

1 高齢者のための歩行支援用パワードウェアの評価 – アシスト時の歩行特徴量の比較

8:30~

Evaluation of Powered Wear for Walking Aid for the Elderly - Comparison of Gait Features

○今村 由芽子¹⁾、住谷 昌彦²⁾、大竹 祐子³⁾、半沢 文也⁴⁾、岸本 一昭⁵⁾

1)産業技術総合研究所、2)東京大学医学部附属病院、3)文京学院大学、4)HanTech、5)東京大学

2 体幹回旋を支援可能な空圧式装着型装置の開発

8:45~

Development of pneumatic wearable device to assist trunk rotation

○八瀬 快人¹⁾、佐々木 大輔²⁾

1)近畿大学 理工学部、2)香川大学 創造工学部

3 無動力歩行支援装置による歩行補助の方向性についての検討

9:00~

A pilot study of the direction of walking assistance by Non-powered walking assist devices

○水野 宥伽¹⁾、松田 雅弘¹⁾、藤野 雄次¹⁾、高橋 哲也¹⁾、三輪 真揮²⁾、鳥本 康夫²⁾、清原 武彦²⁾、松本 貴成²⁾、藤原 俊之¹⁾³⁾、代田 浩之¹⁾³⁾

1)順天堂大学 保健医療学部、2)今仙電機製作所、3)順天堂大学 医学部 リハビリテーション科

4 踵接地時の足関節内外反角度を制御可能な靴型歩行支援ロボット機構の開発

9:15~

Shoe Type Walking Assist Robot Mechanism Capable of Controlling Ankle Joint Internal / External Angle at Heel Contact

○伊達 和希、石井 雄太、伊丹 琢、米山 淳

青山学院大学大学院 理工学研究 理工学専攻 電気電子工学コース

5 足底圧の視覚的 BF により非明示的に歩行速度の減衰を防止する手法の構築

9:30~

Implicit modification in visual biofeedback of foot pressure to reduce the extent of gait speed decline during walking training

○Lau ChoonKiat David¹⁾、洪 境晨¹⁾、安田 和弘²⁾、大橋 洋輝³⁾、岩田 浩康⁴⁾

1)早稲田大学 創造理工研究科 総合機械専攻、2)早稲田大学 理工学術院総合研究所、3)東京慈恵会医科大学 脳神経外科学講座、4)早稲田大学 理工学術院創造理工学部