

研究タイトル：（１）車いす支援を実現するネットワークロボットに関する研究
（２）複数の車輪型移動ロボットを用いた協調段差移動に関する研究



氏名：池田 英俊 **E-mail：**ikedah@nc-toyama.ac.jp

職名：准教授 **学位：**博士(情報科学)

所属学会・協会：日本ロボット学会, ライフサポート学会, 人間工学会, IEEE

キーワード：ロボット工学, 福祉工学

**技術相談
提供可能技術：**
 ・車輪型移動機構の不整地移動に関する研究開発
 ・福祉機器に関する研究開発

研究内容：

(1)車いす利用者の生活支援を実現するネットワーク接続型ロボットの実現を目指しており、現在は車いすとロボットによる協調段差移動に関する研究を行っている。これは、車いすの段差移動をパートナーロボットの支援により実現し、さらに登り終えた車いすを利用してロボットも段差を踏破するというものである。段差移動時にマニピュレータの一部関節を受動制御とし、そのリンク部を状況に応じ、ロボットや車いすに「押しあて」、又は「引っ掛ける」という動作を利用することで、車両の安定した段差移動を実現している。

(2)複数の車輪型ロボットを用いた協調段差移動に関する研究を行っている。これらのロボット同士は取り付け部が受動的に回転可能なリンクを用いて連結されており、そのリンクの取り付け高さで車両間の速度差を制御することで、段差移動(乗り、降り)を実現している。

提供可能な設備・機器：

名称・型番(メーカー)	