



COMPASS meetup vol.41

# 「すごい」を形にする

## - 機構から創るロボティクス



### 金田 礼人 (機械知能システム学専攻 准教授)

2026. 1.27

12:15~12:45 @Zoom  
(発表15分、Q&A15分)

アニメや映画の中に登場する、あの「すごいロボット」を自分の手で現実に動かしてみたいと思ったことはありませんか？私たちの研究室では、独自の機構やアクチュエータを開発することで、これまでのロボットの常識を覆すような新しい動きの実現に挑んでいます。今回発表では、映画『スパイダーマン』のドクター・オクトパスを参考に開発したロボットアームを紹介します。特殊な構造を採用することで、まるで生き物のように自在に伸縮・屈曲しながら、重い物体を力強く持ち上げることができます。

**研究分野** ロボティクス、機構学

**keyword** スパイダーマン、伸縮アーム、ソフトロボット

**対 象** 電気通信大学教職員、学生

**参加申込** 右側のQRコードのフォームからご登録ください。

COMPASS meetupは、学内研究者がどんな研究をしているのかを知る機会として、お昼休みに定期的で開催しています。本学の教職員・学生はどなたでも聴講可能です。気軽にご参加ください。



【お問合わせ】  
研究教育マネジメント推進室URA  
compass@ura.uec.ac.jp