②-1

少子高齢化・
地域・モビリティ

MEIJO Seeds & Solution

人手不足に挑み、地域の未来をつくる

移乗支援・転倒衝撃緩和ロボットなど（リビングラボ実証）

技術の応用展開から健康長寿社会の実現へ

人手不足や腰痛リスクに悩む介護現場で、本当に「現場で使える」ロボットを導入できていますか？

介護施設などでの移乗介助といった業務の身体的・精神的な負担を軽減し、
実際の現場における受容性を確保するための実証検証が不可欠です。

加藤 健治 准教授
理工学部
メカトロニクス工学科

身体的負担が大きい従来介護

高齢者本人の
力を活かすアシスト

挑戦を後押しする
ロボット開発

「できない」を
「やってみたい」に変える

ロボットを活用したアシスト介護

1 身体的負担の軽減

移乗支援ロボット等により、介護者の腰痛や、身体的負担を軽減する

2 自然な動きを高精度計測

リビングラボ全体でのマーカーレス動作計測により、非接触で行動データを取得する

3 安全性と有用性の検証

生活空間における人間とのインタラクションを解析し、現場へのエンドツーエンドの実装を推進する

世界・国内での研究実績

- 天井懸垂型転倒衝撃緩和ロボットの開発
- リビングラボ「長寿チャレンジハウス」の設立
- マーカーレス・モーションキャプチャ・アプリケーション実証拠点の構築

想定連携先

- 福祉用具メーカー
- 介護住宅・介護施設
- 医療メーカー
- 住宅メーカー

ポスター
データ
PDF