



名前 津田 尚明

役職 准教授

学位 博士(工学)

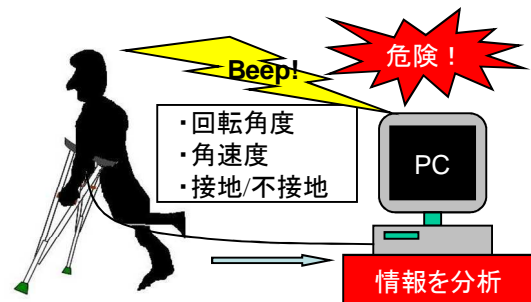
# メカトロニクス

## ～ロボット技術の活・転用～

ロボットや電子機械といった分野をメカトロニクスといいます。この分野の技術は、ロボットだけでなく、日常生活で用いる様々な機器に活用できる可能性があります。

### 松葉杖歩行訓練器

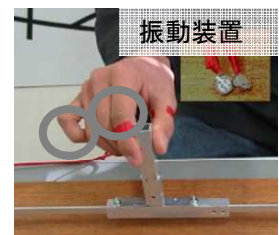
この研究では、ロボットなどの自動機械で使われているセンサやモータなどの技術を、福祉機器に適用しています。具体的には、松葉杖使用者の歩行方法を「手軽な装置で」計測し、あらかじめ登録しておいた「ウマイ歩き方」と比較し、不適切な歩き方の人には自動でアドバイスする方法を研究します。



### 振動提示による動作教示

人間が他人に動作を教示するとき、学習者の手をとって身振りを教える方法(手導き)がよく使われます。本研究では、メカトロ技術を用いた動作教示を目指しています。

当面は、書道のような筆記動作の教示を課題にしています。実現すれば、近くに専門家が居ない外国などでも、専門家から直接指導を受けているような感覚で書道を学べる可能性があると考えます。



日高川町と連携し、  
WARAIロボット  
も作りました

※ロボットで使われている技術を身近なものに適用することで、普段使うものが「人に優しい・人が扱いやすい」ものになることを目指しています。

**専門分野: ロボティクス・ヒューマンインタフェース**

**技術協力・相談分野: ロボットやメカトロニクス分野で、特に、人間が関わる部分についての研究**

**連絡先 tel:0738-29-8340 e-mail:tsuda@wakayama-nct.ac.jp**