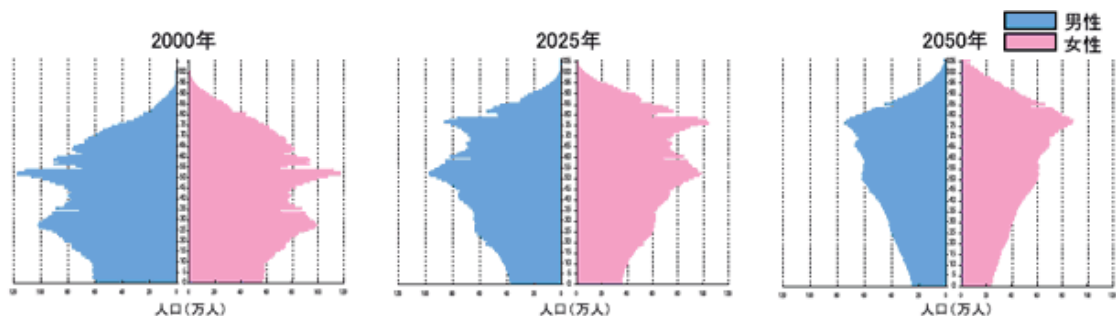


P4-22 ヒトと運動アシストロボットにおける共通の状態空間の抽出: 外骨格ロボット制御への応用

森本 淳¹, 野田 智之¹, 玄 相昊^{1,2}

¹ATR脳情報研究所ブレインロボットインタフェース研究室, ²立命館大学
xmorimo@atr.jp

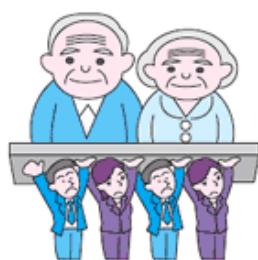
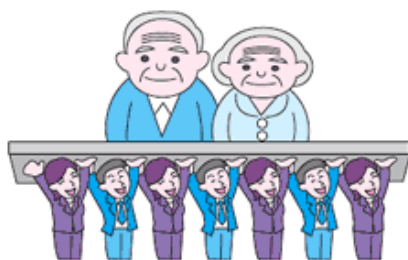


20~64歳人口の65歳以上人口に対する比率（総人口）

3.6 (1億2,693万人)

1.8 (1億1,927万人)

1.2 (9,515万人)



(財務省ホームページ 少子高齢化の進展より)

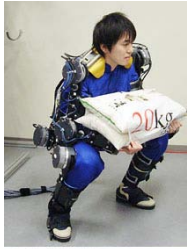


(本田技研)



(AIST)

運動アシストロボット



(東京農工大)



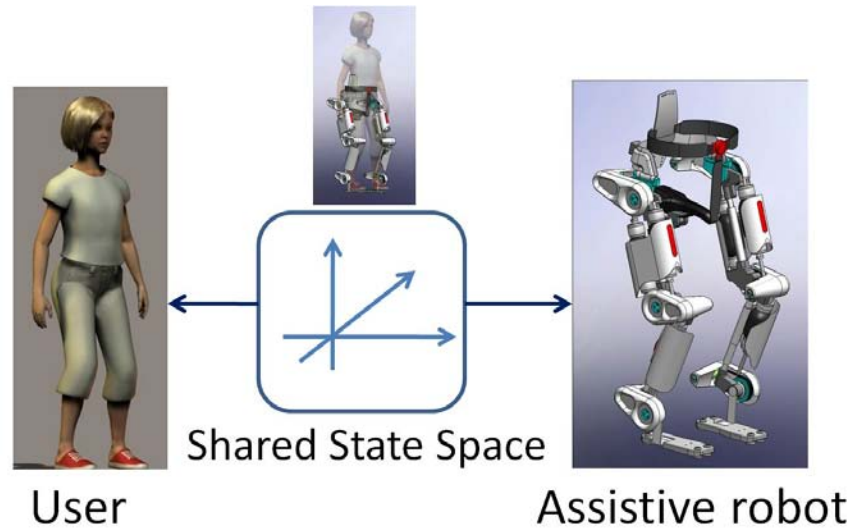
(アクティブリンク)



(東京理科大)



(神奈川工科大)



研究目的:

ヒトの運動意図を効率的に運動アシストロボットに伝え、違和感の少ない使用感の実現を目指す。