

改善意識を誘発する控えめな動作矯正 Low-key Instruction by Inducing Presentation

和歌山高専

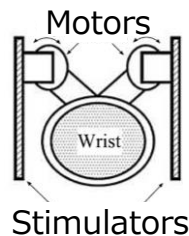
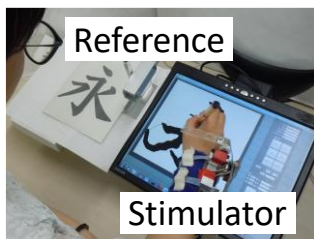
知能機械工学科 津田 尚明

人間の動作を矯正する装置(技術)の開発を目指しています. 効果的な動作矯正のためには, 手取り足取り誘導して矯正するのではなく, 適切なタイミングに適切に刺激を「控えめに」与えることが求められます. その結果, 自発的な改善意識が誘発され, 動作も改善すると期待されます.

The goal of this study is to develop motion instruction devices. The devices are expected to cause a guiding force that induce students to correct the bodily motions. If instructions are provided properly, improvement of consciousness of students are expected in addition to that of the bodily motions.

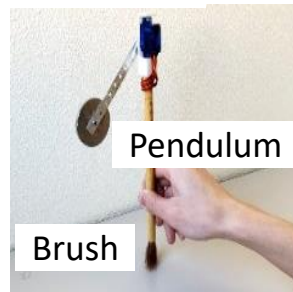
運筆動作矯正装置

圧迫型



・筆記具の位置が不適切だと左右から手首を圧迫.
・動かすべき方向へ誘導力を提示.

振子型

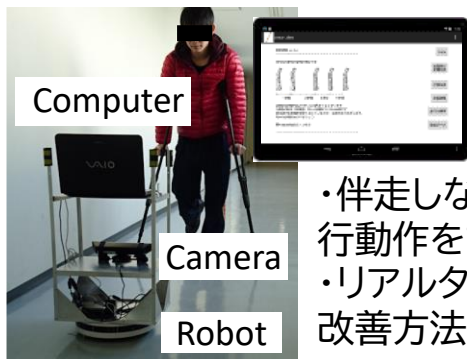


・筆記具の位置が不適切だと, 振子を駆動.

・振子を駆動すると, 重心位置が移動.
・重心移動で筆記具のバランスを崩し, 誘導力を提示.

松葉杖歩行訓練装置

見守り・付き添いロボット



・伴走しながら歩行動作を計測.
・リアルタイムに改善方法を提示.

転倒覚提示装置



・振子を駆動し, あえてバランスを崩す.
・それに対応する訓練で, バランス維持力を鍛える.

センサやアクチュエータなど, ロボットに関する技術を活・転用して, 人間の動作を計測したり, 矯正する方法について研究しています.

連絡先: 和歌山工業高等専門学校 総務課 総務企画係

E-mail: techno@wakayama-nct.ac.jp, TEL: 0738-29-8210