

平成29年度 傾斜的研究費（全学分）上位科研費申請支援枠 研究報告書

【研究費区分】：上位科研費申請支援

【研究費区分】：上位科研費申請支援

【研究代表者所属】：都市教養学部理工学系機械工学コース・理工学研究科機械工学専攻

【研究代表者氏名】：林 祐一郎

【研究代表者氏名フリガナ】：ハヤシ ユウイチロウ

【研究代表者職】：助教

【研究分担者（所属,氏名,職）】

・なし

【研究課題名】：速度外乱に対するフィードバック制御構造推定による視覚的実時間運動訓練装置の開発

【研究実績の概要（200字程度で記入。図，グラフ等の使用も可。）】

・歩行・運動の力学に関するバイオメカニクスを基盤とし，研究代表者が用いていた以前の研究手法についても応用した新規の研究テーマとして，共役勾配法による生体内負荷の最適化に基づく運動学データからの床反力推定，ナンバ歩行の特異値分解などによる全身運動解析と手法の提案，特異値分解を用いたセグウェイ乗車時における全身運動の動力学解析，有限要素解析による跳躍用義足足部の設計を考慮した力学的特性評価をおこなった。

【科学研究費補助金への応募状況，採択状況】

・平成29年度では，基盤研究（B），挑戦的研究（萌芽）への応募・申請をおこなったが，平成30年度分に関する結果として，基盤研究（B）については不採択となった．挑戦的研究（萌芽）については7月に採否が決定する見込みである。

・

【国等の提案公募型研究費，企業からの受託研究費・共同研究費の獲得状況】

・特になし