

# 滯

## Myoelectric Artificial Prosthesis

筋電義手は極めて高価。  
金銭的リスクの高さから、多くの前腕欠損者が筋電義手の入手を躊躇している。  
「入手前に使い勝手を確認できれば・・・。」  
我々は、そんな人達のための筋電義手「滯」を開発した。  
それは筋電義手を使いこなすための試装着用の筋電義手。

### 筋電義手とは

義手を動作させるための信号として筋電位を用いている義手のことである。

### 筋電位とは

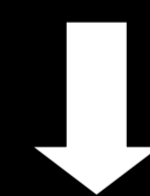
筋収縮時に膜電位が筋細胞の膜に生じる。この電位を皮膚表面に置いた電極で計測したものが表面筋電位である。

### 滯とは

筋電義手入手時には金銭的なリスクがある。そのため、多くの前腕欠損者が筋電義手の入手を躊躇している。そこで、入手前に使い勝手の確認をするための筋電義手、「滯」を開発した。それは筋電義手を使いこなすための試装着用の筋電義手である。

### 義手動作の流れ

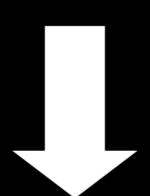
表面筋電センサ  
(筋電位の検出)



筋電測定回路  
(信号の増幅)



Arduino(マイコンボード)  
(制御信号の生成)



サーボモータ  
(指の稼働)