

第 36 回日本義肢装具学会学術大会

オンライン協賛セミナー 6

多自由度な神経インターフェースを実現する 運動単位依存的な信号制御手法

電動義手の導入以来、義手制御のための信号源として表面筋電図（sEMG）が用いられている。近年では、複数箇所から計測された sEMG の信号のパターン認識によって、本人が企図する様々な動きを再現できるように義手の開発が行われてきた。しかし、筋肉の多様な共同運動を解読するにはさらなる改善が必要とされている。本研究では、sEMG 信号の構成要素である運動単位活動電位（MUAP）を活用し、運動を再現する方法を試みた。

日時

10 月 31 日（土）12:00 ~ 12:25

演者

Dr. Michael Twardowski
(Lead Research Systems Engineer- Altec, Inc.)

配信方法

Zoom Webinar
※オンデマンド配信の予定はございません。

質問方法

Zoom チャット機能を使用します。

共催

第 36 回日本義肢装具学会学術大会
インターリハ株式会社