



KINARM End-Point Lab™ キナーム エンドポイント ラボ

KINARM エンドポイント ラボは

感覚・運動・認知機能研究のため手による研究装置です。

構成

神経科学者のために神経科学者によって設計された、KINARM エンドポイント ラボは、開梱したら直ぐにデータ収録を始められます。エンドポイントの標準システムの構成は：

- 上肢用の1台または2台のKINARM エンドポイント 味ット
- デスクトップ・ディスプレイ (オプションで2D 仮想現実ディスプレイ)
- Dexterite-E™ 実験制御ソフトウェア及びハードウェア

KINARM ロボット

KINARM エンドポイント 味ットは、バーを握りながら操作する味ットで、高度に複雑な機械的環境を作り出せます。オプションの高分解能コンタクトセンサー及びフォース/トルクセンサーは、高精度なフィードバック信号を提供します。

両腕を同時に検査します

2台のKINARM エンドポイント 味ットは、腕による運動遂行能力と両手強調運動の検査を行うために連動して動作します。

2D ディスプレイによる仮想現実表示

標準システムにはデスクトップディスプレイが付属しますが、オプションで自然で直感的な47インチの2D 仮想現実ディスプレイを組み合わされます。

モジュラー・デザイン

KINARM エンドポイント ラボはモジュラー設計でになっており、必要に応じて徐々にシステムを拡張可能です。単一のスタンド・アロン・味ットから利用可能で、統合された仮想現実ディスプレイを用いた2台のエンドポイント 味ットを使うコンフルートラブに拡張可能です。



特長

- 単純で、費用効率に優れた味ット
- 高度に複雑なシステムに拡張できます
- モジュールデザインを通して保証された拡張可能性
- 2次元パラメータは、動作の複雑さと測定の容易さの調和を提供します
- 統合されたVR-AR(仮想現実表示)は視覚及び機械的環境を提携させます

使いやすくそしてパワフル

システムには、リアルタイムホレディング・システムのパワーと Windows ベース・インターフェイスを組合せる、Dexterit-E™ 動作制御及びデータアキュイジションソフトウェアを含みます。 KINARM Standard Tests™ は、オプションでご利用いただけます。

デラックス KINARM エンドポイントロボットの構成品

- 同時右利き及び左利き検査用の 2 台目の KINARM エンドポイントロボット
- 高分解能エンコーダー・エンコーダー
- 自由度 6 のフォーストルクセンサー
- KINARM エンドポイントロボット及び被験者ディスプレイに対応するワークステーション
- デスクトップ・ディスプレイかまたはオプションのワークスペース面上における 2D 仮想現実ディスプレイ
- 最大 32 チャネルのアナログ・インプットを含む、データアキュイジションハードウェア
- Dexterit-E データアキュイジション及び実験制御ソフトウェア（正確で安全な行動用のリアルタイム・コンピューターを含む）
- すばやい Task Program 作成を支援する Simulink blocks のライブラリー（Matlab 及び Simulink は、別個購入です）
- (オプション) KINARM Standard Tests™
- (オプション) Visual3D™ データアナリシスソフトウェア

システム仕様

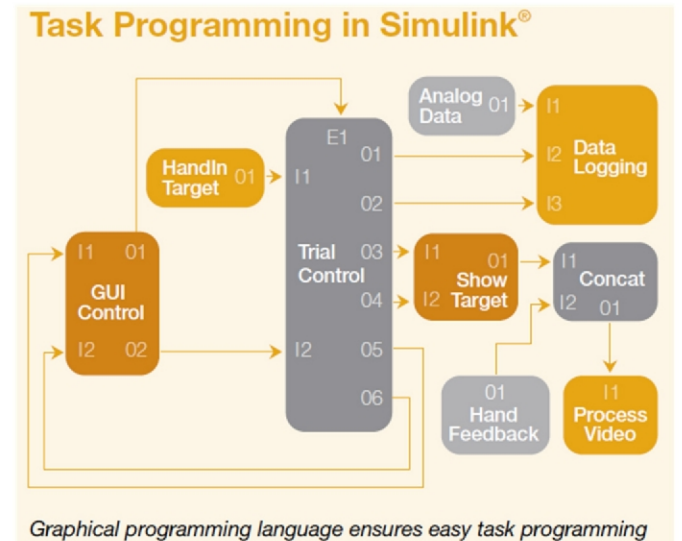
- リアルタイム・コントロール及び 1kHz でのデータアキュイジション
- 66 N の頂点フォース・パルス
- 2° エンコーダー : 3 マイクロンのフィードバック分解能
- 2° エンコーダー - 40,000 N/m の終点剛性
- 76 x 44cm の楕円形ワークスペース/ロボット
- 0.8/1.0 kg の有効慣性（単軸/主軸）
- 推奨最小床・サイズ 305 x 305cm

Dexterit-E™ を使う KINARM Lab 制御

Dexterit-E は、KINARM Lab 制御に親しみやすき、使いやすいユーザー・インターフェイスを提供します。

Custom Tasks は、広範囲な感覚・運動・認知機能を探索するために KINARM Lab を使い作成及び実行されることが可能です。お誂え課題を作成するために、ユーザーは、Simulink 及び Stateflow 高レベルグラフィカルプログラミングツールを用いて課題をプログラムします。

KINARM Standard Tests™ は、“梱包を解いたら直ぐに”被験者評価を始めることを可能とする自動化され標準化された感覚・運動・認知課題の総合テストです。



パラメーター制御

課題パラメーターは、表（例; size, color, location of targets, number of trials in the task, order and repetition of trials, etc.）の中で修正されることが出来ます。

	X	Y	Visual Radius	Logical Radius
Target 1	0.000	0.000	1.000	1.000
Target 2	0.000	-0.000	1.000	1.000
Target 3	0.000	0.000	1.000	1.000
Target 4	0.000	0.000	1.000	1.000
Target 5	0.000	0.000	1.000	1.000
Target 6	0.000	0.000	1.000	1.000
Target 7	0.000	0.000	1.000	1.000
Target 8	0.000	0.000	1.000	1.000
Target 9	0.000	0.000	1.000	1.000

ユーザー指定の表は、動作課題により特注で作成可能です。

KINARM™ は、感覚・運動・認知能力を定量化する次世代の客観的評価システム開発者である BKIN Technologies Ltd. の商標です。

”本装置は、基礎医学研究用機器のため臨床用途に使用することはできません”

株式会社 ミユキ技研

〒113-0033 東京都文京区本郷3丁目18番14号
本郷ダイヤビル6階
TEL. 03-3818-8631 FAX. 03-3818-8632
<http://www.miyuki-net.co.jp/>

created by
Kingston, Ontario K7L 3N6 Canada