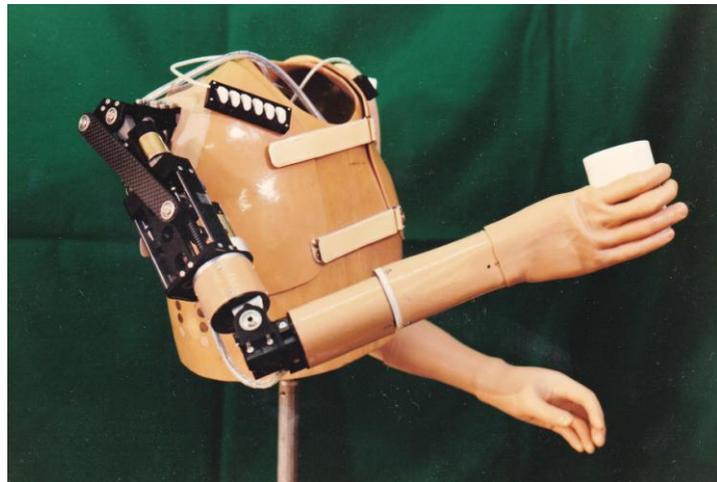


1968年 サリドマイド児用電動義手



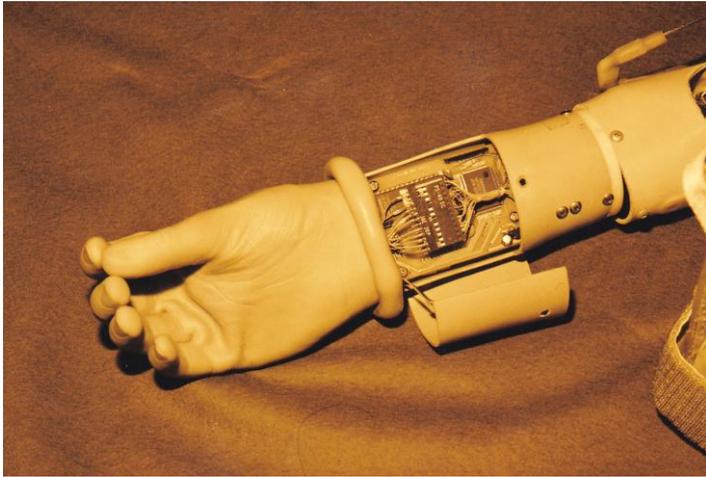
1987年 上肢両側切断者用電動義手



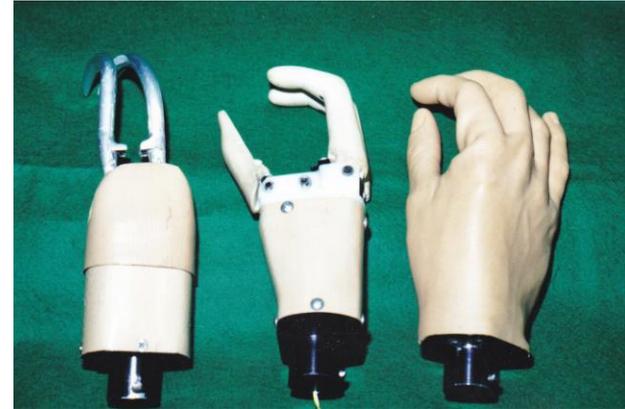
1986年 マイクロコンピュータ駆動電動義手



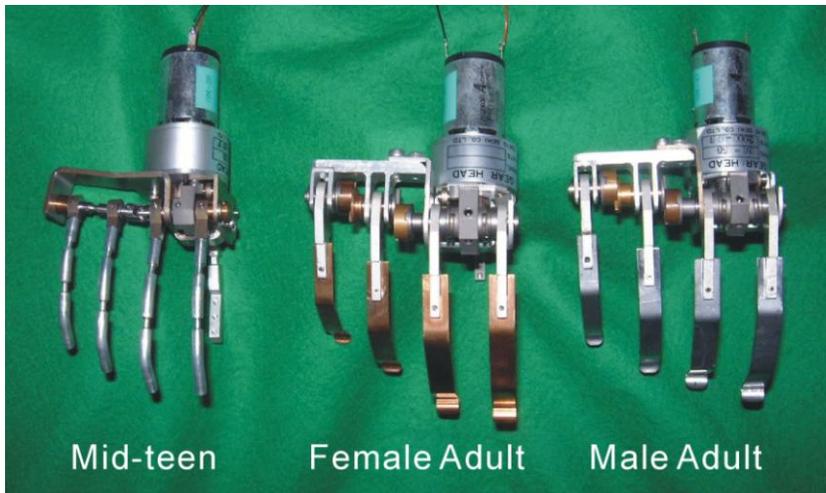
1975年 マイクロコンピュータ駆動の手



マイクロコンピュータ駆動の前腕義手



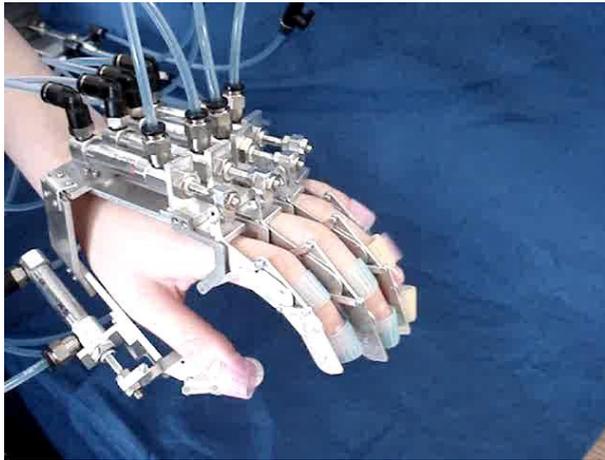
電動ハンド（フックタイプ[左]、触覚付きハンド[右]



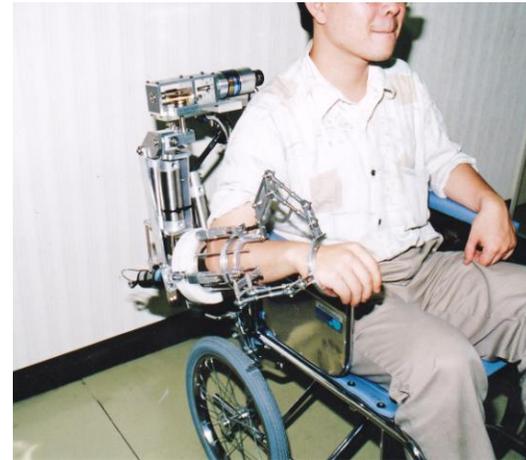
電動ハンドのメカニズム



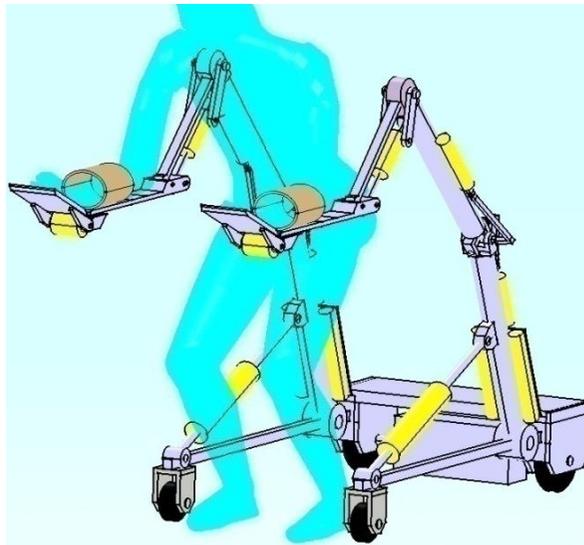
装飾用グローブを付けた電動ハンド（触覚センサ付き）



リハビリテーションハンド(訓練用)



動力装具 (アーム用)



移乗用ロボット (片腕 30kgf を実現)

