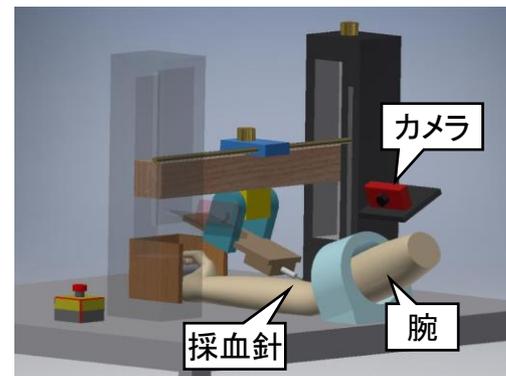


自動採血ロボットのための要素技術開発

- できるだけ非接触で穿刺
- 赤外線ステレオカメラによるファントム内の
模擬血管の3次元位置計測
- 採血熟練者の手技の獲得
- 採血手技のロボットへの実装
- 模擬血管への穿刺成否の判定



採血ロボットのイメージ図

POINT

できるだけ非接触での採血を目指しています。医療従事者および被採血者の負担軽減が期待できます。

講師紹介

弘前大学 理工学部 機械科学科 教授 佐川 貢一氏

1995年東北大学大学院工学研究科機械工学専攻博士後期課程修了、博士（工学）。東北大学助手、バンダービルト大学客員研究員を経て、2001年9月より弘前大学助教授、2015年弘前大学教授、現在に至る。主に、機械工学を基礎とした生体医工学に関する研究と教育に従事。これまで、血圧変動を抑制する救急車用ベッド、階段昇降も判別する世界初のカロリーカウンタ、慣性センサを利用した3次元動作計測システム等を開発。日本機械学会などの会員。

