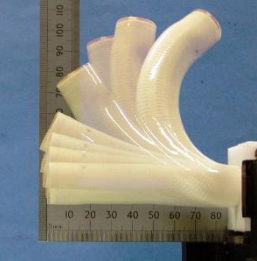

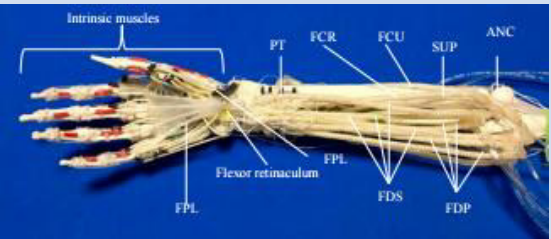




機械工学	ロボット, アクチュエータ	人工筋肉, ソフトロボット, マイクロロボット, フルードパワーアクチュエータ
------	---------------	---



機械系	教授	鈴木康一
-----	----	------

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
<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 原発メンテロボット</li> <li>2. 医用ソフトロボット</li> <li>3. マイクロロボット</li> <li>4. MEMS</li> <li>5. マイクロリアクタ</li> </ol>  <p>ソフトアクチュエータ</p>  <p>マイクロロボット</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 空気圧人工筋肉の開発とロボット関連応用</li> <li>2. ロボット用油圧アクチュエータ</li> <li>3. ポリマアクチュエータを用いた薄膜ロボット</li> </ol>   <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>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 空気圧人工筋の身体サポート機器への応用</li> <li>2. 油圧アクチュエータのタフロボットへの応用</li> <li>3. 機能性材料を用いたアクチュエータ開発</li> </ol> <div data-bbox="1796 878 2509 1249" style="background-color: #000080; color: white; padding: 10px;"> <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ひます。</p> </div>