

「ヒトの運動・認知機能をさりげなく支援するアシストロボット技術の開発」の研究に参加された方へ

研究責任者（氏名）：港隆史（※2025年度より、研究責任者を古川 淳一朗から港 隆史へ変更）

所属：理化学研究所情報統合本部 ガーディアンロボットプロジェクト 人間機械協調研究チーム

概要（目的、利用方法を含む）

本研究では、ロボット技術によりヒトの運動および認知の支援を行うための基盤技術の開発を行っています。本研究の目的は、取得できるセンサ情報からヒトの動作を理解することで、予測的に運動・認知の支援を可能とし日常的に利用可能なアシストロボット技術を明らかにすることです。

この目的のために、実験1として行動実験で、ヒトの多様な動作時における関節角度などの姿勢情報や力の情報、また、生体信号や画像データを計測を行い、実験2として開発を進めているアシストロボットを実際に装着した運動支援実験を行いました。

今回、我々は上記の実験2で取得した情報を用いて、University of Bristol（英国・ブリストル大学）と共同研究を行うこととなり、取得した情報の一部を同大学に提供を行い分析に用います。

1. 研究対象となる方

2021年6月から2024年8月の期間に本研究に参加し実験2にご協力をいただいた方。

2. 研究に用いる情報の種類

モーションキャプチャーシステム、床反力計、生体信号計測器、を用いて計測したヒトの生体信号データ（筋電図）、身体及び運動データ。

3. 外部機関への情報の提供

本研究で取得した情報を英国のブリストル大学に提供します。英国ではUK-GDPR（英国一般データ保護規制）により個人情報の保護について厳格な基準が設けられています。日本においても「個人の権利利益を保護する上で我が国と同等の水準にあると認められる個人情報の保護に関する制度を有している外国等」（平成31年個人情報保護委員会告示第1号）に定める国となっています。

4. 研究組織

研究責任者：

情報統合本部 ガーディアンロボットプロジェクト 人間機械協調研究チーム チーム
ディレクター 港 隆史

共同研究機関：

Department of Engineering Mathematics, University of Bristol, University of Bristol

5. 参加の拒否について

あなたの研究への参加は自由意思によるもので、これを拒否した場合でも不利益を被ることはありません。情報をブリストル大学に提供すること、または本研究に参加することはいつでも拒否や撤回ができ、そうしたことにより不利益を被ることはありません。同意撤回後には、あなたに関する全てのデータを破棄いたしますが、学会や論文等で既に公表された後においては破棄できません。

6. 問合せ先

担当者：港 隆史

所属：理化学研究所 情報統合本部 ガーディアンロボットプロジェクト 人間機械協調研究チーム

E-mail: takashi.minato@riken.jp