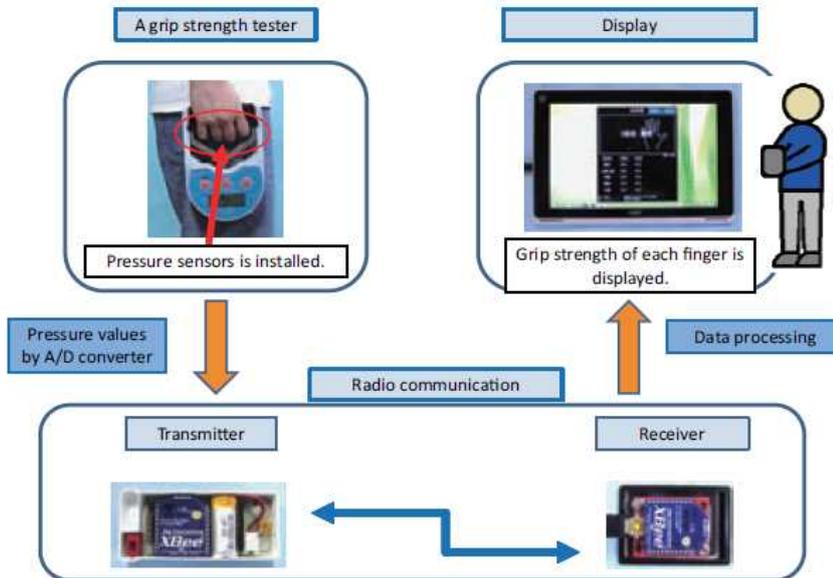


山梨大学 指握力測定装置

工・機械 寺田英嗣教授



前提:

各指はそれぞれ異なる筋肉で動作している。

従来の握力測定:

それらの合力で握力とするのは正確ではない
さらに、個々の指にどのような要因が、どのように作用して...を把握できない

Fig.1 A system to measure grip strength of each figure

各指単独で測定

