

小林 宏 Hiroshi KOBAYASHI (東京理科大学 工学部 機械工学科 教授)

研究の目的

「生きている限り自立した生活を実現する」ことを可能とする技術シーズの研究開発

研究の概要

- 人間の筋力を補助するアシストスーツ: マッスルスーツ® の開発
- 歩行困難者でも転倒の心配なく正しい姿勢で歩けるアクティブ歩行器
- 超リアルな表情と音声でコミュニケーションする受付ロボットの開発
- 新機構トイレの開発 ●筋疲労計測 ●鋼材の自動成分識別、他



<腰補助モデル>

POINT

企業と積極的に連携・リードし、実際に人に役立つ人間中心で人間をアシストするロボット・機械システムを中心に、製品化を視野に入れた世界的にもユニークなOnly ONEの研究開発を進めています。

今後の展開

「マッスルスーツ®」の事業化・販売のために学内発ベンチャー「(株)イノフィス」を創業しました。
「(株)イノフィス」では、研究室での開発成果物を順次、製品化しています。「マッスルスーツ®」は累計出荷台数13,000台を突破しました(2020/7月)

- 知的財産権: 特許05505740号「腰部補助装置」他多数
- 株式会社イノフィス(代表者: 折原 大吾)
所在地: 〒101-0035 東京都千代田区神田紺屋町15番地
グランファースト神田紺屋町6階 電話: 03-6260-7970
事業内容: 人間の動作を支援する機器の開発、計画、販売 他

