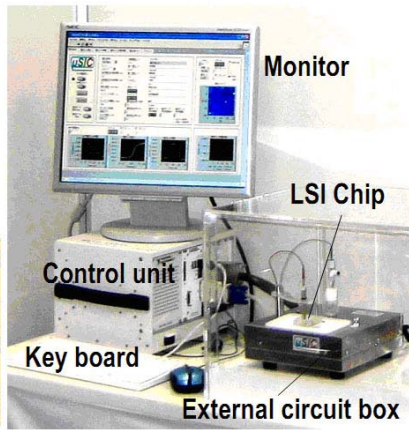
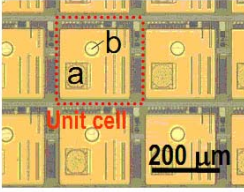
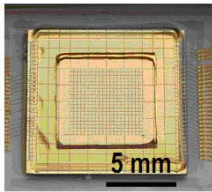
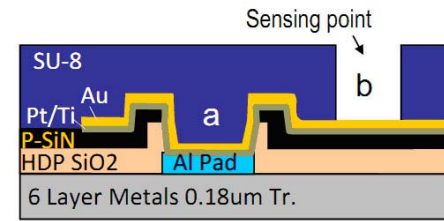
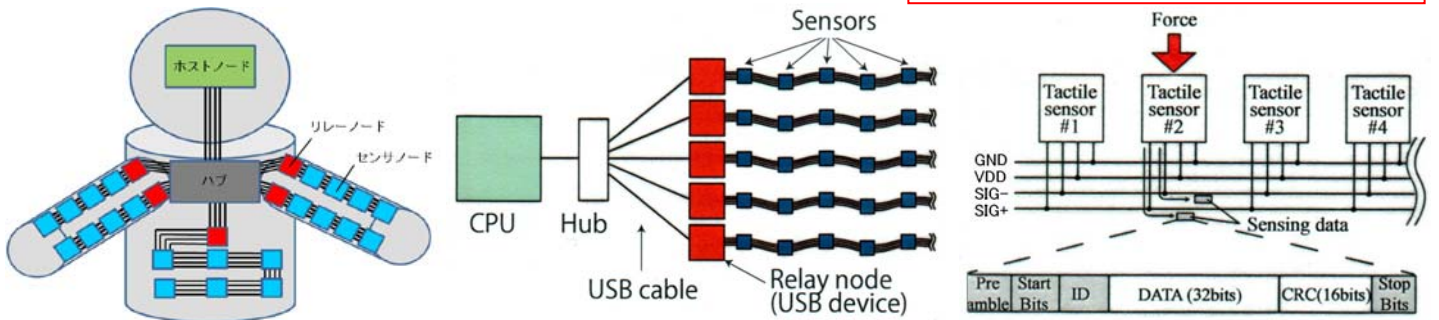
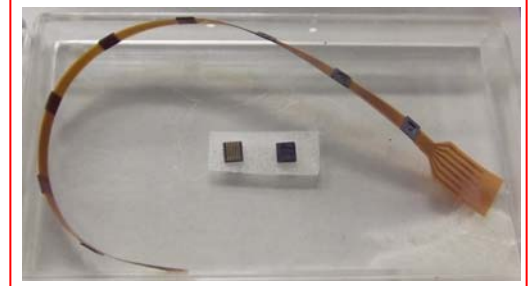
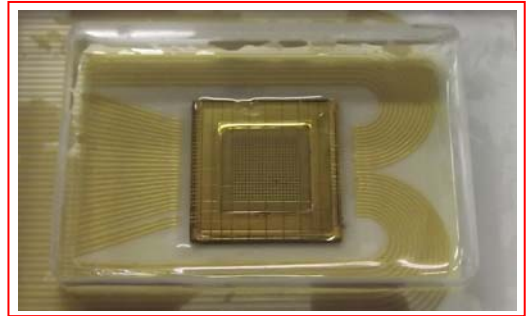


# バイオ LSI と触覚センサネットワーク

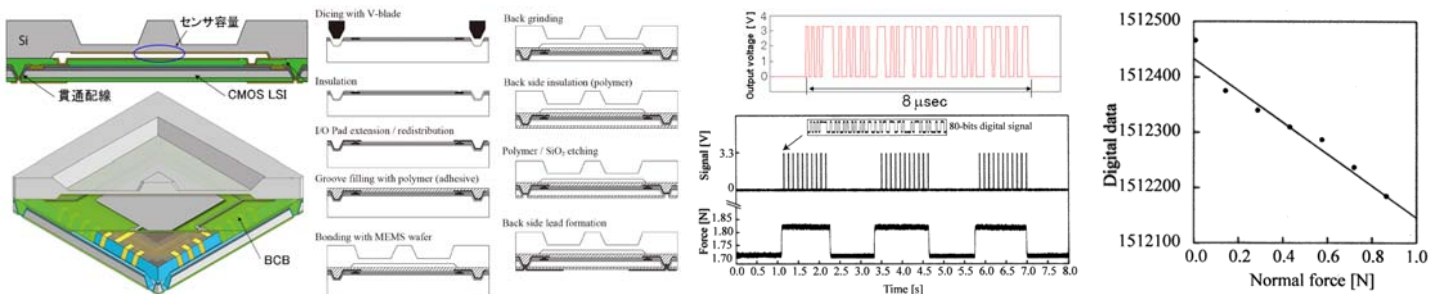
(先端融合領域イノベーション創出拠点形成プログラム)



バイオ LSI (東北大 末永)



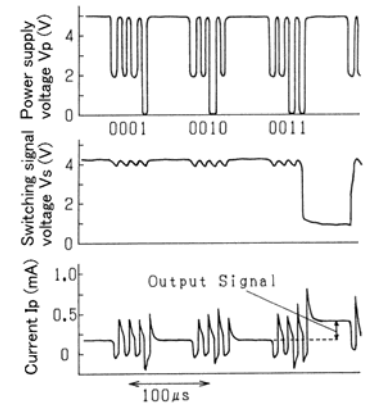
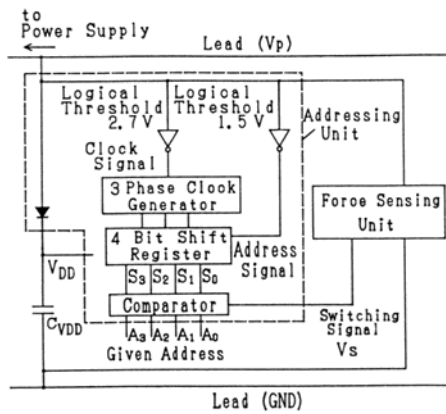
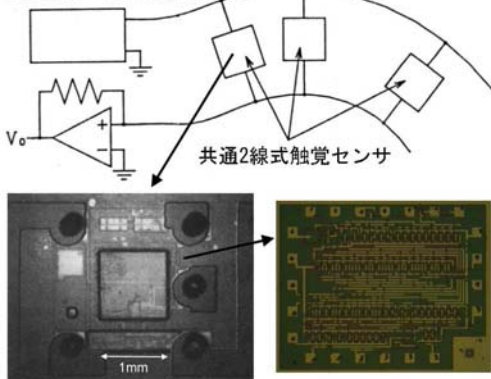
介護ロボット用イベントドリブンス式触覚センサネットワーク (東北大 豊田中央研究所)



ロボット皮膚用触覚センサ (東北大 豊田中央研究所)

参考文献：室山真徳, 巻幡光俊, 中野芳宏, 松崎栄, 山田整, 山口宇唯, 中山貴裕, 野々村裕, 藤吉基弘, 田中秀治, 江刺正喜, ロボット全身分布型触覚センサシステム用LSIの開発, 電気学会論文誌E, 131 (2011) pp.302-309

電源供給・センサ選択



ポーリング式共通 2 線式触覚センサネットワーク

参考文献：S.Kobayashi, T.Mitsui, S.Shoji and M.Esashi, Two-Lead Tactile Sensor Array Using Piezo-resistive Effect of MOS Transistor, Technical Digest of the 9th Sensor Symposium (1990) pp.137-140

