

- 代表者 / 中山 英久 教授
- 所属 / 工学部 電気電子工学科
- 専門分野 / 歩行訓練、IoTデバイス

## 学校法人 東北工業大学 中山研究室

TEL:002-305-3817 / FAX:022-305-3808

<https://www.rc-center.tohtech.ac.jp/>

〒982-8577

宮城県仙台市太白区八木山香澄町35-1



### PR 販路 産学 情報 人材 歩行機能の回復状況を見える化する評価システム

#### ▶ 研究内容の特徴

歩行車に掛かる荷重データから訓練者の自立度や左右・前後バランスを見える化した点と、動画の歩容解析により歩行の様子を定量化した点が特徴です。

#### ▶ 技術アピール・マッチングニーズ

この歩行訓練評価システムでは、歩行車に掛かる肘や手の荷重を計測して、訓練者の自立度や左右・前後バランスを2次元チャートとして表示します。また、訓練者はモニタ上の指標を見ながら訓練を行うことができ、療法士の方は過去の指標データとの比較により、訓練フェーズの移行時期の判断を行うことができます。さらに、歩行の様子を撮影した動画の解析により、従来難しいとされていた歩容の定量化が可能となり、歩行指導に活用することができます。

### ココがスゴい!

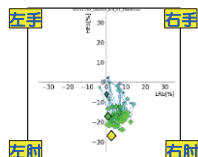
#### 荷重計測機能付き歩行車



タブレットPC

手荷重  
計測センサ肘荷重  
計測センサ

#### ◆ 左右・前後バランスの見える化



#### ◆ 歩行時の上体の定量化

