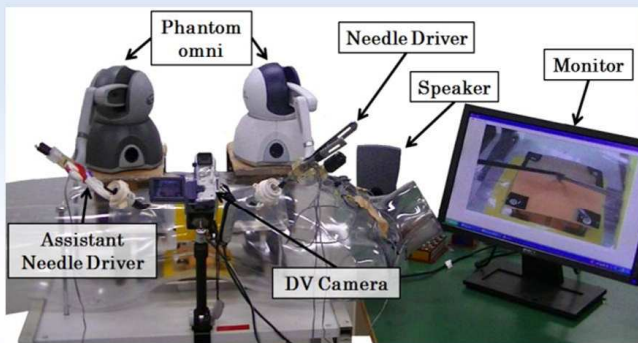
遠隔操作  
であたかも  
実際にもの  
を持上げて  
いるように  
感じる



完成予定図



(a) ハプティックデバイスによる  
多自由度ロボット鉗子の力覚制御



(b) 内視鏡手術シミュレータおよび  
手術安全システムの構築

(c) 単孔項式内視鏡手術(SPS)支援ロボットの開発

HOSEI

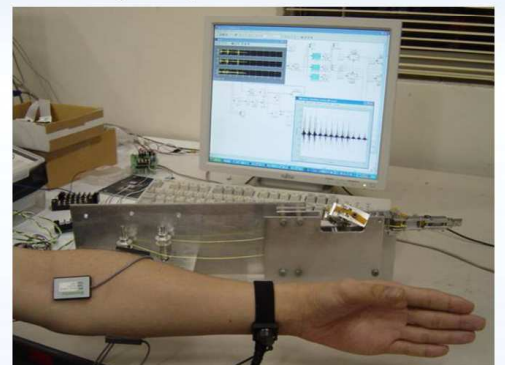
### ● 福祉ロボットの研究開発



(e) 脳波による電動車椅子の制御



多自由度ロボット鉗子



(d) 筋電義手の開発と制御



(f) 介護用パワーアシストスーツの開発

**研究成果: 特許取得<特許第4984280号>**

SICE-ICASE International Joint Conference 2006 「Young Author Award」受賞

ICASE International Conference 2008 「Student Paper Award」受賞

IEEE International Conference ICAL 2010 「Best Student Paper Award」受賞

International Conference on HSI 2011 「The Best Paper Award」受賞

