

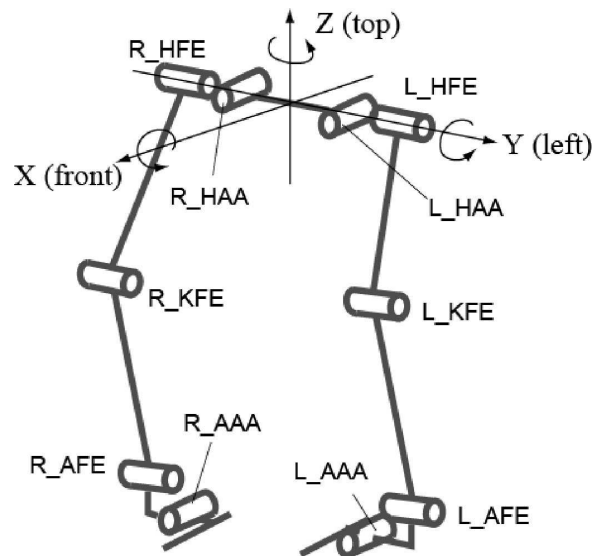
技術の名称

外骨格型ロボット

適用分野

運動支援ロボット、リハビリ支援装置

- 目的 体幹・下肢部の運動支援を適切に行なうことを目的とする。
- 効果 本発明は、高負荷で低周波のトルクに際しては空気圧式の人工筋肉(エアマッスル)が動作し、低負荷で高周波のトルクに際しては、エアマッスルと電動モータとが動作するよう、構成されているので、軽量であるにも拘わらず、実用に耐え得る外骨格型ロボットが実現できる。
- 技術概要 ヒトの下半身を模した外骨格型ロボットであって、左右の足首(AFE)、左右の膝(KFE)および腰左右(HFE)の各位置に能動関節が配置されており、各能動関節は、エアマッスルと電動モータを具備していて、高負荷で低周波のトルクに際してはエアマッスルが動作し、低負荷で高周波のトルクに際しては、エアマッスルと電動モータとが動作するよう、制御される。

■ 特記事項、
図など

- 主たる提供特許 特許等の名称: 外骨格型ロボット
登録番号:
出願番号: 特願2010-190485
公開番号: 出願日: 平成22年8月27日

- 実施実績 有、 ○無
- 提供形態 ○実施許諾、 ×権利譲渡

お問合せ先 株式会社国際電気通信基礎技術研究所(ATR) 経営統括部 知的財産チーム
〒619-0288 京都府相楽郡精華町光台二丁目2番地2
TEL 0774-95-1171, 1195 E-mail ; patent@atr.jp