九州大学学術情報リポジトリ
Kyushu University Institutional Repository

A study on EEG based motion intention estimation techniques for control of upper limb wearable robots

ダンワッタ サンジャヤ ヴィプラ バンダーラ

https://hdl.handle.net/2324/1959100

出版情報：Kyushu University, 2018, 博士（工学）, 課程博士
バージョン：
権利関係：

KYUSHU UNIVERSITY

（様式５－２）

氏　　名	DANWATTA SANJAYA VIPULA BANDARA
論　文　名	A study on EEG based motion intention estimation techniques for control of upper limb wearable robots（脳波を利用した上肢装着型ロボット制御のための動作意思推定技術の研究）
論文調査委員	主　査　　九州大学　　教授　　木口 量夫 副　査　　九州大学　　教授　　山本 元司 副　査　　九州大学　　教授　　倉爪 亮

論　文　審　査　の　結　果　の　要　旨

本研究は，身体が不自由あるいは欠損している障がい者や身体弱者が上肢装着型ロボットを自らの動作意思通りに操作できるようにするため，脳波の時系列情報を基に実時間で多自由度の上肢タスクあるいは前腕動作を推定する手法を提案したものである．これはロボットによる障がい者支援技術の発展に寄与するものであり，機械工学上価値ある業績と認める．