

研究テーマ	ヒト・機械融合型医療リハビリ支援装置の開発研究				
担当教員・連絡先	加藤 龍 kato-ryu-cy@ynu.ac.jp				
研究室 Web	http://katolab.ynu.ac.jp/			定員: 2 名	
共同研究の有無	EP 内複数教員で指導		EP 横断で指導		企業と連携
<p>テーマ概要:</p> <p>加藤研究室では、上肢欠損者の運動機能を代替する筋電義手(筋収縮時に発生する生体信号で制御する電動義手)や手指麻痺リハビリのための外骨格型パワーアシスト装置など、サイボーグ技術の医用福祉・リハビリ応用に関する研究に取り組んでいます。今学期の ROUTE project では、下記のテーマを、加藤研究室の一員として解決してくれる学生を募集します。</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1. 頸部生体信号を用いた嚥下機能(誤嚥)の推定手法の構築</li> <li>2. 身体認知を促進させる筋電義手の感覚フィードバックに関する研究</li> <li>3. ヒトの手の柔らかさをもつ筋電義手の実現</li> <li>4. 腹腔鏡下手術を支援する多指ロボット鉗子の開発</li> <li>5. 筋電で制御可能な電動玩具を用いた幼児リハビリテーション支援システムの構築</li> </ol> <p>※他のテーマも応相談</p>					
履修済みであることが望ましい科目: 特になし					
スキル: プログラミングや 3DCAD ができることが望ましいが、一番は 熱意と根性.					
その他:					