国立大学法人
長崎大学
NAGASAKI UNIVERSITY

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

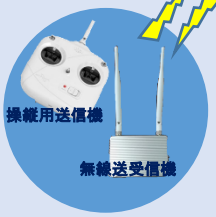
1．環境観測用飛行ロボット　航空

自律飛行ロボット

赤潮サンプリングロボット

トンネル検査気球ロボット

橋梁検査飛行ロボット

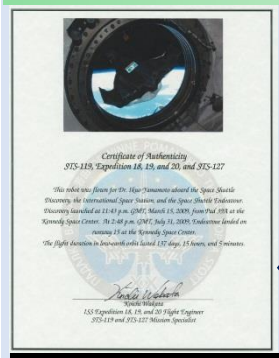


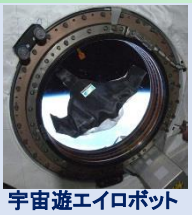
空中からの観測

撮影（クラックなどの発見）

モニター

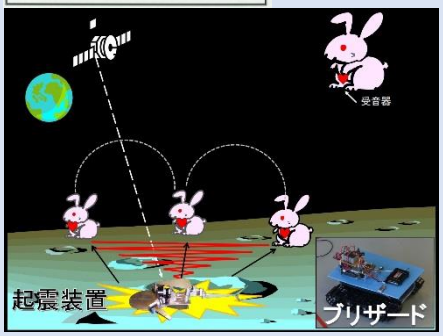
2．宇宙作業用極限環境ロボット　宇宙



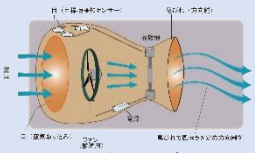

宇宙遊エイロボット

宇宙遊泳証明書

宇宙船内掃除用マンタロボット



月面探査用ホッピングロボットとサメ型起震装置


船内作業用ロボットのイメージ

3．柔軟な運動を実現できる水中ロボット　海洋

鯛型ロボットとその構造

水中観測用 ROV

イルカ型ロボット

環境対策自律船

構造物検査船型ロボット

水上検査ロボット

水中探査用ROV

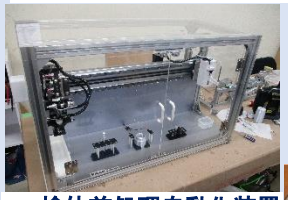
4．患者、医者、介護者の負担を軽減する先端医療・介助ロボット　医療

簡易型上肢リハビリロボット

上肢関節可動域訓練装置

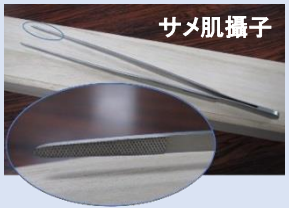
細胞シート貼付器

肺パッド


PCR検体前処理自動化装置

柔軟把持鉗子

サメ肌鉗子


サメ肌攝子

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