

研究概要

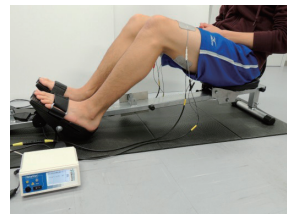
機能的電気刺激による身体の運動制御に関する研究

脊髄損傷患者やパーキンソン病患者などは、身体を動かす筋力が十分ある場合でも、脳からの信号が筋肉にうまく伝わらずに望ましい運動を実現できない場合があります。そのため、望ましい運動を実現させるためのリハビリシステムや運動を補助するための機器の開発が期待されています。

本研究では機能的電気刺激(FES)と呼ばれる人工的な信号を直接筋肉に送る事で、望ましい運動を達成するためのシステムを構築しています。特に、下肢のリハビリシステムや、機能的電気刺激を用いた移動体の研究に取り組んでいます。



ペダリング運動による
リハビリシステム



屈伸運動による
リハビリシステム

今後の展開やメッセージ

医療機関などの協力も得ながら、工学以外の視点や実際の使用者の声を踏まえて研究を進めています。

研究者情報



河合 宏之 准教授・博士(工学)

工学部 ロボティクス学科

所属研究所：FMT研究所

金沢大学工学部電気・情報工学科卒。同大学大学院自然科学研究科博士前期課程(電子情報システム専攻)修了。同大学大学院自然科学研究科博士後期課程(機能開発科学専攻)修了。法政大学情報技術(IT)研究センターポスドクター研究員。2005年本学講師就任。2010年現職。2013年米国フロリダ大学客員研究員。

研究者情報URL

<http://kitnet10.kanazawa-it.ac.jp/researcherdb/researcher/RAFACA.html>

Keyword

視覚情報処理 / ロボット / フィードバック制御 / 身体の運動制御