

解説, 他

- (1) 小田邦彦, 古荘純次, 菊池武士, 原口真: (解説) VR技術を用いた小脳性運動失調に対するアプローチ(上肢運動機能評価トレーニング機器の研究開発)、脳神経内科、第93巻、第1号、特集1 ニューモデュレーションの進歩(2020年7月)
- (2) J.Furusho and N.Takesue: (Review) Research and Development of Rehabilitation Systems for Upper-Limbs "PLEMO" Series, Journal of Robotics and Mechatronics, Vol. 31, NO. 1, pp. 35-44 (2019). (Open Access)
- (3) 古荘純次: リハビリテーションロボティクス, 日本ヒューマンケア・ネットワーク学会誌, Vol. 16, No. 1, pp. 21-32 (2018) (メディカルオンラインに掲載)
- (4) 古荘純次: 上肢リハビリ訓練ロボットEMUL、セラフィ、PLEMOシリーズの研究開発、生産と技術(Open Access)、第68巻、第2号、pp. 105-108 (2016)
<http://seisan.server-shared.com/682/682-105.pdf>
- (5) J.Furusho and N.Takesue: (Review) Research and Development of Functional Fluid Mechatronics, Rehabilitation Systems, and Mechatronics of Flexible Drive Systems, Journal of Robotics and Mechatronics, Vol. 28, NO. 1, pp. 5-16 (2016).
- (6) 古荘純次, 池田博康: (総説) リハビリ・介護とメカトロニクス, 日本機械学会誌 2016年1月特集号「リハビリ介護とメカトロニクス」, Vol. 119, No. 1166, pp. 4-7 (2016).
- (7) 古荘純次, 吉田晴行, 早川潔: (解説) 非装着型上肢リハビリ支援システム, 日本機械学会誌, Vol. 119, No. 1166, pp. 19-21 (2016).
- (8) J. Furusho and M. Haraguchi: (Review) Development of Rehabilitation Systems for the Limbs Using Functional Fluids, Journal of Robotics and Mechatronics, Vol. 26, No. 3, pp. 302-309 (2014).
- (9) 古荘純次, 森川隆浩: (解説) ER流体・MR流体を用いたリハビリ支援システム, 日本フルードパワーシステム学会誌, 42巻, 1号, pp. 12-15 (2011).
- (10) 古荘純次: (巻頭言) 上肢リハビリテーション支援ロボットとその本格的実用化、総合リハビリテーション, 38巻, 12号, pp. 1117 (2010).
- (11) 小澤拓也, 古荘純次: (解説) 上肢機能支援ロボットの開発と展開、理学療法ジャーナル, 45巻3号, pp. 241-247 (2011).
- (12) 古荘純次, 原口真: (解説) ロボット・VRおよび理学療法の技術を取り入れた上肢リハビリ支援システムによる訓練とその脳活動を含む評価、バイオメカニズム学会誌, Vol. 33, No. 2, pp. 109-116 (2009).
- (13) 森本正治, 橋本泰典, 古荘純次, 赤澤康史, 中川昭夫, 津村稔, 大築康生: (解説) 磁性流体(MRF)ブレーキを応用した下肢支援ロボットの開発, 日本生活支援工学会誌, Vol. 8, No. 2, pp. 14-18 (2009).
- (14) 菊池武士, 古荘純次: (解説) 機能性流体アクチュエータの基礎と応用 - ER流体・MR流体を用いたアクチュエータ・ブレーキの開発と力覚提示システム等への応用-, 日本バーチャルリアリティ学会誌, Vol. 13 No. 2, pp. 96-100 (2008).
- (15) 古荘純次, 菊池武士: (解説) 上・下肢リハビリテーション, 福祉機器へのロボット技術の適用, 総合リハビリテーション, Vol. 35, No. 5, pp. 439-445 (2007).
- (16) 菊池武士, 古荘純次: (解説) 上肢・下肢リハビリテーションシステムの研究開発およびVR技術の応用, 日本シミュレーション学会誌, Vol. 26, No. 3, (2007),
- (17) 古荘純次, 菊池武士: (解説) ロボティクス・メカトロニクス・バーチャルリアリティ技術を用いたリハビリ支援システム, The Journal of Clinical Physical Therapy, Vol. 10, pp. 15-21 (2007).
- (18) 古荘純次, 志智直人: (解説) 高い安全性を有する6自由度上肢リハビリ支援ロボット, 日本生活支援工学会誌, Vol. 5, No. 2, pp. 4 (2006).
- (19) 古荘純次, 菊池武士: (総説) 医工連携とフルードパワー, フルードパワー(日本フルードパワー学会誌), Vol. 37, No. 5, pp. 272-276 (2006).
- (20) 古荘純次, 中山健二: (解説) 手首を含む6自由度上肢リハビリ支援ロボット「セラフィ」, 日本ロボット学会誌, Vol. 24, No. 2, pp. 186 (2006).
- (21) 宮越浩一, 道免和久, 古荘純次, 小柳健一: (解説) Virtual Reality Training (Using Computer), Journal of Clinical Rehabilitation, Vol. 35, No. 6, pp. 564-567 (2004)
- (22) 古荘純次, 小柳健一: (解説) 機能性流体を用いたウェアラブルパワーアシストシステム(安全性に関する国

- 際・国内基準に基づく研究開発)、フルードパワーシステム(日本フルードパワーシステム学会誌)、第34巻、第5号、pp.121-127(2003).
- (23) 古荘純次: (解説) ER 流体を用いたメカトロニクスシステム, フルードパワーシステム(日本油空圧学会誌), Vol. 32, No. 6, pp.390-395(2001).
- (24) 古荘純次, 坂口正道: (解説)ER 流体を用いたニューアクチュエータ, 日本ロボット学会誌, Vol.15, No.3, pp.323-325(1997).
- (25) 古荘純次, 坂口正道: (解説)電気粘性流体を用いたアクティブ制御, トライボロジスト(日本トライボロジー学会誌), Vol.41, No.6, pp.512-517(1996).
- (25') J. Furusho and M. Sakaguchi: (Review Paper) Active Control Using Electrorheological Fluids, Japanese Journal of Tribology, Vol.41, No.6, pp.645-654(1996).
- (26) 古荘純次, 坂口正道: (解説)より良いテニスラケットの開発を目指して, メカライフ(日本機械学会), No.44, pp.32-33(1996).
- (27) 古荘純次: (展望解説) ER 流体を用いたメカトロニクス機器の制御, 計測と制御(計測自動制御学会誌), Vol.34, No.9, pp.687-691(1995).
- (28) 古荘純次: 電気粘性流体と制御. 計測と制御(計測自動制御学会誌) Vol.33, No.6, p.521(1994).
- (29) 古荘純次: (展望)歩行ロボットの研究展開. 日本ロボット学会誌, Vol.11, No.3, pp.306-313(1993).
- (30) 古荘純次: 人型ロボットへの夢. 日本ロボット学会誌, Vol.10, No.1, pp.47-49(1992).
- (31) 古荘純次: 機械工学年鑑, 14章 ロボティクス・メカトロニクス, 2.2項 移動技術. 日本機械学会誌, Vol.93, No.861, pp.691-692(1990).
- (32) 古荘純次: (解説)動的二足歩行ロボットの制御(その低次元モデルおよび階層制御策), 日本ロボット学会誌, Vol.1, No.3, pp.22-30(1983).
- (33) 嘉納秀明, 古荘純次, 増淵正美: (解説)熱交換器の集中定数低次元モデル. 計測と制御(計測自動制御学会誌), Vol.19, No.7, pp636-639(1980).

以上