

仮想筋電義手の開発に関する研究

河合 将暉 指導教官 戸崎 哲也

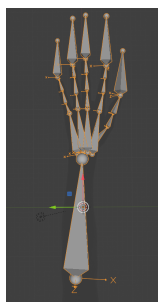
1 はじめに

上肢切断者が筋電義手を装着する際、自在に扱うことができるように訓練を行う必要がある。VR を用いた筋電義手トレーニングの効果については先行研究 [1][2] で検討されており、新規性として 3D モデルの見た目について検討するため、本研究では 3D スキャナで取り込んだ仮想筋電義手モデルを用いた VR トレーニングシステムの構成を目的とする。

2 研究内容

2.1 3D モデルの構成

本研究では 3D スキャナ “EinScan HX” を用いて左腕の肘から手先までをスキャンして取得した 3D モデルを blender で表面のノイズ部分を除去・補正し見た目に違和感のない程度に後処理を行った。そしてそのモデルに対して 3D モデルの動きを制御するための骨組みであるボーンを図 1 のように配置した。



(a) ボーン構成

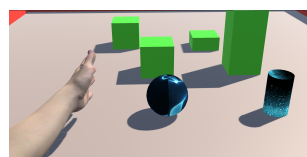


(b) メッシュ構成

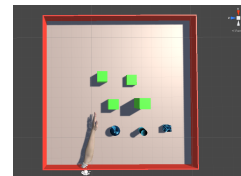
図 1: 仮想筋電 3D モデル構成図

2.2 システムの構成

後処理を施した仮想筋電義手モデルを総合開発環境 “Unity” にインポートし 3D モデルに立体感を与えるため “Reflex Shader2.2” を用いてシェーディング処理を行った。仮想空間上のオブジェクトには物理演算をつけており、構成した仮想空間には枠組みの中に動かせるオブジェクトとして球体・立方体・円錐の 3D モデルを用意し、固定オブジェクトとしては適当な高さの長方形 3D モデルを用意した。Unity を用いて構成した仮想空間上のオブジェクト配置を図 2 に示す。



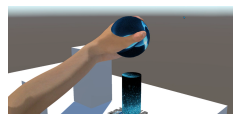
(a) システム稼働時の視点



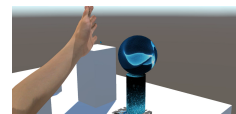
(b) 上面図

図 2: 仮想空間上のオブジェクト配置図

仮想筋電義手モデルはマウスの動きに合わせて前後左右に移動できるように構成し、図 3 のように非固定オブジェクトと接触しているときに右クリックを押下している間オブジェクトを掴むことができる。無保持状態と保持状態の手のアニメーションの遷移は 0.5 秒に設定しているが実際に訓練する筋電義手に合わせた遷移時間に設定することもできる。



(a) 保持状態



(b) 無保持状態

図 3: 仮想筋電義手モデルのオブジェクト保持

3 まとめと今後の課題

本研究では主に左腕切断者を想定した 3D モデルでトレーニングシステムを構成した。今後の課題としては、右腕切断者の場合の 3D モデルを用意することと、腕の動きを VR 上に変換するためのインタフェースをマウスを用いて構成しているが、実際に上肢切断者を対象としてシミュレータを扱う場合、マウスを使用できないことを考慮し、光変位センサ「First VR」を用いたシステム改善や適切なトレーニングシステムの構築および検討を行う予定である。

参考文献

- [1] 芝軒 太郎 他: “VR を利用した筋電義手操作トレーニングシステムの開発と仮想 Box and Block Test の実現”. JRSJ. 2012 July.
- [2] Osumi M, et al. “Characteristics of Phantom Limb Pain Alleviated with Virtual Reality Rehabilitation”. Pain Med. 2019 May.