

AlzuHand: 適応型リアルタイム 非侵襲的ニューロモルフィック義手



教授 Ben A. Abderazek

直感的な制御が可能な人工装具の開発

関連発明: 3次元ネットワークオンチップによるスパイクニューラルネットワーク
(特願2019-124541【特許第7277682号】)

概要

○プロテーゼ/神経プロテーゼは、神経障害を持つ人々の生活の質を大幅に改善することができます。これらのデバイスは、広範な治療ソリューションになりつつあります（つまり、パーキンソン病、網膜インプラント、歩行リハビリテーション、義肢の感覚フィードバックの回復、乳房充血または触診など）。ただし、さまざまな感覚入力を組み合わせて複雑なタスクを正確に実行する生きているエージェントとは異なり、ほとんどの義肢および擬人化ロボットアームは、精度に影響を与える単一感覚入力を使用します。しかし、それらは制御方法が原因で電力を大量に消費するデバイスです。したがって、義手の感覚運動機能の豊富さとその適応性を理解することは、現代の科学と工学における課題の1つです。

○このプロジェクトでは、感覚運動の統合とフィードバック センシングを備えた高度なリアルタイムで電力効率の高いニューロモルフィック義手 AlzuHand を研究します。私たちは、義肢を制御して、神経障害や切断を受けた人々の動きを回復させるためのソリューションを開発することを目指しています。

実用化の可能性

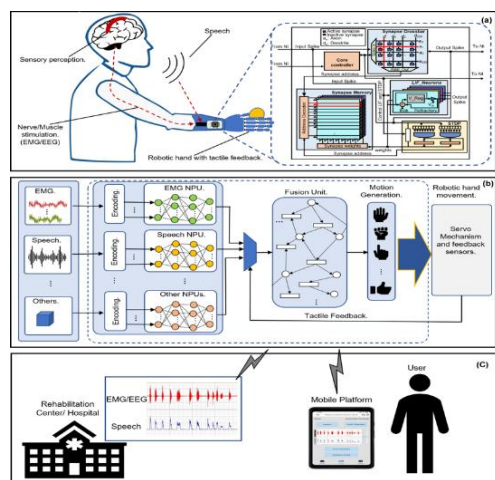
○このプロジェクトの結果は、次の実用的なアプリケーションに適用できます。

- 肢体不自由者のリハビリ、
- 四肢切断者のための柔軟で低コストの義肢
- 乳房充血のためのプロテーゼ
- 触診用プロテーゼ

UBICからのメッセージ

本研究は3次元ネットワークオンチップによるスパイクニューラルネットワーク（SN N）を利用し、複雑な神経入力を処理し直感的な動作を可能にした義手の制御技術です。リアルタイムで直感的な制御が必要な四肢切断者用の義手や、リハビリテーション用途の他、特定疾患により義手の利用が望ましい方への適用など幅広い活用が期待できます。

研究概要図



AlzuHand I

- Device Name: AlzuHand I
- Total Weight: 422g (276g without controller)
- Control: sEMG
- DoF: 5
- Feedback: No
- Related patent: 特願2019-124541
- Contact "benab(at)u-aizu.ac.jp"

アダプティブリアルタイム非侵襲ニューロモルフィック義手。左: アプローチの全体像、右: AlzuHand I 義手初試作