

平成30年度
 ひらめき☆ときめきサイエンス～ようこそ大学の研究室へ～KAKENHI
 (研究成果の社会還元・普及事業)
実 施 報 告 書

HT30070 サイボーグを作ろう ～世界最先端 人と機械の融合マシン技術～ シーズン VIII



開 催 日： 平成 30 年 8 月 7 日(火)・8 日(水)

実 施 機 関： 横浜国立大学

(実施場所) (横浜国立大学常盤台キャンパス)

実施代表者： 加藤 龍

(所属・職名) (大学院工学研究院・准教授)

受 講 生： 高校生 15 名

関 連 URL： <http://www.ynu.ac.jp/hus/koho/20329/detail.html>

【実施内容】

本プログラムは、身体とロボットを融合するいわゆるサイボーグ技術を福祉応用した装着型福祉ロボットに直接触れ、模擬的にその開発プロジェクトの一員として参加することで、身体と総合科目としての理科について学んでもらうことを主な目的とする。今年度で 8 回目「シーズン VIII」として、「手指切断者のための筋電義手開発」という内容で、2 日間、高校生 15 名で開講した。台風 13 号が 8 月 8 日夜に関東に接近する予報に伴い、

受講生の安全の確保を目的に当初予定していたスケジュールを一部変更(前倒し)し、1 日目に、簡単な研究室紹介と挨拶、科研費と本事業の説明を行った後 3 つの演習を実施し、2 日目に 1 つの演習を実施し、14 時には終了し閉講するという流れとなった。

1 日目	10:00-10:20 簡単な研究室紹介と挨拶、科研費と本事業の説明 10:20-12:00 演習1「人の指を模したロボット指を製作する～ロボット指を作ってみよう～」
12:00-12:45 昼食	12:45-15:00 演習2「生体信号を計測する～筋電を計測してみよう～」 15:10-17:00 演習3「生体信号から何の動作を行いたいかを判断する」
2 日目	10:00-12:00 演習4「手指切断者の方が使えるような義手にするには？」 12:00-12:45 昼食+研究説明 12:45-13:45 演習4「手指切断者の方が使えるような義手にするには？」 13:45-14:00 修了式、写真撮影

[1日目]

まず、当研究室で開発した「上肢切断者のための筋電義手」「麻痺肢の補助と回復を促す外骨格型ハンドアシスト装置」「5 指型手術支援ロボット」などを受講生にデモンストレーションと装着体験を実施した。体験した受講生は生体信号で動くロボットを非常に興味深く操作しており、「義手に感覚などは必要ないのか」「体内挿入された手術支援ロボットは体内で誤動作したりしないのか」など興味を示すとともに、開発で取り組むべき問題の本質に関する多くの質問が挙がった。

次に、演習を実施した。本演習では、サーボモータでワイヤーを牽引することで動くロボット指を製作する。次に筋肉の活動電位である筋電信号を計測し、それを入力信号としてマイコンでモータを制御する。最後に、自分達で作成したロボット指と筋電制御システムを用いて多自由度筋電義手を構成し、実際の手指切断者に装着してもらい、その評価を行うといった流れである。演習では、実施協力者(大学院生)4 名を大学生研究員とし、大学生研究員 1 名に対して高校生 3-4 名を高校生研究員として計 4 グループを作り、模擬的な研究開発チームを作った。演習の前には、実施代表者から演習内容について簡単に説明をし、実際の指導は学生研究員が行う PBL 方式の演習である。

「演習 1.人の指を模したロボット指を製作する～ロボット指を作ってみよう～」では、演習前にロボット製作に必要な、設計、加工、組立、調整、評価について概説した。特に新技術である積層造形(3D プリンター)技術を紹介し、人の手指構造やそれを模倣しようとする従来のロボットハンド研究について紹介した。演習では、3D

プリンターで造形したロボット指パーツを組み立て、ワイヤーをモーターでけん引することで指を動かす当研究室にて開発したワイヤー駆動型ロボット指1本の製作を実施した。モーターがワイヤーを牽引すると3関節同時に屈伸するよう大学院生指導のもと受講生に組み立てさせた。本演習の目的は、実際に自分でロボットを組み立てることでものづくりの面白さと大変さを実感させること、また、身体を機械部品で表現し力学的な作用を考えることで物理学の大事さと科学への興味を深めてもらうことにある。受講生は、ピンセットを片手に外科手術のような組立作業に悪戦苦闘しながらも全員が組立に成功した。また、個人の能力により演習の進度に差が生じたが、進度の遅い受講生のいる班には指導する大学院生を増やし、また進度の早い受講生には、プロジェクトメンバーとして進度の遅い受講生のフォローを行わせたり、力強く指を曲げるにはどうすべきか？(トルク概念)など物理問題を考えさせる時間を設けたりなどの配慮を行った。



「演習 2.生体信号を計測する～筋電を計測してみよう～」では、2つの電極の電位差の差分を増幅することでノイズを増大せずに微弱な生体信号を計測する「差動増幅」の考え方を分かりやすく説明し、予め用意したアンプ回路とマイコンをワイヤー結線して筋電センサの組立を実施した。計測結果はPC上の表示アプリケーションで確認し、力をいれて筋収縮させると信号振幅が増大することを体験させた。本演習の目的は、実際に自分でセンサを組み立てることでものづくりの面白さを実感させること、自分自身の生体信号を計測することで身体についての理解を深めてもらうことである。受講生は学生研究員の指導の下、センサの組立を実施し、自分で発した筋電信号の強弱を確認したり、顔にセンサを貼付し表情筋の筋電を計測するなど興味深く試行錯誤していた。

「演習 3.生体信号から何の動作を行いたいかを判断する」では、様々な手指動作に起因して変化する筋電の信号特徴を意識させ、特徴の違いから動作意図をどう読み取るかを説明した。また先に製作した筋電センサとマイコンを用いてロボット指(1本)を駆動するモーターを制御させた。筋電信号の強度は力と相関があり、力の量に応じて角度を変化させるマイコンプログラム(C言語)を作成した。プログラムは、予め演習に必要な複数の関数(信号の積分値計算やモーター角度制御)を用意しておき、パラメータ変更で簡単に作成できるように心がけた。本演習の目的は、実際に自分の筋電からモーターを制御するプログラムを作成することで、ロボットの随意制御が実現できることを実感させること、また、筋電信号の強度とモーター角度を線形に対応づけるとその関係は1次関数の形になり、自分自身で立式させることで、数学が机上の理論ではなく、実際に役立つものを作る工学の基礎となっていることを実感させることである。受講生は、力の入れ具合と個人差のある筋電信号の信号強度を調べながら、それに応じたモーター角度を変化させるプログラムを作成しており、中には、指を曲げる力の入れ方でロボット指を伸ばすような制御プログラムを考案して作成するなど創意工夫しながら調整する生徒も多く存在した。



[2日目]

「演習 4.手指切断者の方が使えるような義手にするには？」では各グループに分かれ、グループ毎にこれまで製作した5本のロボット指を組み合わせて5指型筋電義手の模擬開発を実施し

た。また、実際の手指切断者の方にご協力いただき、製作した義手で物を把持するときのその操作感をコメントしていただいた。各グループの大学生研究員をリーダーとし、グループごとに役割(義手製作担当、プログラミング担当、作業療法士担当(切断者から筋電の計測部位やどういう風に動かしたいかヒアリングする))と開発方針を決めさせて実際の筋電義手を製作した。本演習の目的は、問題に向かってどう解決するかを議論しながらグループで成し遂げる Project Based Learning を実現すること、また実際の手指切断者の方と触れ合うことで、このような技術を福祉応用するための難しさやその意義を体感してもらうことである。実際に受講生が手指切断者の方にヒアリングし、切断肢に装着した1つのセンサから手の開閉を制御するグループや2つのセンサから得られる信号の強弱を比較し手を開閉するグループなどが存在し、創意工夫が垣間見られた。また制御方法を決定するのにグループ内での議論が白熱するなど真剣に取り組む姿勢が見られた。



最終的には、全グループが筋電義手を完成させ、実際に手指切断者の方に使用していただき、制御のしやすさには優劣はあれど全ての班で物体把持を行えた。上手く動かなかったグループについても開発の難しさや研究が失敗の連続であることを説明しフォローした。さらに、手指切断者の方から「義手の手の開き角度が小さいと物が持ちづらい」「操作に力が必要だと疲れやすい」など直接受講生にコメントし、受講生も真剣にその内容について耳を傾けていた。すべての演習が終了した後修了式(未来博士号の授与)、写真撮影を行い、14時には閉講したことで台風による公共交通機関等に影響が出る前に受講生を帰宅させることができた。

本演習を通じて、サイボーグ技術の医療・福祉応用への理解を深めるとともに、大学研究室で行う肢体不自由者への補助技術の研究開発の一連のプロセスを体験させることができたと思う。また事務関連とは密に協力体制をつくり、当日前後の準備、後始末、その他の各種書類の作成の協力をいただいた。また、広報活動として、高大連携事業での出張講義2件での宣伝、神奈川県主催のかながわサイエンスサマー広報誌への掲載、本学ホームページでの告知など広報活動を精力的に行った結果、20名定員のところ60名を超える応募者があった。さらに、安全面に関しても参加者に事前の保険に加入していただいたこと、1グループ3-4名に分け大学院生が実習指導とともに細心の注意で安全対策に留意したことで、怪我ならび事故等などの発生がなかった。今後の発展としては、題材として筋電義手だけでなく他の福祉機器への応用させることが可能であるため、実際に受講生に設計させる時間を設けるなども行っていきたい。



以上、報告となるが、本プログラムを通じて終了後のアンケート結果をみても高校生への理系への興味を十分刺激できたのではないかと考える。

【実施分担者】

【実施協力者】 _____ 7名

【事務担当者】 小野寺 和志 研究・学術情報部研究推進課研究助成係・係長