

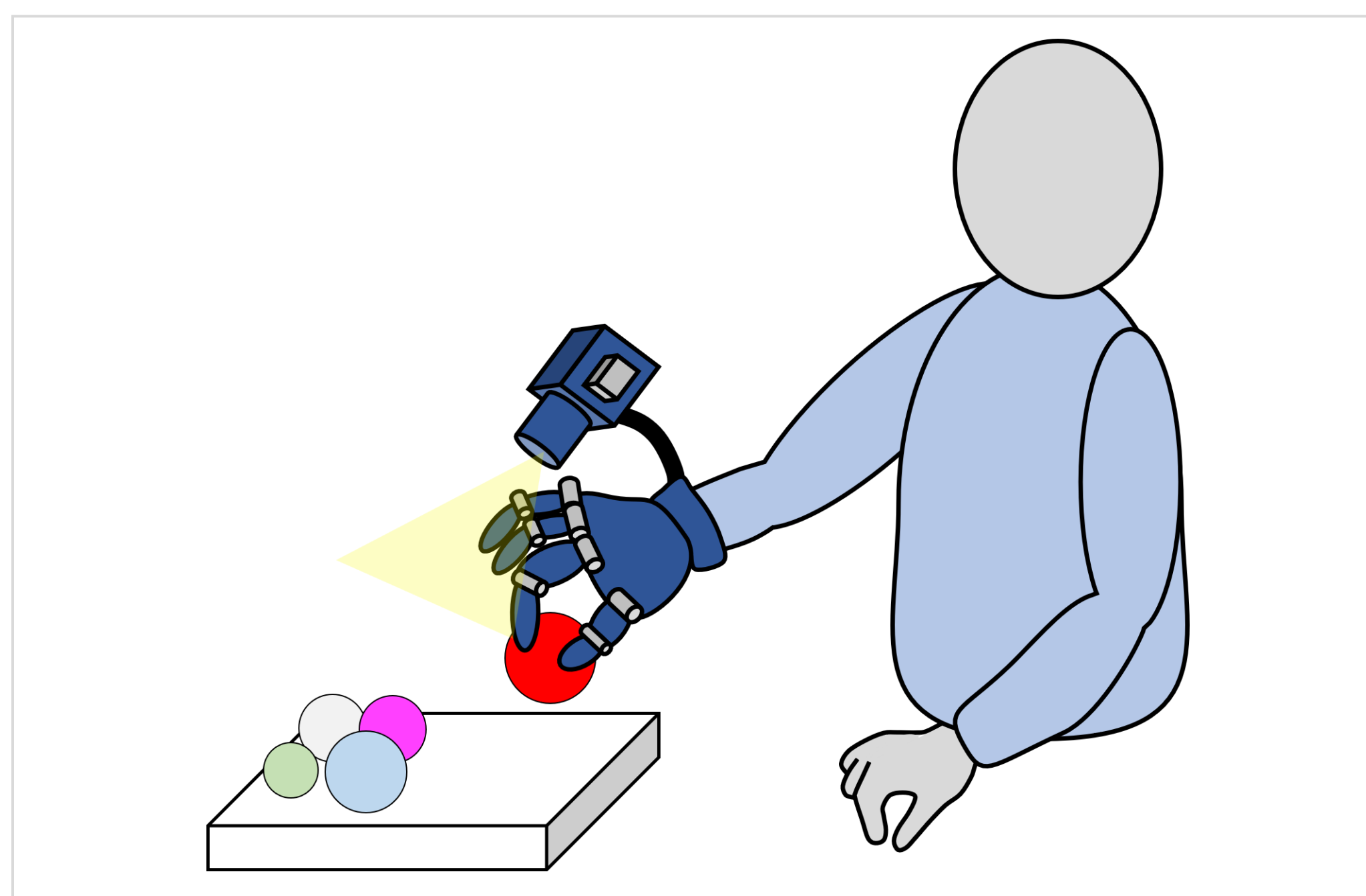
ビジョンセンサを使用した筋電ハンドの開発～

Development of Myoelectric Hand Using a Vision Sensor～

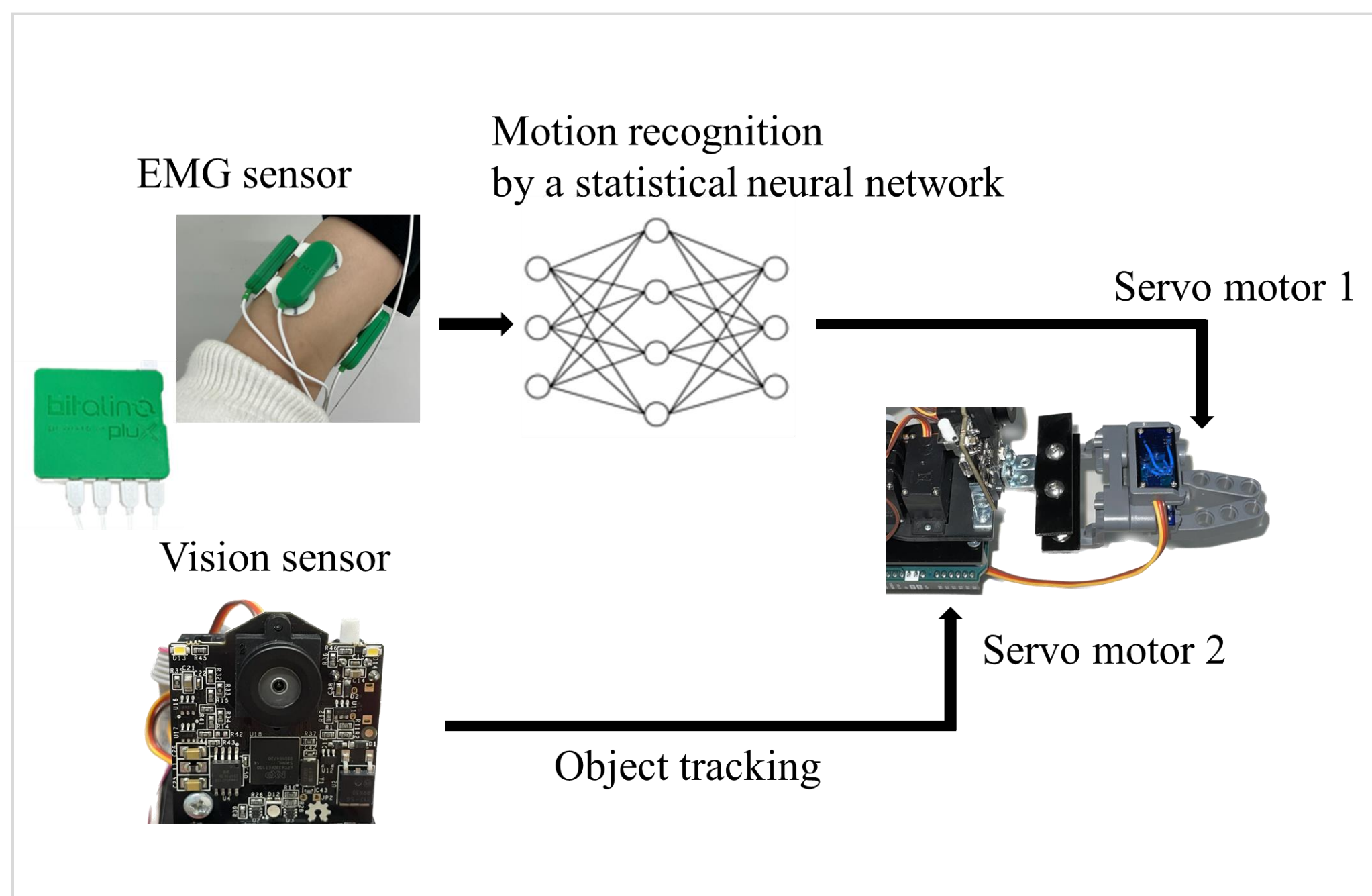
We have confirmed that the combination of the vision sensor reduces task time and minimizes misjudgments of movement compared to using myoelectricity alone. Furthermore, the using of vision sensors is expected to improve the operability of the myoelectric interface.

目的:

ビジョンセンサを用い、
筋電ハンド使用者の
筋肉への負担軽減や
動作判別精度向上へ



EMGセンサから取得した
動作判別結果を使い
サーボモータ1を制御し、
ビジョンセンサでサーボ
モータ2を制御しています。



筋電とビジョンセンサを組
み合わせることで、AIや
ビジョンセンサでも判断が
可能となり操作性が向上
すると考えています。

