

柔軟メカニズムによる小型・軽量・安価な手指運動の日常動作支援およびリハビリテーション装置の上市による新たなロボット市場創出



■期待される成果

脳卒中患者らがより快適な日常生活をおくるための日常的に装着可能な小型・軽量・安価な手指運動支援装置を提供する。

■想定される実用化の時期 2018年頃

■プロジェクトリーダー

九州大学・荒田純平

■実施期間

九州大学

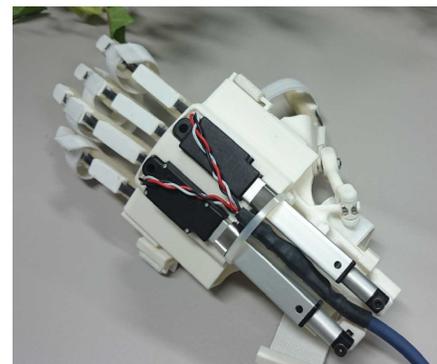
■実施期間

平成25年12月～平成28年11月

■シーズの内容

3層のばね構造による手指運動支援メカニズム

- ・現在、多くの脳卒中患者らは、手指の運動機能障害に悩まされており、社会復帰への妨げとなっている。
- ・従来の装置は、機械要素として産業機械に用いられるリンク、軸受け、ピンなどを多重に使用するため、高重量、大型、高価であった。
- ・本課題では、柔軟メカニズムとしてばねを3層に配置した独自機構を開発することで、従来に無い小型・軽量・安価な手指運動の日常動作支援装置を開発する。



柔軟メカニズムによる手指運動支援機構

