

# 日常生活動作における動作意図推定とアシストロボットによる自動動作補正に関する研究

侯, 玓

<https://hdl.handle.net/2324/7363780>

---

出版情報 : Kyushu University, 2024, 博士 (工学), 課程博士  
バージョン :  
権利関係 :



|        |                                          |      |    |    |       |
|--------|------------------------------------------|------|----|----|-------|
| 氏 名    | 侯 玥 (HOU YUE)                            |      |    |    |       |
| 論 文 名  | 日常生活動作における動作意図推定とアシストロボットによる自動動作補正に関する研究 |      |    |    |       |
| 論文調査委員 | 主 査                                      | 九州大学 | 教授 | 氏名 | 木口量夫  |
|        | 副 査                                      | 九州大学 | 教授 | 氏名 | 倉爪 亮  |
|        | 副 査                                      | 九州大学 | 教授 | 氏名 | 田原 健二 |

### 論 文 審 査 の 結 果 の 要 旨

本研究は、人の日常生活動作として重要な食事動作およびリーチング動作をアシストロボットにより支援することを目的とし、複数の仮想トンネルを用いた食事動作の補正手法や筋電信号を用いたリーチング動作意図推定手法を提案したものである。ロボット技術による身体機能弱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である。よって本論文は博士（工学）の学位論文に値するものと認める。