

著書、学術論文等の名称	単著 共著 の別	発行又は発表 の年月	発行所、発表雑誌 等又は発表学会等 の名称	概 要
1 (報告・発表)		2008 年 5月	第 15 回日本義肢装具士協会学術大会（仙台）-他業種から学ぶ適合のあり方-	筋電義手はモーターを駆動させることにより把持動作を行っている。よって、健常者や能動義手の使用者とは異なり体性感覚を用いていない。体性感覚を用いてないことにより筋電義手の使用者は習熟に5～6年必要とされている。そこで、我々は筋電義手に体性感覚の代わりとなるセンサー(加圧導電性ゴム)を取り付け、刺激においては閾値などの問題の少ない光を用いた感覚のフィードバック装置を開発した。また、その装置を用いて感覚のある場合と無い場合における、作業の習熟度を検証し、優位性を検証し、新たな動作の獲得における体性感覚の必要性を立証した研究を発表した。
2 (報告・発表) モーションコントロールリミッターの製作と機能 ～Fabrication and Function of Motion Control Limiter～ 《筆頭論文》	共著	2014 年 3月	PO アカデミージャーナル Vol.21,No.4	継手付プラスチック短下肢装具に組み込むことで、可動域調整機能を持たせることができるモーションコントロールリミッターについて、その特徴と製作工程を述べた。 (当該論文のページ数:4 頁) (著者名:森永 浩介、狩野 綾子) 共著担当頁特定不可能
3 ()				
4 ()				
5 ()				