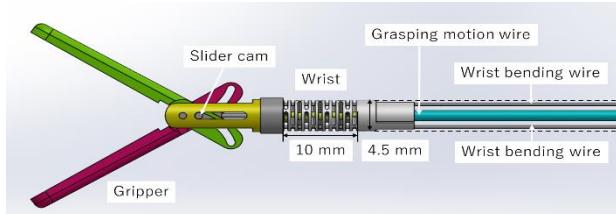


次世代手術支援ロボット

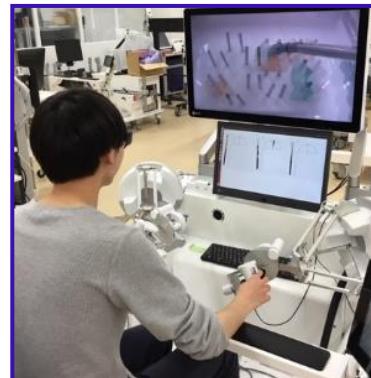
- 低侵襲化、高精密化および自律化に関する研究開発



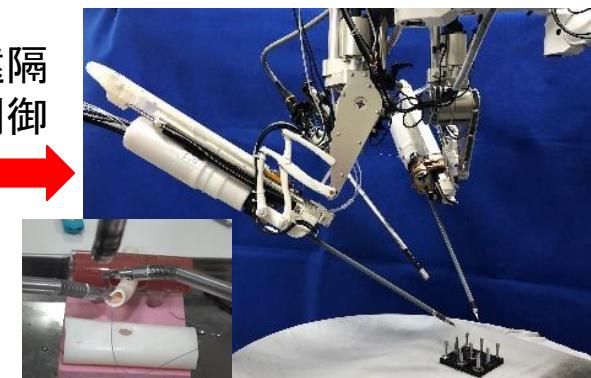
多自由度ロボット鉗子

遠隔操作システム

- 高剛性かつ直感性を両立するバイラテラル制御の研究
- ポータブル精密ハapticマスタデバイスの開発



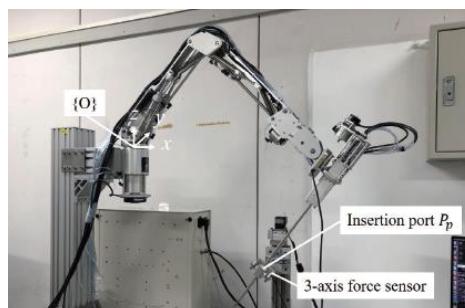
遠隔
制御



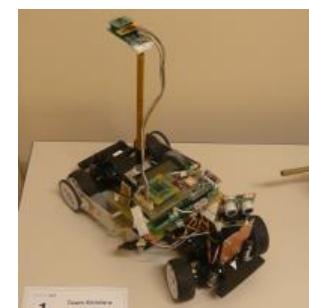
マスタースレーブ手術支援ロボットシステム

空気圧精密サーボ

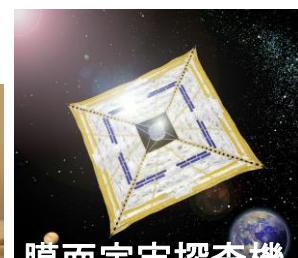
- 精密ソフトアクチュエータの開発
- 小型高応答サーボ弁の開発



多関節マニピュレータ



自律走行車



膜面宇宙探査機



超小型ローバー

自律・知能化ロボティクス

- 自律化サービスロボット
- モバイルマニピュレータシステム
- 人工衛星、宇宙探査ロボットなど