

先端科学技術研究科 修士論文要旨

所属研究室 (主指導教員)	ヒューマンロボティクス (和田 隆広 (教授))					
学籍番号	2411303	提出日	令和 8年 1月 19日			
学生氏名	山本 愛奈					
論文題目	個人動搖病推定における計算モデルの個人内パラメータ汎化可能性の検討					
要旨						
近年、自動運転車の普及に伴う運転外活動の多様化により、動搖病の増加が懸念されている。そこで、動搖病を定量的に評価・予測し、対策を講じるために、動搖病のモデル化に関する研究が活発に行われている。先行研究では、個々の動搖病症状進行度MISCの進行を予測するモデルを用い、限られた過去データから将来の症状進行をどの程度予測できるかを検証し、症状履歴の活用によって予測誤差が低減することが示された。しかし、これらの検証は同一計測日および特定の運動条件に限定されており、実環境での応用を考えた場合に重要な、異なる計測日および運動条件に対するパラメータの適用可能性については十分に検証されていない。そこで本研究では、同定されたパラメータが異なる計測日および運動条件にも適用可能かどうかを検証する。						