

1 趣旨説明

14:45～

中里 裕一（日本工業大学）

2 斜面適応型背屈サポートユニットの開発に関する予備実験

14:50～

Preliminary Experiments for the Development of a Slope Adaptive Dorsiflexion Support Unit

○中原 麻葵¹⁾、小野 翔正¹⁾、戸高 健¹⁾、菊池 武士²⁾

1)大分大学大学院 工学研究科、2)大分大学 理工学部

3 足荷重の視聴覚呈示機能を有した歩行訓練システムの構築

15:05～

— 荷重測定機能を持つ歩行路の出力特性 —

Development of Gait Training System with Audiovisual Feedback Function Ground Reaction Force-characteristics of walking paths with load measurement function

吉井 悠帆¹⁾、阿部 功²⁾、池内 秀隆²⁾、○久保 友紀¹⁾

1)大分大学大学院 工学研究科、2)大分大学 理工学部

4 円筒型把持力計により計測した指力バランスと巧緻性との関係

15:20～

Relation between Finger Dexterity and Balance of Finger Force Measured by Cylinder Type Finger Force Distribution Measurement System

○浅原 善太郎¹⁾、牧野 浩二³⁾、趙 璐²⁾、孫 瀟³⁾、寺田 英嗣³⁾

1)山梨大学大学院 医工農学総合教育部 工学専攻 メカトロニクス工学工学コース、2)北川工業株式会社、

3)山梨大学 工学部 メカトロニクス工学科

5 遠隔操作可能なドローンシステムのユニバーサルデザイン

15:35～

— 視線のみで制御可能なシステムの有効性の検討 —

Universal Design of a Remote-Controlled Drone System (Study on the Effectiveness of the System Controlled by Only Eye Movements)

○鈴木 陸¹⁾、関 優希¹⁾、古川 敦規¹⁾、谷岡 龍一³⁾、甲斐 義弘²⁾、谷岡 哲也⁴⁾

1)東海大学大学院 工学研究科 機械工学専攻、2)東海大学 工学部 機械工学科、3)広島都市学園大学 健康科学部 リハビリテーション学科、

4)徳島大学大学院 医歯薬学研究部 看護管理学分野

6 農作業用無動力アームサポートスーツの設計（実験に基づく有効性の検討）

15:50～

Design of an Agricultural Arm Support Suit Which Requires No Power Source : Study on the Effectiveness Based on Experiments

○祐島 零央¹⁾、長津 岳大¹⁾、竹中 悠真²⁾、菅原 憲一³⁾、甲斐 義弘⁴⁾

1)東海大学大学院 工学研究科 機械工学専攻、2)神奈川県立保健福祉大学大学院 保健福祉学研究科 保健福祉学専攻、

3)神奈川県立保健福祉大学 保健福祉学部 リハビリテーション学科 理学療法学専攻、4)東海大学 工学部 機械システム工学科

7 3D プリンターを用いた血管内自走カテーテルの設計手法の検討

16:05～

Study on the design method of intravascular Peristaltic Active Catheter using 3D printer

○岸 大智、中里 裕一

日本工業大学 大学院 工学研究科 機械システム工学専攻

8 振動スピーカを用いた歩行促進器の開発

16:20～

Development of a walking promoter using vibration speaker

○田中 英一郎¹⁾、段 汇堦²⁾、大澤 啓介¹⁾、中川 慧³⁾、李 義頌¹⁾、弓削 類³⁾

1)早稲田大学 理工学術院 大学院情報生産システム研究科、2)早稲田大学 大学院情報生産システム研究科、3)広島大学大学院 医系科学研究科

9 コールドミラーを利用した血中酸素飽和度の非接触計測

16:35～

Non-contact measurement of blood oxygen saturation using a cold mirror

○松井 慧、秋元 俊成

日本工業大学