

概要

目 次

1	緒言	1
2	章のタイトル	2
2.1	節のタイトル	2
2.1.1	項のタイトル	2
3	結言	3
4	謝辞	4

1 緒言

近年，ロボティクスや医療分野において，柔軟性を持つアクチュエータの重要性が増している．特に，従来の硬いアクチュエータに代わる柔軟な人工筋肉は，より自然な動作や安全性の向上が期待されており，様々な応用が模索されている．人工筋肉の中でも，細径人工筋はパワーアシストスーツや筋骨格ロボットにおいて重要な役割を果たす [?]. しかし，現状においては人工筋肉の細径化に課題があり，これらの解決に向けたさらなる研究が必要とされている．中西研究室でも McKibben 型人工筋肉の細径化に成功しているが [?], 内径 3 mm 以下の人工筋肉の作成はスリーブとゴムチューブの作成が困難なためこれ以上の細径化は難しいと考えられる．そこで本研究では，構造が簡単である軸方向繊維強化型人工筋肉 [?] を用いて，従来よりもさらに細径な空圧筋の開発を目的とする．

2 章のタイトル

2.1 節のタイトル

2.1.1 項のタイトル

3 結言

4 謝辞

本研究を進めるにあたり、数多くの助言、提案、活発な議論をしていただいた中西大輔先生に心から感謝申し上げます。また、様々なご助言やご協力をいただきました中西研究室の皆様に、心から感謝いたします

参考文献