

「医療・福祉分野の研究開発・起業化・産官学連携」講演会のご案内

共催： 日本実験力学会 身体運動再建工学分科会

日本実験力学会 機械の流れ分科会

大阪電気通信大学 メカトロニクス基礎研究所 バイオエンジニアリング部門

大阪電気通信大学 医療福祉工学研究科

日時： 3月27日（火）午後1時～5時55分

会場： 大阪電気通信大学 寝屋川駅前キャンパス 601小ホール

講演プログラム：

1:00-1:05 開会挨拶

1:05-1:55 神田一憲 氏（川村義肢） 最近の高機能義肢について

1:55-2:45 大塚 滋 氏（今仙技研） スポーツ用義足の開発と機能試験評価

2:45-3:35 北山一郎 先生（近畿大） 生活支援のためのヒューマン・マシンシステム

3:35-3:50 休憩

3:50-4:50 得丸智弘 先生（大阪医科大） “医療機器”ではない医療機器、という

コンセプト起業—研究はお金がかかる？—

4:50-5:50 牧川方昭 先生（立命館大） 産学官連携の”立命館モデル”とライフサイエンス分野での事例紹介

5:50-5:55 閉会挨拶

交通アクセス： <http://www.osakac.ac.jp/institution/access.html>

〒572-0837 寝屋川市早子町12番16号 Tel: 072-824-8900



大阪方面

〒572-8530 寝屋川市初町18番8号 Tel: 072-824-1131

「医療・福祉分野の研究開発・起業化・産官学連携」講演会

共催： 日本実験力学学会 身体運動再建工学分科会
日本実験力学学会 機械の流れ分科会
大阪電気通信大学 メカトロニクス基礎研究所 バイオエンジニアリング部門
大阪電気通信大学 医療福祉工学研究科

日時： 3月27日（火）午後1時～5時55分

会場： 寝屋川市駅前キャンパス 601小ホール

講演プログラム（予定）

1：00－1：05 開会挨拶

1：05－1：55

神田一憲 氏（川村義肢） 最近の高機能義肢について

身体の一部を失った方の、もうひとつの手足となるのが「義肢」です。思わぬ事故や病気等で、手や足を失われた方が使用される義足や義手を「義肢」といいます。義肢の構成パーツは、近年目覚しく進歩しています。シリコンライナーを用いたソケットや各関節可動域でのマイコン制御等、より高精度な技術を取り入れた義肢について紹介します。

1：55－2：45

大塚 滋 氏（今仙技研） スポーツ用義足の開発と機能試験評価

今仙技術研究所では平成21-22年度に厚生労働省障害者自立支援機器等開発促進事業の助成を受けスポーツ用義足の開発を行った。この開発ではスポーツという特殊な使用に対し、ベンチテストやフィールドテスト、運動解析を通して様々な評価を行う事で実用化と今後の開発に対する課題を明らかにする事を試みている。今回は弊社で行われた試作機器に対する様々な評価方法とそれに対する今後の課題について報告する。

2：45－3：35

北山一郎 先生（近畿大） 生活支援のためのヒューマン・マシンシステム

近年、人と機械が一体となって作業を行う技術で様々な進展が見られる。本講では、それら技術のベースであるヒューマン・マシンシステムについて基本概念をはじめに説明し、特に“アシスト”をキーワードとした概念と機器について解説を行う。ついで、それに関連した先進事例として、パワーアシスト装具やパワーアシスト機器、訓練用機器等を説明する。

3：35－3：50 休憩

3：50－4：50

得丸智弘 先生（大阪医科大） ”医療機器”ではない、医療機器、というコンセプト起業 －研究はお金がかかる？－

研究、開発を行う上では研究資金の調達是不可欠なものであると考えられています。では、資金調達が出来なければ、研究、開発は出来ないのか？ 私はこれまで、大学で種々の研究を行ってきましたが、研究の立ち上げ、企画など資金を使わずに行い得てきました。今回、その経緯と、起業に至る経過についてお話しさせていただきます。

4：50－5：50

牧川方昭 先生（立命館大） 産学官連携の”立命館モデル”とライフサイエンス分野での事例紹介

立命館大学では、1994年のBKC展開を機に本格的に産学連携に着手し、約15年かけて”立命館モデル”として知られる産学官連携体制を確立した。立命館モデルの歴史、仕組みについて概説すると共に、ライフサイエンス分野での事例を紹介したい。

5：50－5：55 閉会挨拶