

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2008-295527

(P2008-295527A)

(43) 公開日 平成20年12月11日(2008.12.11)

(51) Int.Cl.	F I	テーマコード (参考)
A 6 1 B 5/107 (2006.01)	A 6 1 B 5/10 3 O O D	2 F 0 6 9
G O 1 C 9/12 (2006.01)	G O 1 C 9/12 P	2 F 1 0 5
G O 1 B 21/22 (2006.01)	G O 1 B 21/22	4 C 0 3 8
G O 1 C 19/00 (2006.01)	G O 1 C 19/00 Z	

審査請求 未請求 請求項の数 3 O L (全 10 頁)

(21) 出願番号	特願2007-141889 (P2007-141889)	(71) 出願人	503323556
(22) 出願日	平成19年5月29日 (2007. 5. 29)		見木 太郎
			岩手県花巻市星が丘2-9-18
		(71) 出願人	598137065
			佐野 公治
			東京都台東区池之端4-4-5
		(71) 出願人	591267855
			埼玉県
			埼玉県さいたま市浦和区高砂三丁目15番
			1号
		(74) 代理人	100105094
			弁理士 山▲崎▼ 薫
		(72) 発明者	見木 太郎
			岩手県花巻市里川口町10-12 A2O
			1

最終頁に続く

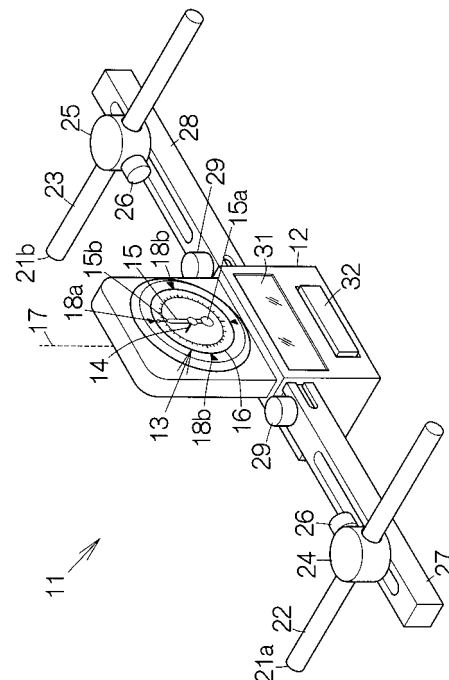
(54) 【発明の名称】 身体傾斜角計測器および身体ねじれ角計測器

(57) 【要約】

【課題】回旋の測定に大いに役立つ身体傾斜角計測器および身体ねじれ角計測器を提供する。

【解決手段】第1腕22および第2腕23の先端21a、21bはそれぞれ身体の特定位位に突き当てられる。このとき、第1腕22および第2腕23はできる限り水平姿勢に維持される。第1腕22および第2腕23の接触が確保された時点でスイッチボタン32が押される。スイッチ回路は基準軸線17回りで測定開始位置を特定する。第1腕22および第2腕23は最初の測定部位から次の特定位位に移動する。第1腕22および第2腕23の先端は2番目の特定位位に突き当てられる。スイッチボタン32が押されると、スイッチ回路は基準軸線17回りで測定終了位置を特定する。測定開始位置および測定終了位置の間で基準軸線17回りに回転角は測定される。1つの身体傾斜角計測器11で傾斜角の測定および回旋の測定は実現される。

【選択図】図1



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

基準軸線に直交する仮想平面に沿って相互に平行に延びる第 1 腕および第 2 腕と、第 1 腕および第 2 腕に平行に延びる軸線回りで重力方向に対して角度を測定する第 1 角度計と、基準軸線回りに回転角を測定する第 2 角度計と、基準軸線回りに測定開始位置および測定終了位置を特定するスイッチ回路とを備えることを特徴とする身体傾斜角計測器。

【請求項 2】

基準軸線回りの回転角速度を特定する速度信号を出力するジャイロセンサーと、基準軸線に直交する仮想平面に沿って相互に平行に延びる第 1 腕および第 2 腕と、開始時期および終了時期を特定する時期信号を出力するスイッチ回路と、ジャイロセンサーの速度信号を受信し、時期信号で特定される開始時期から終了時期まで全期間にわたって速度信号の積分値を算出する演算回路とを備えることを特徴とする身体ねじれ角計測器。

10

【請求項 3】

請求項 1 に記載の身体ねじれ角計測器において、前記第 1 腕および第 2 腕を支持し、前記ジャイロセンサー、スイッチ回路および演算回路を収容する本体筐体を備えることを特徴とする身体ねじれ角計測器。

【発明の詳細な説明】**【技術分野】****【0001】**

本発明は、姿勢計測に用いられる計測器に関する。

20

【背景技術】**【0002】**

国際標準規格 ISO 16840 では姿勢の計測にあたって前額面での姿勢の傾斜、矢状面での姿勢の傾斜および水平面上での回旋といった 3 種類の測定が要求される。特許文献 1 に記載されるように、前額面や矢状面での姿勢の傾斜の測定にあって角度測定器の利用が提案される。しかしながら、これまでのところ、水平面上での回旋の測定にあたって特定の計測器は提案されていない。

【特許文献 1】 国際公開第 2005 / 012829 号パンフレット

【特許文献 2】 特開 2006 - 55532 号公報

【特許文献 3】 特開 2006 - 20780 号公報

30

【発明の開示】**【発明が解決しようとする課題】****【0003】**

本発明は、上記実状に鑑みてなされたもので、回旋の測定に大いに役立つ身体傾斜角計測器および身体ねじれ角計測器を提供することを目的とする。

【課題を解決するための手段】**【0004】**

上記目的を達成するために、第 1 発明によれば、基準軸線に直交する仮想平面に沿って相互に平行に延びる第 1 腕および第 2 腕と、第 1 腕および第 2 腕に平行に延びる軸線回りで重力方向に対して角度を測定する第 1 角度計と、基準軸線回りに回転角を測定する第 2 角度計と、基準軸線回りに測定開始位置および測定終了位置を特定するスイッチ回路とを備えることを特徴とする身体傾斜角計測器が提供される。

40

【0005】

いま、左右の鎖骨の外端すなわち肩峰部に第 1 腕および第 2 腕の先端が突き当てられる場面を想定する。このとき、第 1 腕および第 2 腕はできる限り水平姿勢に維持される。前額面上で身体の姿勢の傾斜が認められると、第 1 角度計で重力方向に対して姿勢の傾斜角が測定されることができる。

【0006】

次に、水平面上で回旋を測定する場面を想定する。第 1 腕および第 2 腕の先端はそれぞれ身体の特定部位に突き当てられる。このとき、第 1 腕および第 2 腕はできる限り水平姿

50

勢に維持される。こうした水平姿勢の維持によれば、基準軸線は重力方向に一致する。こうして第1腕および第2腕の接触が確保された時点でスイッチ回路の動作が誘引されると、スイッチ回路は基準軸線回りで測定開始位置を特定する。続いて、第1腕および第2腕は最初の測定部位から次の特定部位に移動する。第1腕および第2腕の先端は2番目の特定部位に突き当てられる。このとき、第1腕および第2腕はできる限り水平姿勢に維持される。こうして第1腕および第2腕の接触が確保された時点でスイッチ回路の動作が誘引されると、スイッチ回路は基準軸線回りで測定終了位置を特定する。測定開始位置および測定終了位置の間で基準軸線回りに回転角は測定される。この回転角は身体のねじれすなわち回旋に相当する。こうして1つの身体傾斜角計測器で傾斜角の測定および回旋の測定は実現される。

10

【0007】

こういった身体傾斜角計測器では、第1腕および第2腕は、前述の仮想平面に沿って相互に平行に延びる第1姿勢と、基準軸線に平行に延びる第2姿勢との間で姿勢を変化させてもよい。いま、例えば上下に間隔を空けて胸骨に第1腕および第2腕の先端が突き当てられる場面を想定する。このとき、第1腕および第2腕は第2姿勢に設定される。矢状面上で姿勢の傾斜が認められると、第1角度計で重力方向に対して姿勢の傾斜角が測定されることができる。こうして1つの身体傾斜角計測器で2種類の傾斜角の測定および回旋の測定は実現されることができる。

【0008】

第2発明によれば、基準軸線回りの回転角速度を特定する速度信号を出力するジャイロセンサーと、基準軸線に直交する仮想平面に沿って相互に平行に延びる第1腕および第2腕と、開始時期および終了時期を特定する時期信号を出力するスイッチ回路と、ジャイロセンサーの速度信号を受信し、時期信号で特定される開始時期から終了時期まで全期間にわたって速度信号の積分値を算出する演算回路とを備えることを特徴とする身体ねじれ角計測器が提供される。

20

【0009】

いま、水平面上で回旋を測定する場面を想定する。第1腕および第2腕の先端はそれぞれ身体の特定部位に突き当てられる。このとき、第1腕および第2腕はできる限り水平姿勢に維持される。こうした水平姿勢の維持によれば、基準軸線は重力方向に一致する。こうして第1腕および第2腕の接触が確保された時点でスイッチ回路の動作が誘引されると、スイッチ回路は、開始時期を特定する時期信号を出力する。続いて、第1腕および第2腕は最初の測定部位から次の特定部位に移動する。第1腕および第2腕の先端は2番目の特定部位に突き当てられる。このとき、第1腕および第2腕はできる限り水平姿勢に維持される。こうして第1腕および第2腕の接触が確保された時点でスイッチ回路の動作が誘引されると、スイッチ回路は、終了時期を特定する時期信号を出力する。演算回路は、開始時期の時期信号の受信から終了時期の時期信号の受信までジャイロセンサーの速度信号に基づき全期間にわたって速度信号の積分値を算出する。その結果、2つの特定部位の間で基準軸線回りに身体のねじれは測定されることができる。

30

【0010】

ここで、演算回路は、全期間の速度信号に1度で積分処理を実施してもよく、全期間内の短周期ごとに算出される積分値を積算してもよい。いずれの場合でも、全期間の速度信号に対して積分値が算出されれば、開始時期および終了時期の間で基準軸線回りに回転角は導き出されることができる。

40

【0011】

こういった身体ねじれ角計測器は、第1腕および第2腕を支持し、ジャイロセンサー、スイッチ回路および演算回路を収容する本体筐体を備えてもよい。こうした身体ねじれ角計測器は手軽に持ち運ばれることができる。測定の手順は簡素化されることができる。

【発明の効果】

【0012】

以上のように本発明によれば、回旋の測定に大いに役立つ身体傾斜角計測器および身体

50

ねじれ角計測器は提供される。

【発明を実施するための最良の形態】

【0013】

以下、添付図面を参照しつつ本発明の一実施形態を説明する。

【0014】

図1は本発明の一実施形態に係る身体傾斜角計測器11の外観を示す。この身体傾斜角計測器11は本体筐体12を備える。本体筐体12には振子式の角度計13が組み込まれる。この角度計13は支軸14回りで回転する指針15すなわち振子針を備える。指針15は重り15aと鏝15bとを備える。支軸14の軸心は鏝15bの先端と重り15aの重心とを結ぶ直線上に配置される。したがって、重り15aに重力が作用すると、鏝15bの先端は鉛直方向真上を指し示す。

10

【0015】

角度計13の表面には角度目盛り盤16が取り付けられる。角度目盛り盤16には、支軸14回りで360度にわたって所定の間隔で角度が表示される。ここでは、例えば中心角5度ごとに目盛りは刻まれる。

【0016】

この角度計13には基準軸線17が設定される。この基準軸線17が重力方向に重ね合わせられると、指針15の鏝15bは第1矢印表示18aを指し示す。このとき、支軸14の軸心は重力方向に直交する。この状態から角度計13が支軸14の軸心回りに90度で回転すると、指針15の鏝15bはいずれかの第2矢印表示18bを指し示す。こうして本体筐体12には例えば支軸14回りに中心角90度の間隔で第1矢印表示18aおよび第2矢印表示18b、18bが付される。

20

【0017】

本体筐体12には1対の接触点21a、21bを規定する第1腕22および第2腕23が連結される。2つの接触点21a、21bは基準軸線17に直交する仮想平面内に配置される。したがって、2つの接触点21a、21bが水平面内に配置されると、角度計13では指針15の鏝15bは第1矢印表示18aを指し示す。接触点21a、21bを結ぶ直線が水平面から傾斜するにつれて指針15の鏝15bは第1矢印表示18aから遠ざかる。こうして角度計13の働きで重力方向に対して角度は測定されることができる。

【0018】

30

第1腕22および第2腕23は例えば円柱の棒材から構成される。棒材の軸心は、基準軸線17に直交する仮想平面内に配置される。同時に、棒材の軸心は相互に平行に配置される。棒材の先端に接触点21a、21bは規定される。

【0019】

第1腕22および第2腕23には第1スライダ24および第2スライダ25がそれぞれ連結される。第1腕22および第2腕23は対応のスライダ24、25に軸心方向に進退自在に支持される。したがって、進退移動に拘わらず第1腕22および第2腕23は相互の平行関係を維持する。第1腕22および第2腕23は例えばねじ26の働きで第1スライダ24および第2スライダ25に対して特定位置を維持することができる。

【0020】

40

第1腕22および第2腕23は長尺の第1および第2支持部材27、28にそれぞれ支持される。第1および第2支持部材27、28は、前述の仮想平面内で第1腕22および第2腕23の軸心に直交する基準直線に沿って延びる。第1スライダ24は基準直線に平行に進退自在に第1支持部材27に受け止められる。第2スライダ25は基準直線に平行に進退自在に第2支持部材28に受け止められる。第1スライダ24および第2スライダ25の進退移動に応じて、第1腕22および第2腕23は相互の平行関係を維持しつつ接近したり遠ざかったりすることができる。

【0021】

第1および第2支持部材27、28は本体筐体12に抜き差し自在に固定される。固定にあたってねじ29が利用される。ねじ29の働きで第1および第2支持部材27、28

50

の抜けは防止される。第 1 および第 2 支持部材 2 7、2 8 は抜き差しに応じてそれらの軸心回りに 9 0 度の回転角で姿勢を変化させることができる。こうして第 1 および第 2 支持部材 2 7、2 8 の姿勢が変化すると、第 1 腕 2 2 および第 2 腕 2 3 は基準軸線 1 7 に平行に延びる。

【 0 0 2 2 】

本体筐体 1 2 にはディスプレイパネル 3 1 が組み込まれる。ディスプレイパネル 3 1 の画面は本体筐体 1 2 の外面で露出する。ディスプレイパネル 3 1 の画面には基準軸線 1 7 回りの回転角が表示される。加えて、ディスプレイパネル 3 1 の画面にはその他の情報が表示されてもよい。回転角は後述の演算回路で算出される。

【 0 0 2 3 】

本体筐体 1 2 にはスイッチボタン 3 2 が組み込まれる。回転角の算出にあたってスイッチボタン 3 2 は操作される。後述されるように、スイッチボタン 3 2 の働きで基準軸線 1 7 回りに測定開始位置および測定終了位置は特定される。

【 0 0 2 4 】

図 2 に示されるように、本体筐体 1 2 には接触面 3 3 が区画される。接触面 3 3 は、基準軸線 1 7 に平行に広がる平面で構成される。同時に、接触面 3 3 は、支軸 1 4 の軸心に直交する仮想平面内で広がる。

【 0 0 2 5 】

図 3 に示されるように、第 1 および第 2 支持部材 2 7、2 8 には長溝 3 5 が形成される。長溝 3 5 には、相互に平行に延びる 1 対の側壁面 3 5 a、3 5 b が規定される。側壁面同士の間には第 1 および第 2 スライダ 2 4、2 5 のスライダ本体 3 6 が配置される。スライダ本体 3 6 は、相互に平行に広がる側面 3 6 a、3 6 b を規定する。一方の側面 3 6 a は長溝 3 5 の内壁面 3 5 a に接触する。他方の側面 3 6 b には長溝 3 5 の内壁面 3 5 a に直交する方向に延びる有底穴 3 7 が形成される。有底穴 3 7 には樹脂製の球体 3 8 が挿入される。有底穴 3 7 の底と球体 3 8 との間には伸張ばね 3 9 が挟み込まれる。伸張ばね 3 9 は長溝 3 5 の他方の内壁面 3 5 b に向かって球体 3 8 に押し付け力を作用する。球体 3 8 に伝わる反作用の働きでスライダ本体 3 6 の側面 3 6 a は長溝 3 5 の内壁面 3 5 a に強く押し付けられる。スライダ本体 3 6 と長溝 3 5 の内壁面 3 5 a との間には大きな摩擦力が生成される。この摩擦力の働きでスライダ本体 3 6 は長溝 3 5 内で所定の位置に保持されることができる。

【 0 0 2 6 】

図 4 に示されるように、身体傾斜角計測器 1 1 はジャイロセンサー 4 1 を備える。ジャイロセンサー 4 1 は例えば本体筐体 1 2 内に収容される。ジャイロセンサー 4 1 は、基準軸線 1 7 回りの回転角速度を特定する速度信号を出力する。

【 0 0 2 7 】

ジャイロセンサー 4 1 には演算回路 4 2 が接続される。演算回路 4 2 は同様に本体筐体 1 2 内に収容される。演算回路 4 2 はジャイロセンサー 4 1 から速度信号を受信する。演算回路 4 2 は、指定された期間にわたって速度信号の積分値を算出する。

【 0 0 2 8 】

演算回路 4 2 にはスイッチ回路 4 3 が接続される。スイッチ回路 4 3 は同様に本体筐体 1 2 内に収容される。スイッチ回路 4 3 はスイッチボタン 3 2 の押圧操作に応じてハイパルス信号すなわち時期信号を出力する。スイッチ回路 4 3 の出力は演算回路 4 2 に供給される。演算回路 4 2 は、後述されるように、時期信号の受信に応じて積分値の算出の期間を特定する。

【 0 0 2 9 】

演算回路 4 2 にはディスプレイドライバー 4 4 が接続される。ディスプレイドライバー 4 4 は同様に本体筐体 1 2 内に収容される。ディスプレイドライバー 4 4 には前述のディスプレイパネル 3 1 が接続される。演算回路 4 2 はディスプレイドライバー 4 4 の動作を制御する。ディスプレイドライバー 4 4 は演算回路 4 2 の指示に従ってディスプレイパネル 3 1 の画面上にテキストや数字を表示する。

10

20

30

40

50

【 0 0 3 0 】

いま、前額面で姿勢の傾斜を測定する場面を想定する。図 5 に示されるように、測定者は左右の鎖骨の外端すなわち肩鎖関節に身体傾斜角計測器 1 1 の接触点 2 1 a、2 1 b をそれぞれ当てる。このとき、測定者はできる限り第 1 腕 2 2 および第 2 腕 2 3 の水平姿勢を維持する。姿勢の傾斜が認められると、指針 1 5 の鏝 1 5 b および第 1 矢印表示 1 8 a の間に角度 が規定される。こうして読み取られる角度 は前額面の傾斜角に相当する。

【 0 0 3 1 】

次に、矢状面で姿勢の傾斜を測定する場面を想定する。測定に先立って第 1 および第 2 支持部材 2 7、2 8 は抜き差しされる。第 1 および第 2 支持部材 2 7、2 8 の姿勢はそれらの軸心回りに 9 0 度の回転角で変化する。第 1 腕 2 2 および第 2 腕 2 3 は基準軸線 1 7 に平行に配置される。すなわち、第 1 腕 2 2 および第 2 腕 2 3 はそれぞれ第 1 支持部材 2 7 および第 2 支持部材 2 8 に対して直角に維持される。同時に、接触点 2 1 a、2 1 b は第 1 および第 2 スライダ 2 4、2 5 からそれぞれ等距離の位置に配置される。その後、図 6 に示されるように、測定者は上下に間隔を空けて胸骨に 2 つの接触点 2 1 a、2 1 b をそれぞれ当てる。姿勢の傾斜が認められると、指針 1 5 の鏝 1 5 b および第 2 矢印表示 1 8 b の間に角度 が規定される。こうして読み取られる角度 は矢状面の傾斜角に相当する。

【 0 0 3 2 】

次に、水平面上で回旋を測定する場面を想定する。図 7 に示されるように、測定者は、まず、上前腸骨棘に接触点 2 1 a、1 2 b をそれぞれ当てる。このとき、測定者はできる限り第 1 腕 2 2 および第 2 腕 2 3 の水平姿勢を維持する。同時に、第 1 矢印表示 1 8 a に指針 1 5 の鏝 1 5 b を一致させる。こうした身体傾斜角計測器 1 1 の姿勢によれば、基準軸線 1 7 は重力方向に一致する。こうして接触点 2 1 a、2 1 b の接触が確保されると、測定者はスイッチボタン 3 2 を押す。

【 0 0 3 3 】

スイッチボタン 3 2 の操作に応じてスイッチ回路 4 3 は 1 回目の時期信号を出力する。1 回目の時期信号の受信に応じて演算回路 4 2 はジャイロセンサー 4 1 の出力を記録し始める。時間の経過に応じて演算回路 4 2 は連続的に速度信号から基準軸線 1 7 回りの回転角速度を特定し続ける。回転角速度は例えば演算回路 4 2 に内蔵のメモリに格納されればよい。ここでは、時期信号は測定の開始時期を特定する。基準軸線 1 7 回りに身体傾斜角計測器 1 1 の測定開始位置は特定される。

【 0 0 3 4 】

続いて、測定者は骨盤から身体傾斜角計測器 1 1 を離す。図 8 に示されるように、測定者は左右の鎖骨の内端すなわち胸鎖関節に接触面 3 3 を当てる。このとき、測定者はできる限り第 1 腕 2 2 および第 2 腕 2 3 の水平姿勢を維持する。こうして接触面 3 3 の接触が確保されると、測定者はスイッチボタン 3 2 を押す。なお、接触面 3 3 に代えて、第 1 腕 2 2 の接触点 2 1 a および第 2 腕 2 3 の接触点 2 1 b が胸鎖関節に当てられてもよい。このとき、第 1 腕 2 2 および第 2 腕 2 3 の間隔は第 1 および第 2 スライダ 2 4、2 5 の働きで狭められればよい。

【 0 0 3 5 】

スイッチボタン 3 2 の操作に応じてスイッチ回路 4 3 は 2 回目の時期信号を出力する。2 回目の時期信号の受信に応じて演算回路 4 2 はジャイロセンサー 4 1 の出力の記録を停止する。すなわち、時期信号は測定の終了時期を特定する。基準軸線 1 7 回りに身体傾斜角計測器 1 1 の測定終了位置は特定される。

【 0 0 3 6 】

こうして測定終了位置が特定されると、演算回路 4 2 は、記録された回転角速度の積分値を算出する。図 9 に示されるように、積分は記録の全期間にわたって実施される。その結果、骨盤線と、左右の胸鎖関節を結ぶ直線との間で基準軸線 1 7 回りに回転角は特定される。こうして回旋の測定は実現される。

【 0 0 3 7 】

その後、演算回路 4 2 は、特定された回転角に基づき画像データを生成する。画像データはディスプレイドライバ 4 4 に供給される。ディスプレイドライバ 4 4 は画像データに基づきディスプレイパネル 3 1 に回転角の数値を表示する。

【 0 0 3 8 】

回転角の算出にあたって、例えば図 1 0 に示されるように、演算回路 4 2 は所定の短周期ごとに回転角速度の積分値を算出してもよい。この場合には、記録の全期間にわたって積分値は累積されればよい。その他、演算回路 4 2 は、スイッチボタン 3 2 の操作の前後に拘わらずジャイロセンサー 4 1 から速度信号を受信し続けてもよく、スイッチボタン 3 2 の操作に応じて記録時にのみジャイロセンサー 4 1 から速度信号を受信してもよい。その他、スイッチ回路 4 3 には、測定の開始時期を特定するスイッチボタンと、測定の終了時期を特定するスイッチボタンとが個別に接続されてもよい。この場合には、スイッチボタンごとに個別にスイッチ回路 4 3 が接続されてもよい。

10

【 0 0 3 9 】

以上のような身体傾斜角計測器 1 1 では本体筐体 1 2 内に重力加速度センサーがさらに組み込まれてもよい。重力加速度センサーの働きによれば、基準軸線 1 7 の姿勢は制御されることができる。したがって、例えば回旋の測定にあたって基準軸線 1 7 は常に重力方向に一致することができる。基準軸線 1 7 回りの回転角は高い精度で算出されることができる。

【 0 0 4 0 】

その他、身体傾斜角計測器 1 1 では、前述の角度計 1 3 に代えて 2 台目のジャイロセンサーが本体筐体 1 2 内に組み込まれてもよい。このジャイロセンサーは例えば第 1 腕 2 2 および第 2 腕 2 3 に平行な軸線回りで回転角速度を特定すればよい。こういった 2 台目のジャイロセンサーは前述の基準線回りで 9 0 度で姿勢を変化させるジャイロセンサー 4 1 で肩代わりされてもよい。

20

【図面の簡単な説明】

【 0 0 4 1 】

【図 1】本発明の一実施形態に係る身体傾斜角計測器を概略的に示す斜視図である。

【図 2】身体傾斜角計測器の裏側を概略的に示す斜視図である。

【図 3】スライダの構造を概略的に示す拡大水平断面図である。

【図 4】身体傾斜角計測器の制御系を概略的に示すブロック図である。

30

【図 5】前額面での傾斜角の測定方法を概略的に示す人体の正面図である。

【図 6】矢状面での傾斜角の測定方法を概略的に示す人体の側面図である。

【図 7】水平面上での回旋の測定方法を概略的に示す人体の正面図である。

【図 8】水平面上での回旋の測定方法を概略的に示す人体の正面図である。

【図 9】ジャイロセンサーで測定される回転角速度および積分値の関係を概略的に示すグラフである。

【図 1 0】ジャイロセンサーで測定される回転角速度および短周期ごとの積分値の関係を概略的に示すグラフである。

【符号の説明】

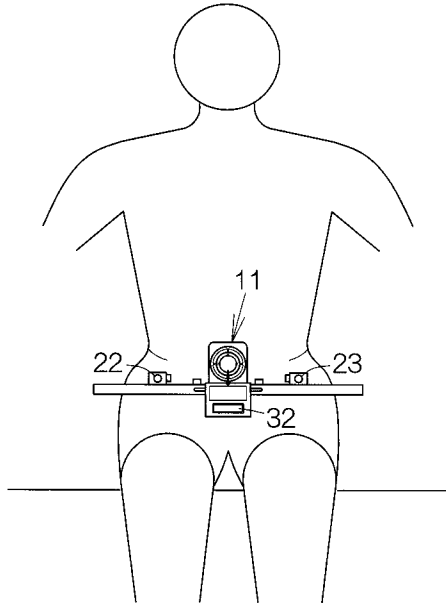
【 0 0 4 2 】

40

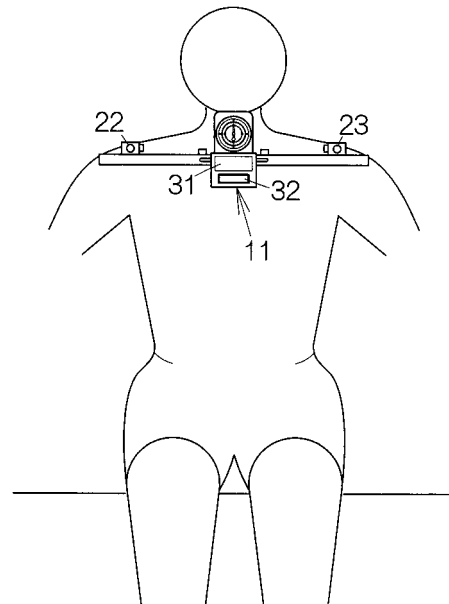
1 1 身体傾斜角計測器（身体ねじれ角計測器）、1 2 本体筐体、1 3 第 1 角度計、1 7 基準軸線、2 2 第 1 腕、2 3 第 2 腕、4 1 第 2 角度計を構成するジャイロセンサー、4 2 第 2 角度計を構成する演算回路、4 3 スイッチ回路。

This diagram shows a cross-sectional view of a second embodiment of the device. It features a central component 36, which is a rectangular block with a central cavity. Inside this cavity is a spring 39 and a piston 37. The piston 37 is in contact with a bottom surface 38. The central component 36 is surrounded by a material 35, which is divided into two layers: 35a (top) and 35b (bottom). The top layer 35a is shown with a hatched pattern. The bottom layer 35b is shown with a cross-hatched pattern. The central component 36 is also shown with a hatched pattern. The top surface of the central component 36 is labeled 36a, and the bottom surface is labeled 36b. The top surface of the top layer 35a is labeled 27(28).

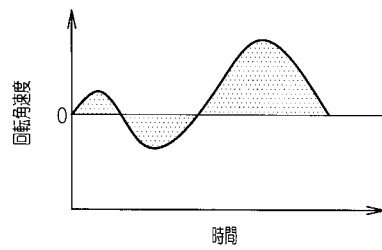
【 図 7 】



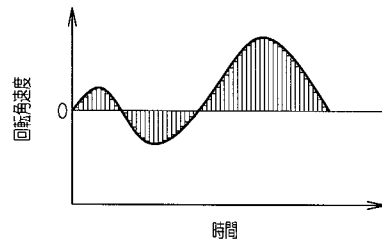
【 図 8 】



【 図 9 】



【 図 10 】



フロントページの続き

(72)発明者 佐野 公治

東京都台東区池之端 2 - 5 - 4 6 株式会社ユーキ・トレーディング内

(72)発明者 半田 隆志

埼玉県川口市上青木 3 - 1 2 - 1 8 埼玉県産業技術総合センター内

F ターム(参考) 2F069 AA88 BB00 GG41 GG59 HH30 NN06 QQ05

2F105 AA10 BB17

4C038 VA04 VB01 VC09