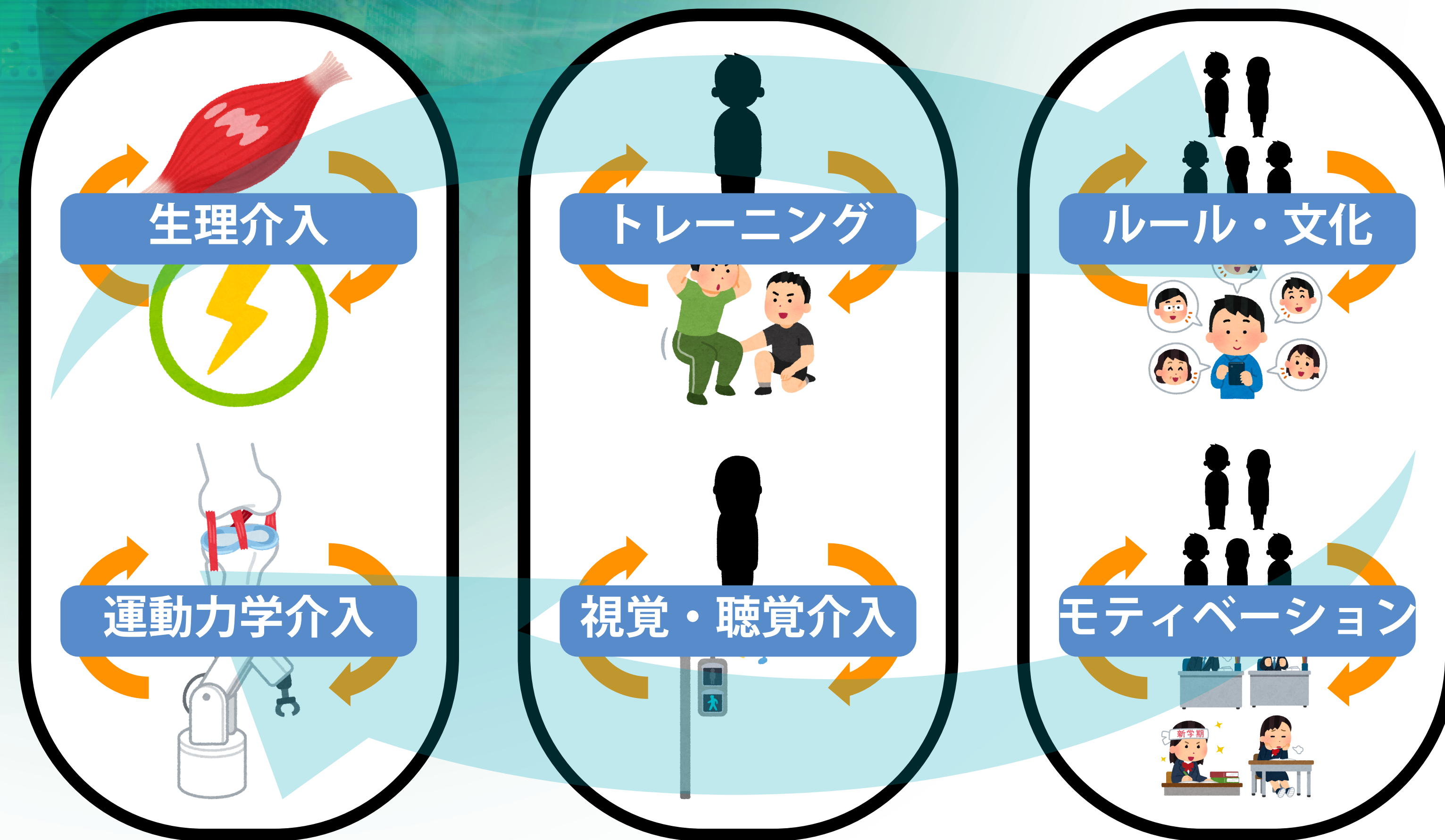


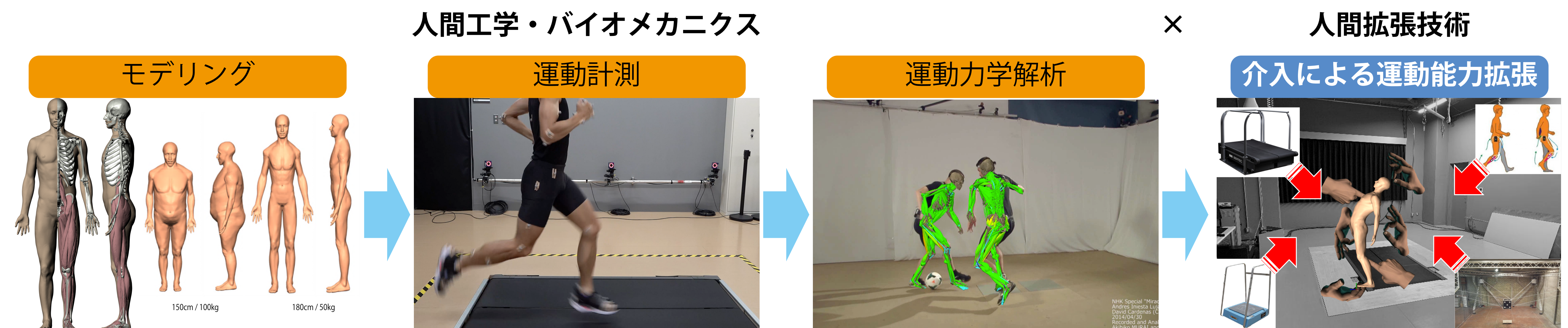
DATSURYOKU

- ・ マルチレベルな介入による
- ・ 運動スキル獲得支援の実現

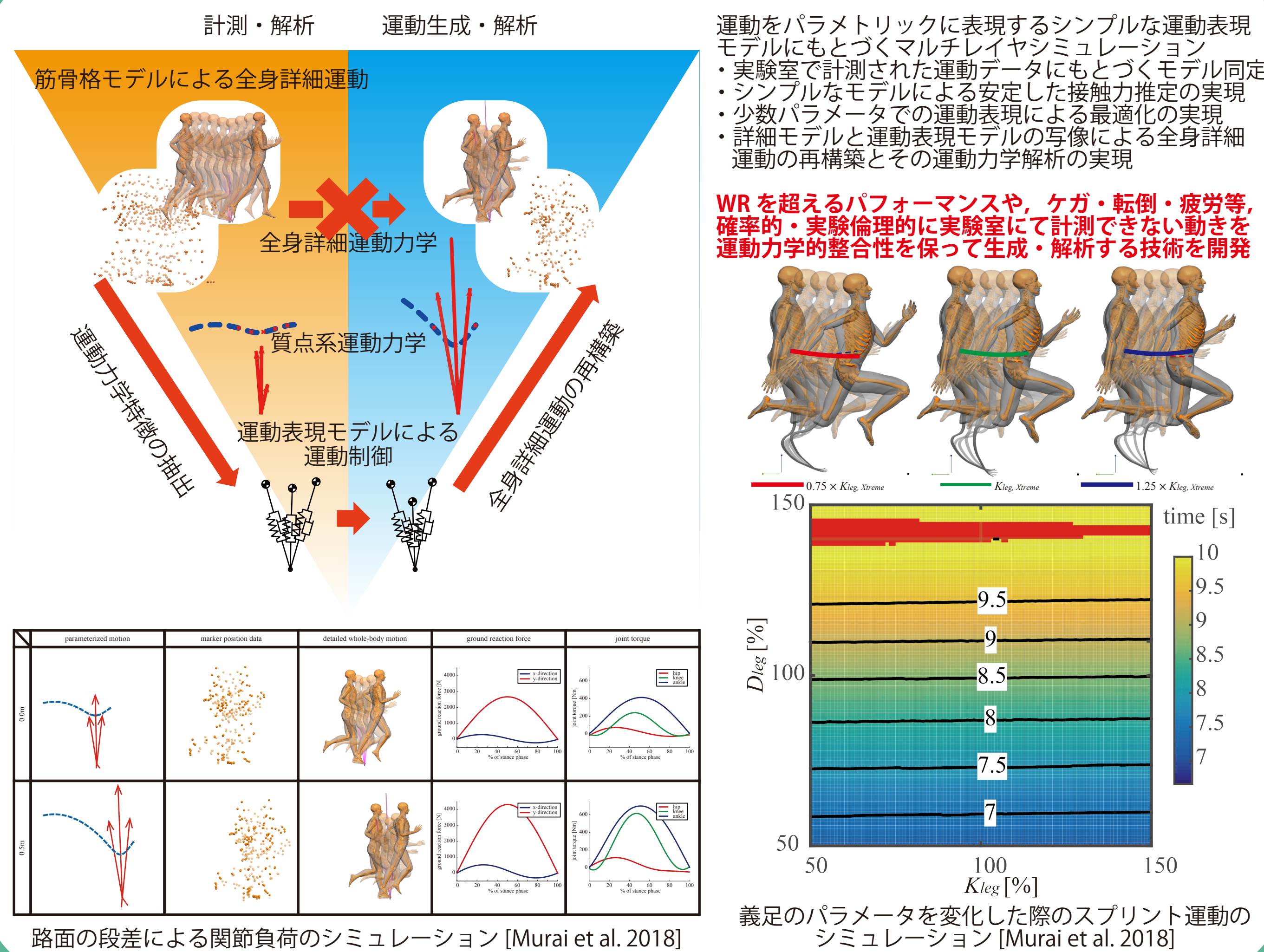
村井 昭彦（生活機能ロボティクス研究チーム） a.murai@aist.go.jp



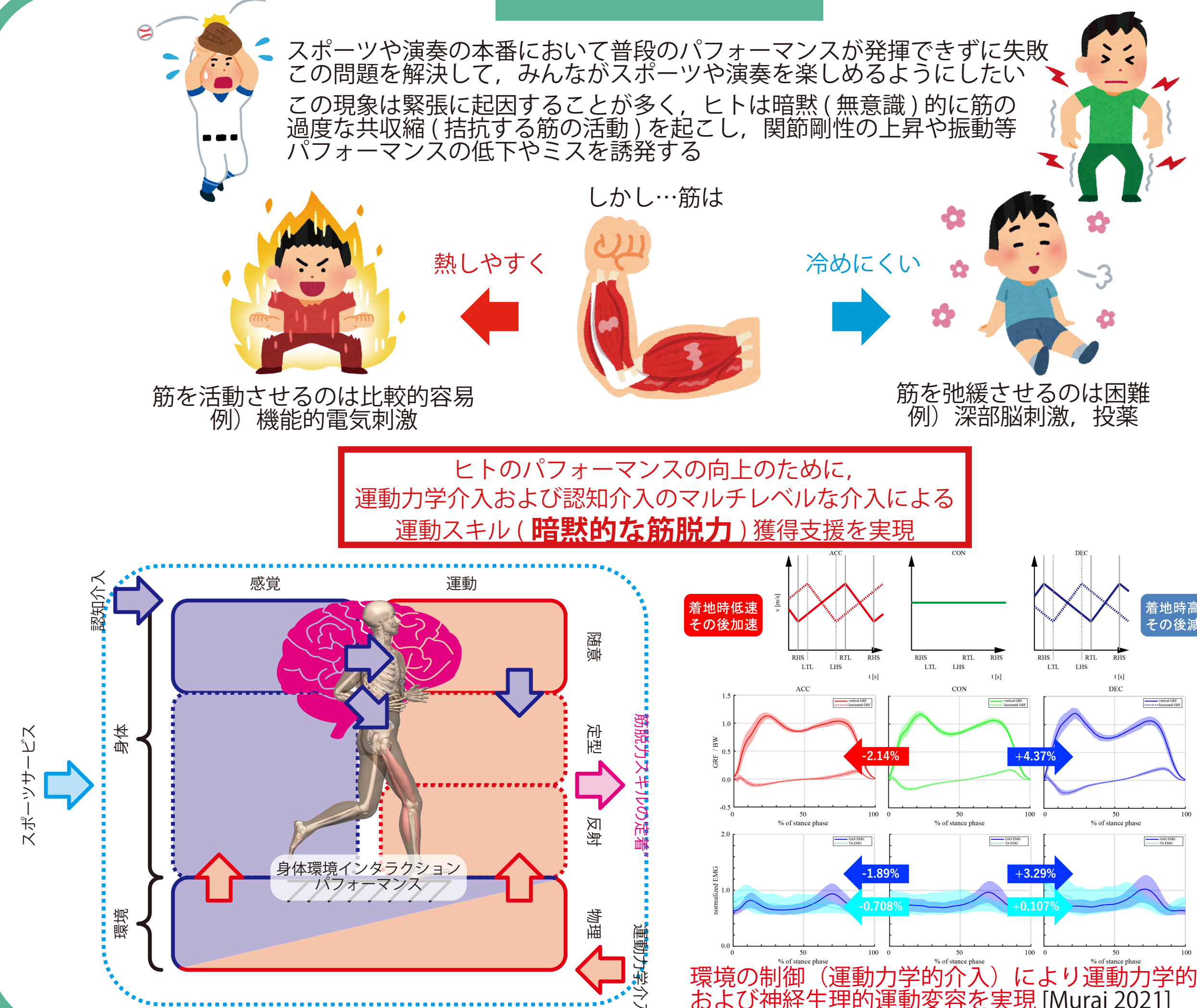
ヒトは様々なスケールでインタラクションを行い、内外に作用する。例えば歩行障害において、中枢神経系の疾患や筋の廃用等様々な要因が考えられるが、最終的には床（環境）との運動力学的なインタラクションに不具合が生じて転倒等に繋がる。したがって、クリティカルな**インタラクションをデザイン**することにより、ヒトのパフォーマンスを向上させることができる。様々なスケールにおいて、人間工学やバイオメカニクスによりヒトや環境とのインタラクションを計測・分析すると共に、人間拡張技術により介入・変容を起こしインタラクションをデザインする。これにより**ヒトの運動や感覚の能力を拡張・パフォーマンスを向上させる**ことを目的とする。



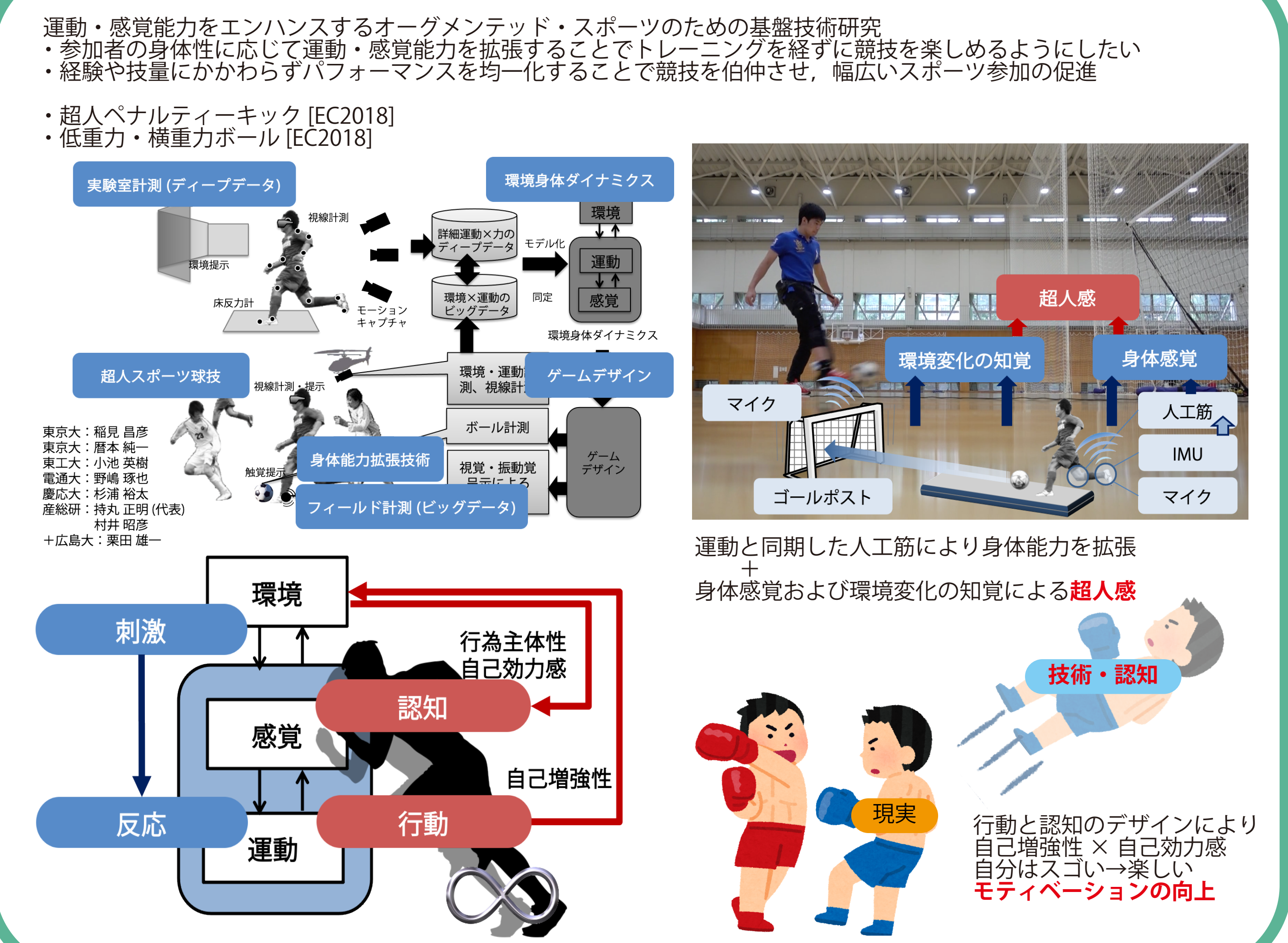
多層運動力学シミュレーション



DATSURYOKU



超人スポーツ



- ヒトや運動、環境、インタラクションを定量的に計測・解析
- ヒトと環境のインタラクションをデザイン

人間拡張技術により様々な能力を拡張し、
ヒトが安全かつ心地よく動ける技術・サービスへ



連絡先：情報・人間工学領域研究戦略部
ith-liaison-ml@aist.go.jp