

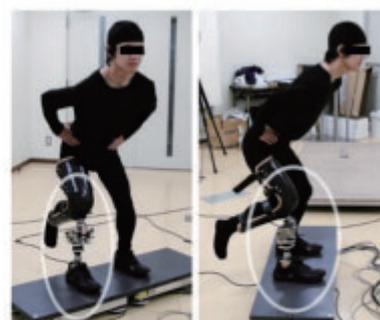


多機能な機械式膝継手

創造工学部 創造工学科 准教授 井上 恒

研究シーズの概要

身体運動の分析・評価に基づいて、身体運動と協調して働く機械の研究を行っています。現在、このテーマでは、多機能な大腿義足の研究に注力しています。従来の大腿義足では、階段を上る、中腰になるといった運動は非常に困難でした。身体運動の特性を分析・評価し、動作に応じて異なる機能を発揮する機構を開発することで、電子部品を使用しない機械式の義足でこれを実現しています。日常生活だけでなく農作業や各種労働作業、さらにはスポーツへの応用が期待されます。また、歩行データベースを用いた義足機能の最適化の研究、身体運動の分析を用いて安価かつ少数のセンサーで高度な制御を行う研究なども行っています。



階段を上れる & 中腰になれる
義足膝関節

【利用が見込まれる分野】 医療、福祉、スポーツ用品

研究者プロフィール

井上 恒 / イノウエ コウ



メールアドレス inoue.koh@kagawa-u.ac.jp
 所属学科等 創造工学部 創造工学科 機械システムコース
 職 位 准教授
 学 位 博士 (人間科学)
 研究キーワード バイオメカニクス、人間-機械系設計

問い合わせ番号：EN-17-001

本研究に関するお問い合わせは、香川大学産学連携・知的財産センターまで
 直通電話番号：087-832-1672 メールアドレス：ccip-c@kagawa-u.ac.jp