Contact Realityの実現による遠隔触診システム開発

目指す将来像

完全オンラインという生活を経てたどり着いた状況と革新的リモート技術に求められるもの

遠隔コミュニケーションの利便性

対面の重要性







既知のメンバーの 情報の共有には極 めて便利

(手軽な情報交換)

情報革命:生成AIの登場



「汎化された知識」に手軽 にアクセス

(汎用知識の爆発)

医療現場でも同様の状況

患者に直接触れられないジレンマ,医師・患者間のコミュニケーション不足,情報交換の不備

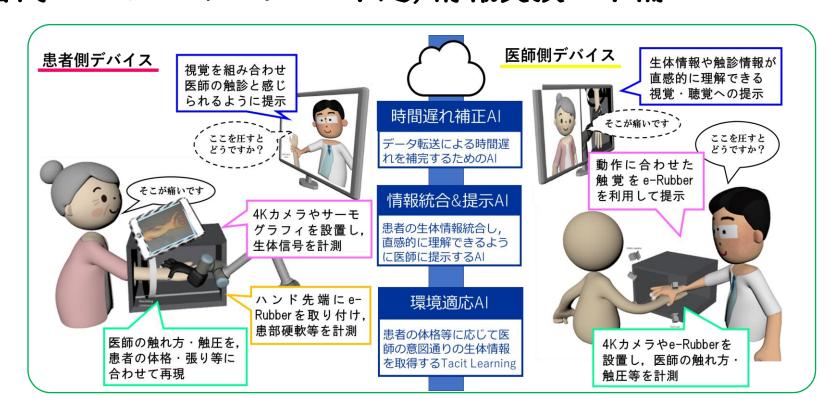
3種のAIを用い、複数モダリティを刺激する 遠隔触診システム:4次元Box

(社会的動物である人間の再確認)

目指すべきは

Real Tutal Reality

触覚・視覚・聴覚を利用し、転送遅れがあっても 直感的に病状を理解しあえるシステム



ここが凄い!!

1. 触診の役割解明

触診は情報解像度が低く、触診のみで診断を下すのではなく問診・視診・聴診との組 み合わせ, さらに身体応答を含むコミュニケーションが, 医師の過去の記憶を想起する とともに,患者特有の問題に対する気づきも提供する.

医師側 **Active Touch** 触覚と体性感覚の正確な一致 (どんな速度・圧力で触れたか)

Tactile Memory 過去の経験や記憶を的確に想起 他の検査結果などともに, 病状 判断への明確な気付きをもたら

病状の的確な判断 病状の明確な理解 気づき 運動生成 外受容感覚 触覚による知覚

患者側 **Passive Touch** c-touchファイバなど,情動を刺激 する入力がもたらされ,情動的・ 直感的に状態を理解できる

自身の状態理解と医師への信 頼向上(ラポール形成)

効果的な治療へ

遠隔触診システムに求められるもの

必須項目

医師側

違和感なく患者に触れたような感覚を得ながら、 適切なコミュニケーションや観察を行い、病状に明 確な確信を得られること

On-lineの利点

病状のさらなる明確な理解のために,人の感 覚器では感じることが困難・不可能な情報を得る ことができる.

患者側

必須項目 医師に触診を受けながら, 患部を丁寧に診察さ れている感覚を得られ、医師の触圧に対して、ス ムーズに応答ができる

On-lineの利点

自らの疾患をよりよく理解するために,的確な刺 激や提示ができる.

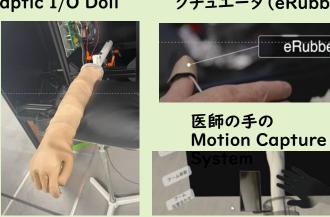
2. 触診要素技術開発

医師側

診察のための仮想空間



医師の触診意図を読み 患者の触感を医師の指先 適切な触感を与える にFeedbackする振動ア Haptic I/O Doll クチュエータ (eRubber)



医師の触診意図に沿った触圧を

患者側

与えるための触診マニピュレータ



医師のアバターを表示し, 患者との スムーズな会話を行うための透明



触診とともに超音波

触圧を計測するための小型

6軸触覚センサ6個を搭載

した指先統合センサ



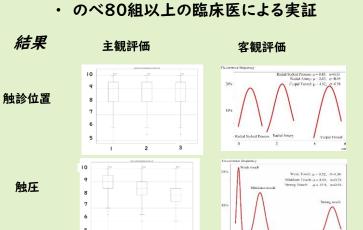
4. 臨床試験

2種類の臨床試験を実施

1. 医師による開発機器の性能確認試験



医師・患者双方を専門医が務め,触診 の正確性を主観的・客観的に検証



2. 疾患患者診察デモンストレーション



・ ひじに痛みを持つ患者の診察デモ ・ 実際の患者を問診・触診・エコー検査を組み 合わせて遠隔診察

I. 現状確認の問診 涌みが起きる状况や程度の確認 II. 触診による状態把握 上腕骨外側上顆炎の際は、右図の箇所を 強く押すと痛みが発生→2-3cmの精度で、 複数の強さで触圧を加える必要がある III. 状態の提示 解剖学的に何が起きているかを提示

IV. エコーによる視認 遠隔にエコーを操作し、炎症個所を確認し、診察を確定 V. 治療の手段の提示

シンガポール国立大学病院一名古屋大学病院間での実証試験





3.システム構築



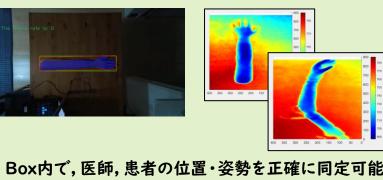
要素技術をシステム化し, 医師側・患者側 デバイスを構築. 両者をそれぞれサーバー でつなぎ、それぞれのサイドで独自の処理 を行うAIを実装

AIの実装例

触探索動作AI



Hand-Position推定AI



4D Box内で, 医師, 患者の位置・姿勢を正確に同定可能 シミュレーションが可能になる



