

## 柔軟なセンサ・アクチュエータの医療・福祉・産業への応用

### 主な研究テーマ

#### 1. 触覚センサの開発

→高感度, 小サイズ, 柔軟なセンサ  
を対象物の表面形状の測定などへ応用

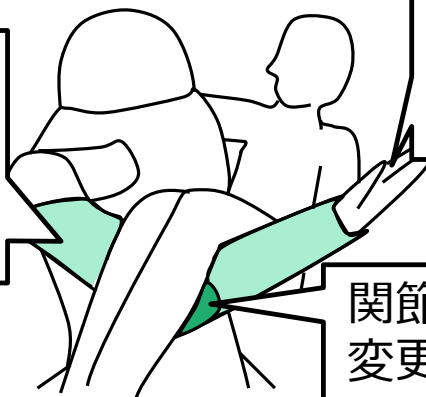
#### 2. 手術シミュレータの開発

→治療過程を数値計算と血管モデルを用いた  
実験で評価 (治療手技の評価, 製品設計に応用)

#### 3. 形状記憶ポリマーや人工筋肉のロボットへの応用

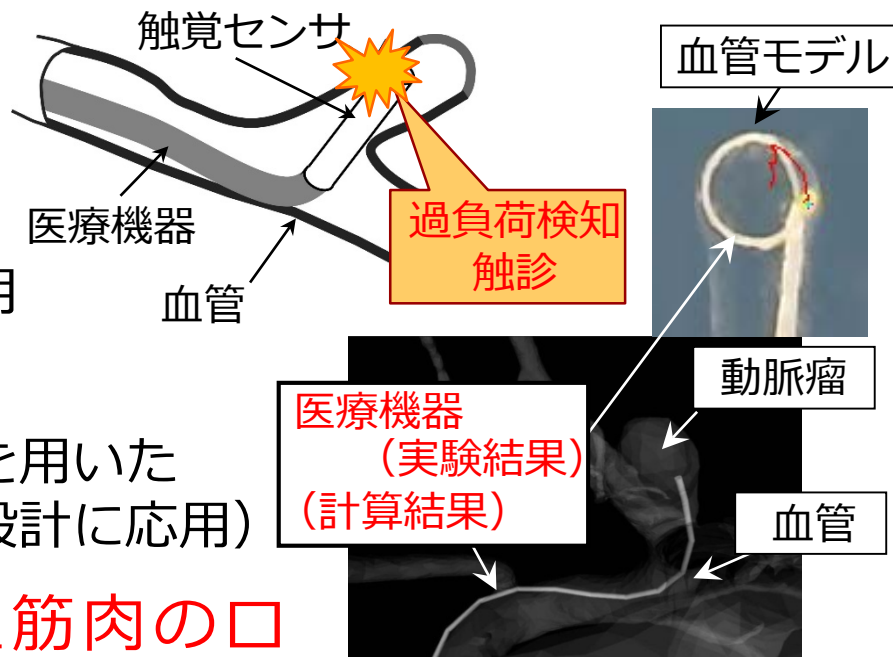
→人間の柔軟性と  
工場で従来使われてきた金属製のロボットの正確性と  
高剛性を自在に切替

センサ  
測定レンジ,  
感度を変更  
可能



関節剛性を  
変更可能

アクチュエータ  
従来にない動き  
も可能



詳しくはこちら