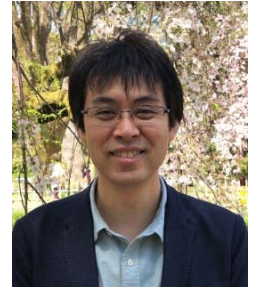


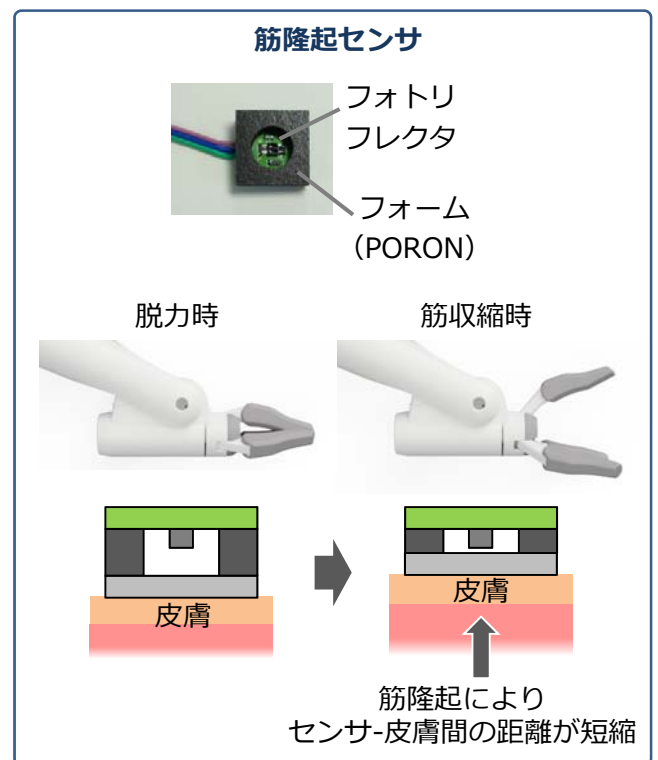
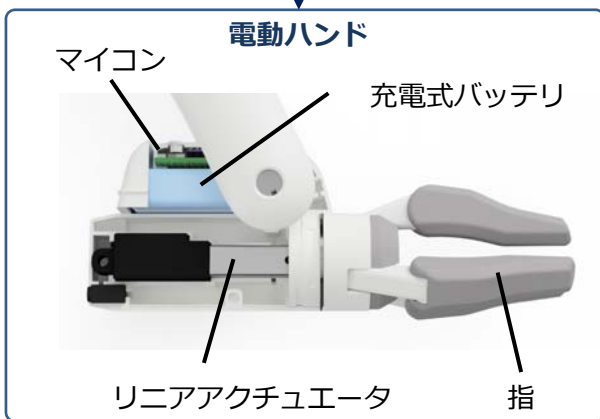
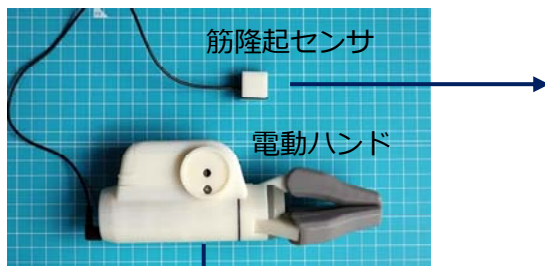
筋隆起センサにより操作可能な電動ハンド

吉川 雅博 (よしかわ まさひろ)
ロボティクス&デザイン工学部 システムデザイン工学科
准教授



用途・応用分野：福祉機器など

■ 研究シーズ概要



■ 研究シーズの特徴

電動ハンド

- ・対向配置の3指により様々な物体を把持可能
- ・3Dプリンタで低コストに製造可能

筋隆起センサ

- ・様々な体部位の動きを用いて電動ハンドを操作できる

