

## 手の運動感覚機能の計測と人工の手の開発に関する話題

ヒトの手のはたらきを補い、自然な動作を支えるロボティクス  
大西 謙吾 教授

## 研究紹介

ヒトの手の形や動きを再現・補うための技術や、手の機能障害の軽減のための技術を中心に、運動感覚障害のリハビリテーション、治療支援のためのロボット・電子制御技術の研究・開発をしています。

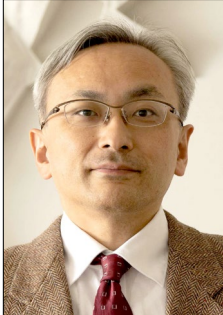
[主な研究テーマ]

- ・人間の手の作業・動作を代替・拡張するメカニズムの研究
- ・環境情報収集と動作・作業意図推定のためのヒューマン・インタフェースの研究
- ・義肢装具、支援機器、治療支援システムの電子制御技術の開発

## キーワード

バイオメカトロニクス、義手・上肢装具の開発・試験・評価、上肢のリハビリテーション・ロボティクス、医療福祉への電子制御技術活用、生体信号による直感的な機械制御

## 教員情報

	氏 名	おおにし けんご (OHNISHI Kengo)
	所 属	・東京電機大学 理工学部 理工学科 電子情報・生体医工学系 ・東京電機大学大学院 先端科学技術研究科 先端技術創成専攻 ・東京電機大学大学院 理工学研究科 電子工学専攻
	職 種	教授
	学 位	博士（工学）（ロボティクス、知能機械システム）
	専門分野	医療福祉工学、生体医工学、義肢装具学、バイオメカニクス、知能機械システム、メカトロニクス、ロボティクス、計測制御、システム工学、機構学
	所属学会	IEEE、IFTOMM、ICORR、ライフサポート学会（理事）、国際義肢装具協会（日本支部副会長）、バイオメカニズム学会、日本義肢装具学会、日本リハビリテーション工学協会、日本人間工学会、日本生体医工学会、計測自動制御学会、日本機械学会、精密工学会、品質工学会、日本設計工学会
	公式 HP リンク	<a href="https://ra-data.dendai.ac.jp/tduhp/KgApp/k03/resid/S000338">https://ra-data.dendai.ac.jp/tduhp/KgApp/k03/resid/S000338</a>

## ＜教員への取材・コメント等をご要望の際のお問い合わせ先＞

※お問い合わせの際は「TDU コメンテーター教員紹介」を見たとお伝えいただくとスムーズです。

学校法人東京電機大学 総務部（企画広報担当）担当：深澤・石井・土田

TEL 03-5284-5125/FAX 03-5284-5180 e-mail : [koho@jim.dendai.ac.jp](mailto:koho@jim.dendai.ac.jp)

公式ホームページ <https://www.dendai.ac.jp/>