

著書

- (1) 古荘純次, 藤川智彦: 24.3.1 上肢運動機能のリハビリテーションと制御 (片手運動機能), ロボット制御学ハンドブック, 近代科学社, pp. 775-777 (2017)
- (2) 古荘純次, 武居直行, 野間淳一: 4.3.3 項 磁性流体 (MRF) アクチュエータ・ブレーキとその福祉・介護・リハビリへの応用, 生活支援ロボット (監修: 寺嶋一彦), 情報機構, pp. 226-235 (2015)
- (3) 古荘純次, 原口真, 石田圭二: ヒトの運動機能と移動のための次世代技術開発 (使用者に寄り添う支援機器の普及に向けて), 第6章 上肢機能支援ロボット, 第1節 開発状況, 株式会社エヌ・ティー・エス, pp. 124-134 (2014)
- (4) 古荘純次, 石田圭二, 原口真: ヒトの運動機能と移動のための次世代技術開発 (使用者に寄り添う支援機器の普及へに向けて) 第6章 上肢機能支援ロボット 第2節 使用状況, 株式会社エヌ・ティー・エス, pp. 135-141 (2014)
- (5) 古荘純次: 平成 23 年度次世代医療機器評価指標作成事業 活動機能回復装置審査 WG 報告書 次世代医療機器評価指標検討会(厚生労働省) / 医療機器開発ガイドライン評価検討委員会(経済産業省)合同検討会, 活動機能回復装置の使われ方, 機構・制御方式とその Hazard および安全性評価(pp. 11-16) (2012)
- (6) 古荘純次, 原口真: アクチュエータ研究開発の最前線(<監修> 樋口俊郎, 大岡昌博), 第10節 人間共存型ロボットに適した安全性の高いMR・ERアクチュエータおよびブレーキに関する研究開発, 株式会社 エヌ・ティー・エス, pp. 447-459 (2011)
- (7) Junji Furusho, et al. : Next-Generation Actuators Leading Breakthrough, Chapter 22: Compact MR Fluid Actuator for Human Friendly System Springer, pp. 329-336 (2010)
- (8) Junji Furusho, Ying Jin: "A 6-DOF Rehabilitation System for Upper Limbs "Robotherapist" and Other Rehabilitation Systems with High Safety", Rehabilitation Engineering, I-Tech Education and Publishing, pp. 245-287 (2009)
- (9) Takehito Kikuchi, Junji Furusho, Quasi-3 DOF Rehabilitation System for Upper Limbs, "PLEMO", Rehabilitation Engineering, I-Tech Education and Publishing, pp. 187-202 (2009).
- (10) Junji Furusho, Takehito Kikuchi, A 3-D Rehabilitation System for Upper Limbs "EMUL", and a 6-DOF Rehabilitation System "Robotherapist", and Other Rehabilitation System with High Safety, Rehabilitation Robotics (Edited by Sashi S Kommu), Chapter 8, I-Tech Education and Publishing, pp. 115-136 (2007).
- (11) 新版「ロボット工学ハンドブック (日本ロボット学会編)」, 2.4.8 ER 流体 古荘純次 (pp. 177-178) を分担, コロナ社 (2005)
- (12) 新版「ロボット工学ハンドブック (日本ロボット学会編)」, 4.3.3 2脚ロボット 古荘純次, 佐野明人 (pp. 418-422), 古田貴之, 林憲玉, 古荘純次, 佐野明人 (pp. 428-432) を分担, コロナ社 (2005)
- (13) 古荘純次, 武居直行: 『生物型システムのダイナミクスと制御』 (日本機械学会編) 第4章「二足歩行のダイナミクスと制御」, pp. 105-154, 養賢堂 (2002)
- (14) 古荘純次: 2 足歩行ロボットの力学・機構とその制御, 日本ロボット学会第 56 回講習会テキスト, pp. 1-12 (1998).
- (15) 古荘純次: (編著) 日本機械学会 (PSC-237) 「メカトロニクス機器の電気粘性流体を用いた制御に関する研究分科会 (主査: 古荘純次) 報告書」 (1996)
- (16) 古荘純次: ER 流体の開発と応用 (小山清人編), pp. 218-224 を分担. シーエムシー (1994)
- (17) J. Furusho, and A. Sano, : Development of Biped Robot [Adaptability of Human Gait : Implication for the Control of Locomotion (Edited by A. E. Patla) の(pp. 277-303)を分担], North-Holland (1991).
- (18) 古荘純次, 佐野明人, ロボット工学ハンドブック (日本ロボット学会編), 制御技術編, 2脚 (pp. 346_353) を分担. 日刊工業新聞社 (1990).

以上