

機械工学

ロボット, アクチュエータ

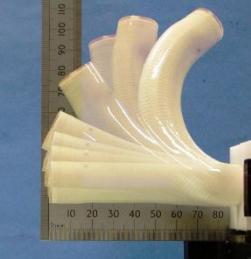
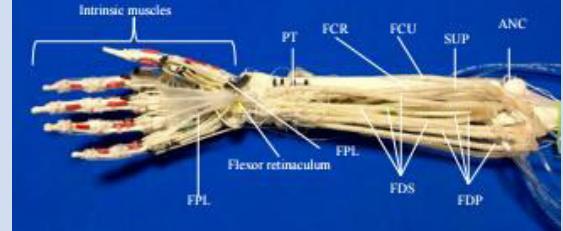
人工筋肉, ソフトロボット, マイクロロボット, フルードパワーアクチュエータ



機械系

教授

鈴森康一

過去の研究実績	現在、注力している研究	今後取り組んでいきたい研究
<p>1. 原発メンテロボット 2. 医用ソフトロボット 3. マイクロロボット 4. MEMS 5. マイクロリアクタ</p>  <p>ソフトアクチュエータ</p>  <p>マイクロロボット</p>	<p>1. 空気圧人工筋肉の開発とロボット関連応用 2. ロボット用油圧アクチュエータ 3. ポリマーアクチュエータを用いた薄膜ロボット</p>   <p>人工筋肉の応用</p>  <p>多自由度パワー ロボットハンド</p>	<p>1. 空気圧人工筋の身体サポート 機器への応用 2. 油圧アクチュエータのタフロ ボットへの応用 3. 機能性材料を用いたアクチュエータ開発</p> <p>「革新的なアクチュエータが革新的なロボットを生み出す」という姿勢で、新しいアクチュエータの研究開発と、そのロボット応用を進めています。開発した空気圧人工筋肉は東工大発のベンチャー企業から販売しています。多くの方と協力して、この人工筋肉で新しいシステムを実現していきたいと思います。</p>