

# マッスルスーツ®

着用により人間の動きをサポートする全く新しい動作補助ウェア



適用例：腰+肘+肩屈曲補助

適用例：腰+肘補助

動作原理：空気圧式人工筋肉の収縮力を、ワイヤを介して関節のプーリに伝え、関節を回転させます。



腕&腰  
補助用

- ウェアラブルロボット(着るロボット)
- 軽量、低コストの動作補助ウェア(腕、腰)
- 着用により人間の動作を直接補助



- 要介護者(高齢者、身体障害者など)の動きを補助
- 健常者(特に肉体労働者)の姿勢補助、筋力補助
- 様々な動きの再現(素振り、スイングなど)



腰  
補助用

H21腕&腰モデル仕様	
重量	7.5kg
動力	圧縮空気
自由度	肘1自由度
	肩4自由度
	腰1自由度
補助動作	肘曲げ
	肩の屈曲(腕を前方に) 腰曲げ
補助力	肘45Nm
	肩45Nm
	腰90Nm
操作方法	スイッチによる 動作パターン再生

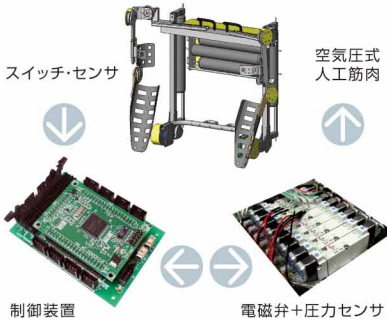


H21腰モデル仕様	
重量	3.5kg
動力	圧縮空気
自由度	腰1自由度
補助動作	腰曲げ
補助力	腰90~360Nm
操作方法	スイッチ



\* 2010年販売開始予定  
\* 試用承ります

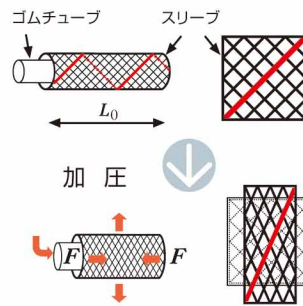
## マッスルスーツ



## コンプレッサ



## 空気圧式人工筋肉



柔軟  
簡易構造  
軽量:約300g/m  
最大約30%の収縮  
高出力:最大150kgfの収縮力  
水中でも動作可能