

## ATR TALK EXCHANGE

2024年 7月 17日 (水) 13:30~14:00

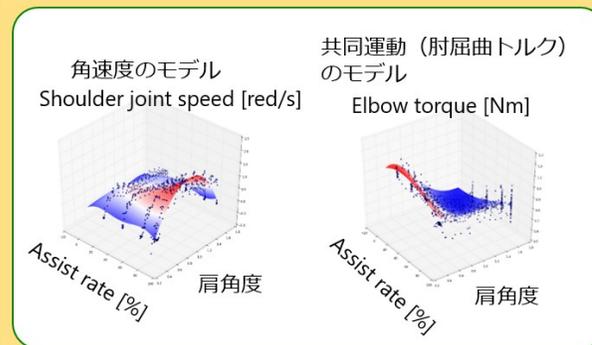
## 上肢肩屈曲アシスト時の共同運動予測モデルを用いたアシスト率の最適化 ～脳卒中片麻痺患者によるフレームワークの実証～

脳情報研究所研究員 寺前 達也

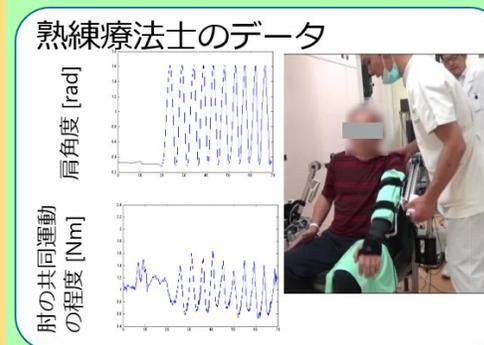


我々のグループでは脳卒中後片麻痺患者のニューロリハビリテーションのための外骨格ロボット開発を行っています。10施設以上の病院やデイケア施設と連携して上肢・下肢外骨格ロボットや免荷装置を患者さんに適用して臨床データの集積をしています。今回のトークではその医工連携プロジェクトの成果紹介と、上肢外骨格ロボットを用いた療法士のアシストの力加減を再現するための患者さんの個別モデルに基づくロボットアシスト制御の研究成果を紹介します。

• 手順1：患者の個別モデルを生成



• 手順2：熟練療法士のデータを元にアシスト率を最適化



アシスト率  
を最適化し  
丁度よい力  
加減を導出

