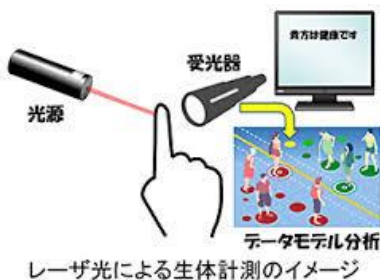
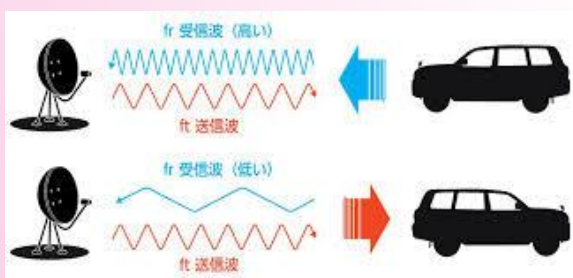


ヘルスケア産業研究会 第1回セミナー

富山県では昨年、産学官による「とやまヘルスケアコンソーシアム」が設立され、県内企業のヘルスケア産業への参入支援を推進しております。ヘルスケア産業研究会では、「とやまヘルスケアコンソーシアム」の一環として県民の健康寿命延伸や介護予防等につながる新たなヘルスケア産業の創出に向けたセミナーを企画いたしました。ヘルスケア分野で今後ますます必要とされる非接触・非侵襲センシング技術について研究をされており、富山県立大学の先生をお招きし、高齢者の運動計測や病気の予防等に適用する最先端の研究事例を紹介いたします。



日時

2020年9月10日(木) 14:00~16:30

会場

富山県新世紀産業機構
技術交流ビル2階研修室
富山市高田529 ☎ 076-444-5608

定員

20名 参加無料

プログラム

13:30~
14:00~14:05
14:05~15:15

受付
開会挨拶
講演 1

『 レーダーによる無拘束な運動計測とその高齢者の身体・認知機能評価への応用 』

富山県立大学工学部知能ロボット工学科 講師 佐保 賢志 氏

15:15~15:20
15:20~16:30

休憩
講演 2

『 非侵襲なヘルスケア・モニタリングのためのマイクロセンサ 』

富山県立大学工学部知能ロボット工学科 講師 野田 堅太郎氏

16:30

閉会



主催 富山県・(公財)富山県新世紀産業機構

【お問い合わせ先】(公財)富山県新世紀産業機構 イノベーション推進センター ヘルスケア担当
〒933-0981 高岡市二上町150番地 富山県産業技術研究開発センター 技術開発館2階
TEL:0766-24-7112 FAX:0766-24-7122
担当:齊藤、長谷川 e-mail: health@tonio.or.jp

講師紹介

◆講演1：『レーダーによる無拘束な運動計測とその高齢者の身体・認知機能評価への応用』

さほ けんし

【講師】 富山県立大学 工学部知能ロボット工学科 講師 佐保 賢志氏

【概要】 レーダー（電波センサ）により、無拘束に人体の運動を計測する技術を紹介します。レーダーは加速度センサと異なり装着の必要が無く、カメラと異なり暗所やプライバシーの問題がある場所でも高精度な速度計測が可能です。本講演ではレーダー運動計測の概説に加え、高齢者の運動計測に適用した結果についても最新の研究成果を交えつつ述べます。特に歩行の情報から認知障害や転倒リスクを判別するという研究の最先端を紹介します。



【経歴】 大分県出身。

2013年3月京都大学大学院情報学研究科博士後期課程修了。京都大学研究員、立命館大学助教を経て、2017年4月に富山県立大学工学部知能デザイン工学科（2018年4月より知能ロボット工学科）の講師に着任し、現在に至る。博士（情報学）。専門はレーダーによる移動体計測及び運動解析技術であり、現在特に先進運転支援システム及び高齢者の健康情報モニタリング技術の研究開発に注力している。

◆講演2：『非侵襲なヘルスケア・モニタリングのためのマイクロセンサ』

のだ けんたろう

【講師】 富山県立大学 工学部知能ロボット工学科 講師 野田 堅太郎氏

【概要】 人を傷つけることなく、また負担をかけることなく血圧や血糖などのバイタル情報をモニタリングする非侵襲なセンサシステムが注目されています。本学では、MEMS (Micro Electro Mechanical Systems; 微小電気機械システム)を応用することで違和感なく身に着けることが可能なマイクロサイズのセンサを用いたシステムの研究を行っており、本講演では、その概要と成果、またMEMSセンサの応用可能性について講演いたします。



【経歴】 2009年東京大学大学院博士課程修了、博士（情報理工）。

2018年まで東京大学大学院情報理工学系研究科において特任助教を務め、2019年に富山県立大学知能ロボット工学科講師に着任、現在に至る。MEMSを応用したマイクロセンサとマイクロセンサを用いたヘルスケアのためのセンサシステムの実現、人間の運動・生体計測などに関する研究を行っている。

参加申込書

必要事項をご記入の上、8月31日（月）までにFAX又はメールにてお申込み下さい 会場では**マスク着用**をお願いします

FAX：0766-24-7122 mail：health@tonio.or.jp

（事務局：富山県新世紀産業機構イノベーション推進センターヘルスケア担当）

会社・団体名

TEL

FAX

氏名

所属・職名

備考

会社・団体名		
TEL		FAX
氏名	所属・職名	備考