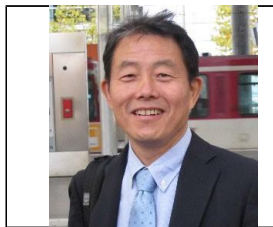


機械工学	機械システム, ロボット	機構, 要素, 産業用ロボット, 福祉機械
------	--------------	-----------------------



機械系	教授	武田行生
-----	----	------

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. ロボット機構の解析・特性評価・設計・キャリブレーション技術の構築</li> <li>2. 高精度・高出力パラレルロボットの実現</li> <li>3. 下肢障がい者用移動支援装置の開発</li> <li>4. パワーアシスト駆動系の開発</li> <li>5. 球面軸受・ブレーキなどのロボット要素の開発</li> </ol>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 新しいロボット機構学の構築: ダイナミックペアを用いた, 人を含む機械運動系の解析・特性評価・総合手法の開発</li> <li>2. 高性能産業用ロボットの開発</li> <li>3. 障がい者・高齢者の動作支援・リハビリ支援の装置開発と製品化</li> </ol> <p style="text-align: center;">代表的研究例</p> <div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p style="color: red; font-size: small;">機構の解析・設計技術の構築とその応用</p>  <p style="font-size: x-small;">空間パラレル機構を用いたパイプベンダ</p> </div> <div style="text-align: center;"> <p style="color: red; font-size: small;">バリアフリー社会実現のための支援ロボット</p>  <p style="font-size: x-small;">歩行支援ロボット</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p style="font-size: x-small;">足首リハビリロボット (企業との共同開発)</p> </div> </div>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 人と社会環境を含めた機械システムの設計技術開発と産業応用</li> <li>2. 折り紙, 柔軟要素, などを活用した新しい機構の開発</li> </ol> <p style="background-color: #000080; color: white; padding: 5px; font-size: small;">運動機構の汎用的解析・設計技術の構築を基盤技術とし, 高性能ロボット, 支援装置などの開発に応用して社会に貢献し得る機械システムの創出を目指します。産業・社会ニーズに応じた機構設計, 要素開発を行います。</p>

<http://www.msd.mech.e.titech.ac.jp/>, [takeda@mech.titech.ac.jp](mailto:takeda@mech.titech.ac.jp)