

1 足関節の底背屈および回内外動作を提供する関節可動域訓練装置の試作

16:30~ Prototype of a range of motion exercise device that provides plantarflexion, dorsiflexion, supination and pronation for the Ankle Joint

岡本 宙、○谷口 浩成

大阪工業大学 ロボティクス&デザイン工学部 ロボット工学科

2 聴覚フィードバックによる在宅用立ち上がり動作訓練システムの開発

16:45~ Sit-to-Stand Training System Using at Home with Auditory Feedback

○佐藤 篤志¹⁾、古館 裕大²⁾、千葉 馨²⁾、平塚 健太²⁾、横山 寛子²⁾、石田 裕二²⁾、三上 貞芳³⁾

1)公立はこだて未来大学 システム情報科学研究科、2)函館市医師会 看護・リハビリテーション学院、

3)公立はこだて未来大学 システム情報科学部

3 理学療法士の歩行介助力を規範とした歩行訓練機搭載型介助アームの基本設計

17:00~ Basic design of walker-mounted assist arm based on walking assistance by physiotherapist

○薛 承村¹⁾、鄭 聖熹¹⁾、青山 宏樹²⁾、小川 勝史¹⁾、米延 策雄³⁾

1)大阪電気通信大学大学院 工学研究科 工学専攻 制御機械工学コース、2)藍野大学 医療保健学部 理学療法学科、3)大阪行岡医療大学

4 EAM ブレーキを用いたリーチ動作用上肢リハビリテーション装置の開発に関する研究

17:15~ Study on the development of upper limb rehabilitation equipment for reach movement which applied the EAM brake

○武井 健悟¹⁾、羅 偉烽¹⁾、長妻 明美²⁾、安齊 秀伸²⁾、川口 俊太郎³⁾、三井 和幸¹⁾

1)東京電機大学大学院、2)藤倉化成株式会社、3)苑田会リハビリテーション病院

5 ロボットの協同操作による自閉症者の協調性向上訓練

17:30~ Robot Cooperative Manipulation Training for Social Coordination of People with Autism Spectrum Disorders

○西田 季平¹⁾、熊崎 博一²⁾、吉田 篤史³⁾、渡辺 哲陽⁴⁾

1)金沢大学大学院 自然科学研究科 機械科学専攻、2)長崎大学大学院 医歯薬学総合研究科 未来メンタルヘルス学分野、

3)慶應義塾大学 医学部 精神・神経科学教室、4)金沢大学 理工研究域 フロンティア工学系