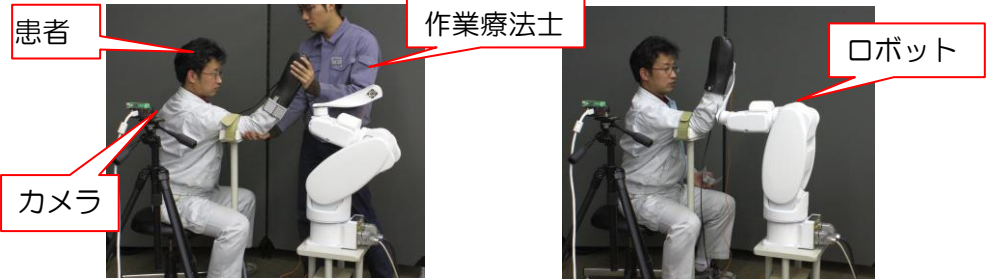


# リハビリ支援ロボットの研究開発

カメラを用いたロボット教示法

技術分野分類 1006A：知覚情報処理  
 技術キーワード D：コンピュータビジョン  
 産業分類 E-29 電気機械器具製造業

内 容	概要	医療スタッフによる個々の患者に合わせたリハビリを、ロボットに代行させることで現場の負担軽減を目指し、専門家によるリハビリ動作を教示・再現するロボットシステムを開発した(図)。医療スタッフがカメラの前で数回リハビリ動作を実演することで教示し、ロボットで同じ動作を再現する。
	従来技術・ 競争技術 との比較 (優位性)	専門家によるリハビリ動作を、短時間・安価・高精度に計測、教示情報とする手法として1台のカメラと多面体マーカーを利用する手法を開発した。従来の手法では複数台のカメラを利用して動作を計測するが、カメラ1台で計測可能にしたため、システムの低コスト化と高速計測を可能にした。
	本技術の 有用性	本教示手法は、物体の運動を容易かつ安価に計測することが可能である。そのため、直感的で複雑な軌道をロボットの教示を容易にすることでロボット産業の裾野を広げるばかりでなく、人の動作の定量的評価装置やセキュリティ分野などへの応用が望める。
関連情報 (図・表・写真等)	 <p>①専門家のリハビリをカメラで計測      ②ロボットによるリハビリの再現</p>	
適用可能製品	リハビリ支援ロボット、人の動作のデータ化及びロボットによる再現が必要な用途全般	
技術 シーズ 保有者	氏名 所属・役職	酒井 昌夫 あいち産業科学技術総合センター 産業技術センター 自動車・機械技術室 主任研究員
技術 シーズ 照会先	窓口 TEL/FAX e-mail	あいち産業科学技術総合センター 産業技術センター 企画連携（総合技術支援・人材育成）担当 0566-24-1841 / 0566-22-8033 info@aichi-inst.jp

■知的財産      なし

■試作品状況      無      提示可      提供可

研究の進捗状況としての試作品状況を選択

作成日 2011年11月30日