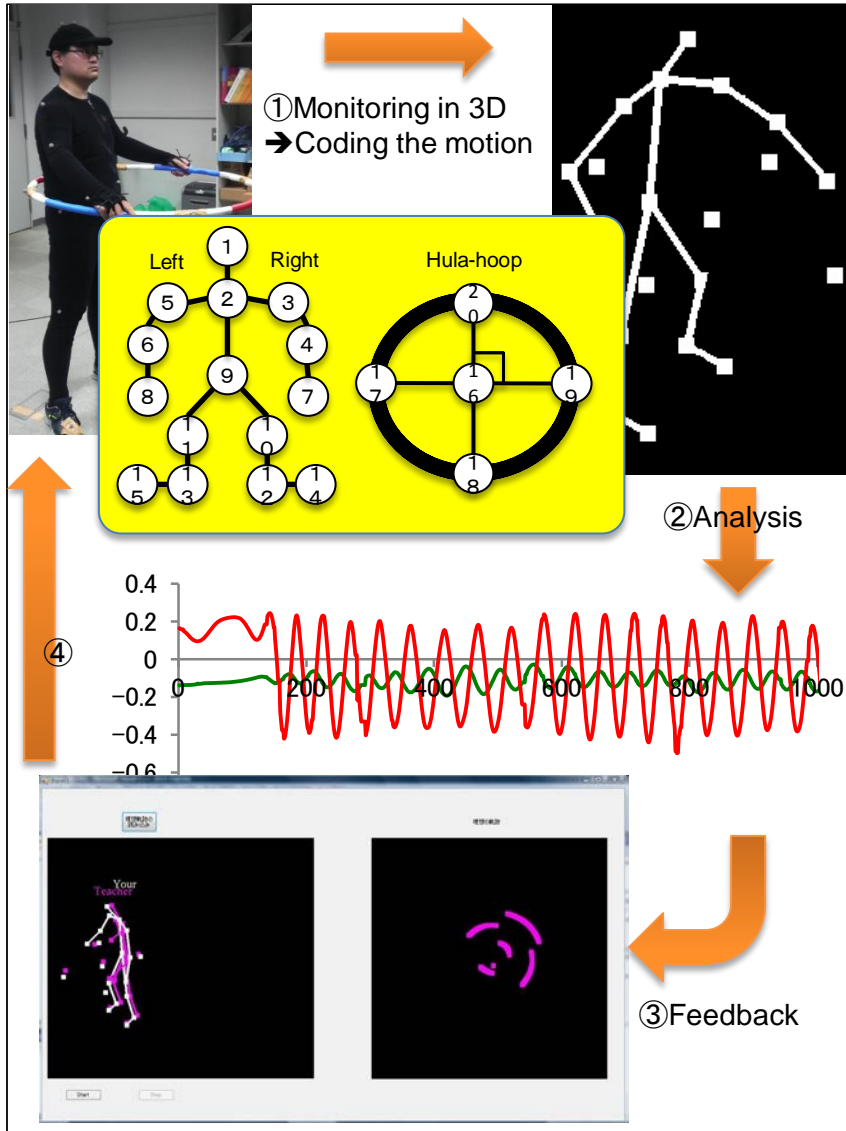




Faculty of
Science and
Technology
Tokushima University

反復運動学習を対象とした身体スキル学習支援

[キーワード: 身体スキル, 学習支援] 教授 松浦健二



内容:

1) 研究の背景: 反復運動の学習には, 運動における一定の安定性と, 対象運動の揺らぎへの柔軟性が求められる。複雑な身体制御を人間が学習するためのフレームワーク開発が求められている。

2) 研究の概要とその特長:

2-1) 目的: 反復運動学習を対象に, 身体スキル開発支援のモデル化を行い, その有効性評価を実施する。

2-2) 手法: フラフープを想定対象とすると, 支援の枠組みは, 左の図に記載の①から④のフェーズとして設計した。

① モーションのモニタリングでは, 動作モデルは身体部位に付与したタグを読み取り, コード化する。

② 分析フェーズでは, コード化された身体部位の運動軌道と操作対象(フープ)の関係を波形データとして解析する。

③ フィードバックフェーズでは, 得られた分析結果を基に, 改善指針を示唆する視覚的情報を提供する。

④ 再びトライアルを行い, ①に戻る。前回からの差分を考慮した
本研究では, 上記手法を開発し, 有効性評価を実現することで, フラフープの初学者を対象として身体スキル開発を支援する。また, 本手法を一般化して, 反復運動学習支援のモデル化を議論する。

分野: 学習支援システム

専門: マルチメディア応用

E-mail: ma2 @ tokushima-u.ac.jp

Tel. 088-656-9804

Fax: 088-656-9804

HP : <http://pub2.db.tokushima-u.ac.jp/ERD/person/73057/profile-ja.html>

