

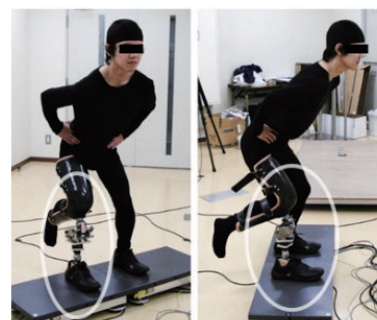
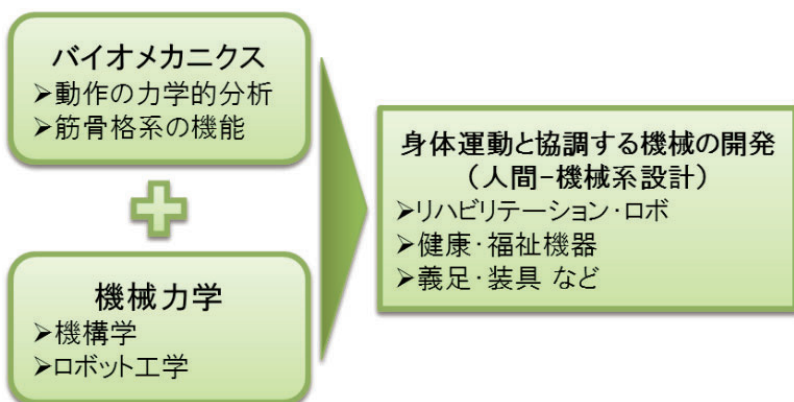


# 多機能な機械式膝継手

創造工学部 創造工学科 講師 井上 恒

## 研究シーズの概要

身体運動の分析・評価に基づいて、身体運動と協調して働く機械の研究を行っています。現在、このテーマでは、多機能な大腿義足の研究に注力しています。従来の大腿義足では、階段を上る、中腰になるといった運動は非常に困難でした。身体運動の特性を分析・評価し、動作に応じて異なる機能を発揮する機構を開発することで、電子部品を使用しない機械式の義足でこれを実現しています。日常生活だけでなく農作業や各種労働作業、さらにはスポーツへの応用が期待されます。また、歩行データベースを用いた義足機能の最適化の研究、身体運動の分析を用いて安価かつ少数のセンサーで高度な制御を行う研究なども行っています。



階段を上れる & 中腰になれる  
義足膝関節

【利用が見込まれる分野】 医療、福祉、スポーツ用品

## 研究者プロフィール

井上 恒 / イノウエ コウ



|         |                         |
|---------|-------------------------|
| メールアドレス | inoue.ko@kagawa-u.ac.jp |
| 所属学科等   | 創造工学部 創造工学科             |
| 所属専攻等   | 機械システムコース               |
| 職位      | 講師                      |
| 学位      | 博士（人間科学）                |
| 研究キーワード | バイオメカニクス、人間-機械系設計       |

問い合わせ番号：EN-17-001

本研究に関するお問い合わせは、香川大学産学連携・知的財産センターまで  
直通電話番号：087-832-1672 メールアドレス：ccip-c@kagawa-u.ac.jp