

高知発介護予防歩行訓練ロボット

高知工科大学 システム工学群 教授 王 碩玉

【研究シーズ概要】

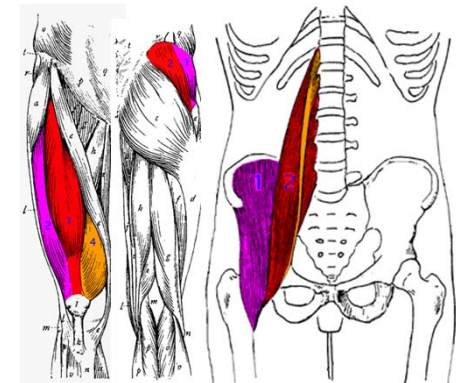
全方向移動型歩行訓練器を提案し、高齢者を対象とした臨床試験により、有用性が認められている。本研究を通して、①小型高出力オムニホイールのメカニズム開発に成功し、②高精度経路追従制御技術、力覚情報による方向意図の同定技術を確立した。①②はロボット工学に貢献できると期待している。



リハの現場
大変重労働



新型歩行訓練ロボット（1999年より）



臨床試験

病院、老人ホーム
韓国やデンマーク
で臨床試験実施中



歩行王（アルキング）

商品化
(2008)