

工学部工学科 機械工学コース

山本郁夫研究室

Ikuo Yamamoto Laboratory

世界最先端のロボット・メカトロニクスの開発をめざして

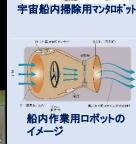


2. 宇宙作業用極限環境ロボット









医療

月面探査用ホッピングロボットとサメ型起震装置

3 柔軟な運動を実現できる水中ロボット



海洋

撮影(クラックなどの発見)





環境対策自律船



水上検査ロボット 水中探查用ROV

患者、医者、介護者の負担を軽減する 4. 先端医療・介助ロボット



サメ肌鉗子

国立大学法人長崎大学 大学院工学研究科 総合工学専攻 〒852-8521 長崎県長崎市文教町1番14号 Tel 095-819-2514