M1b-3 EMG に基づく筋疲労推定モデルの構築 ~筋線維に着目したモデリングと推定精度の検証~

知能システム制御研究室 中島 浩輔

1. はじめに

筋活動を客観的に確認できる信号として、筋活動時に筋内に発生する筋活動電位(EMG: Electromyography)がある。EMGの振幅は筋力、周波数は筋疲労に関係することが研究で知られており[1]、前者については本研究室でも関係モデルを導出することで定量化を実現していた。一方後者については、筋疲労に伴うEMGの中央周波数徐波化という特徴を用いて、相対的な筋疲労の有無を判断するのみであり、絶対的な定量的指標は存在していない。

本研究室では、筋を構成する3種の筋線維(遅筋線維:Type II,中間筋線維:Type IIa,速筋線維:Type IIb)とそのエネルギー代謝の関係に着目し、Type I と Type IIb の使用割合が交代した時間が代謝が交代した時間であることから、その時間を"筋疲労時間"として定義していた[2]. また、筋負荷から筋疲労時間を推定するモデルも提案し、精度の検証を実施していた。しかしながら、EMG はゆらぎを持つ信号であるため、筋疲労時間の真値にもゆらぎが生じ、推定精度の担保ができないという問題があった。また、筋疲労推定モデルの定義域に存在し得ない負の筋疲労時間が含まれていた。

そこで本研究では、ゆらぎを考慮した筋疲労時間 の再定義と真値に含まれる誤差範囲を検討する。さ らに、負の筋疲労時間を定義域外とする新たな筋疲 労推定モデルの構築と評価について検討する。

2. EMG を用いた筋疲労の定義

2·1 EMG の測定

EMG の測定条件を Table 1 に示す. 測定の際には Fig. 1(a) に示すように、被験者を水平な場所に直立させ、その手首に重りを吊り下げて上腕二頭筋のみに負荷を与え、腋を閉じた状態で肘関節の屈曲・伸展動作を各々2.4sで行う。一例として上記条件に

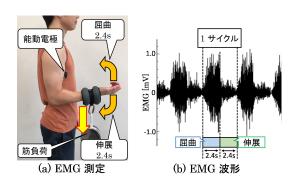


Fig. 1 測定環境

Table 1 EMG 測定条件

測定部位 上腕二頭筋 EMG 測定器 DELSYS, TrignoTM 筋負荷 4, 5, 6, 7 kg サンプリング周波数 1000 Hz 測定時間 身体の限界まで [s]

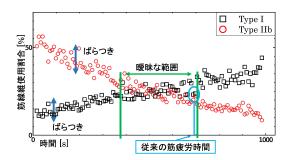


Fig. 2 筋線維使用割合と従来の筋疲労時間

て筋負荷 7kg を上腕二頭筋に与えた際の EMG を Fig. 1(b) に示す.

2.2 筋線維に基づく筋疲労時間の定義

筋線維は収縮速度によって Type I, IIa, IIb の 3 タイプに大別されており、 Type I は酸化系代謝によって高い持久力を得るが発揮張力は低く、 Type IIb は解糖系代謝によって高い発揮張力を得るが持久力が低いという特徴がある. なお、 Type IIa は両方の特徴を併せ持っている. 各筋線維に生じる EMG には周波数特性があり、 Type I は 20~45Hz、 Type IIa は 45~80Hz、 Type IIb は 80~350Hz である [3].

一方,運動初期の筋活動代謝は解糖系代謝であり,長時間の運動になるにつれ酸化系代謝が活発になる.つまり,筋の疲労状態に比例して解糖系代謝で活動する Type II の割合が減少し,酸化系代謝で活動する Type I の割合が増加すると解釈できる.そのため,EMG 全帯域のパワースペクトルから各筋線維ごとの使用割合を求め,その経時変化を算出し,両者の使用割合が交代する時間を"筋疲労時間 t_f "と定めている [2].一例を Fig. 2 に示す.

3. ばらつきを考慮した筋疲労時間の定義

筋疲労時間 t_f は定義の関係上、Fig. 2 のように Type I と Type IIb の使用割合が完全に交代した時間 としていた。しかし、筋線維使用割合の変化そのものにばらつきが大きく、各使用割合の交差らしき状態が幅広くなり、結果として筋疲労時間の真値にもゆらぎが生じる(Fig. 2 参照)。そこで、筋疲労時間

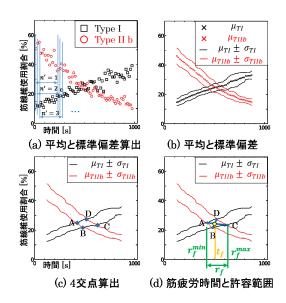


Fig. 3 筋疲労時間 t_f と許容範囲 r_f の算出

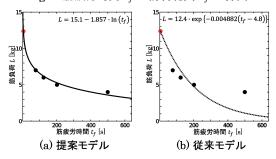


Fig. 4 筋疲労推定モデル

のばらつきを考慮した真値の決定方法を再定義し, 真値らしさを表す許容範囲について考える.

筋疲労時間の再定義と許容範囲の定義は以下i)~ iv) の手順で行う(Fig. 3(a)-(d) 参照). i) Type I と Type IIb の使用割合に対して、データ数 15 個でそれ ぞれの平均 (μ_{TI}, μ_{TIIb}) ・標準偏差 $(\sigma_{TI}, \sigma_{TIIb})$ を 算出し、データ点1個シフトさせ区間ごとに求める. ii) 区間ごとにばらつきの範囲($\mu_{TI} \pm \sigma_{TI}, \mu_{TIIb} \pm$ σ_{TIIb})を算出する. iii)ばらつきの範囲の交点を A, B, C, D と設定する. iv) 線分 AC と線分 BD の交 点の時間軸を筋疲労時間の真値 t_f [s], 点 A から点 Cの時間軸の区間を許容範囲 r_f [s] として定義する.

4. 筋疲労推定モデルの構築

3. の手順で再定義した筋疲労時間 t_f を 4~7kg の 負荷帯域ごとに求め、両者の関係をモデル化する. こ こで、筋疲労時間 t_f の最短値として t_f^{min} 、その時の 筋負荷として最大挙上重量(1RM: One-repetition maximum)を設定する. 4~7kg における筋疲労時 間に加え、 t_f^{min} と 1RM も用いて、筋疲労時間と 筋負荷の関係をモデル化する.

先行研究では,筋疲労時間と筋負荷の関係が指数 関数的減衰傾向にあったことから、その関係を(1)式 で表し、Fig. 4(b) のようにモデル化していた.

$$L = 1RM \cdot \exp\left\{-k_f \left(t_f - t_f^{min}\right)\right\} \tag{1}$$

Table 2 被験者 1 名の筋疲労時間 t_f と許容範囲 r_f

	4 kg	5kg	6 kg	7 kg
t_f [s]	499	202	123	77
r_f [s]	205	60	29	19

しかし, (1) 式には, 1RM を超える重負荷を挙上 した場合, 負の筋疲労時間が生じる.

それに対し提案手法は、(2) 式のように対数関数 を用いることで、筋負荷軸が漸近線となり、物理的 制約を定義域に考慮できる(Fig. 4(a)参照).

$$L = w_0 + w_1 \cdot \ln\left(t_f\right) \tag{2}$$

5. 検証・考察

再定義した筋疲労時間 t_f と許容範囲 r_f を算出し、 提案手法の妥当性を検証する。また、再定義した筋 疲労時間を用いて筋疲労推定モデルを被験者ごとに 構築し、精度検証を行う、被験者は20歳代の男性 7名と女性 1名の計 8名であり、Table 1の条件でそ れぞれ測定した EMG データ 32 個 (被験者 8 名 × 筋負荷4種(4,5,6,7kg))を用いる.

被験者1名の筋疲労時間と許容範囲算出結果を Table 2 に示す。両者ともに筋負荷増加に伴う時間お よび区間の短縮が確認できる. いずれの被験者にお いても同様の傾向を示しており、一般的に考えられ る筋負荷と筋疲労の関係を表現しているといえる.

つぎに、筋疲労時間の真値と筋負荷との関係から、 全被験者における筋疲労推定モデルを提案モデルお よび従来モデルの各々で構築し、推定精度検証を行っ た. 提案モデルにおける全データの平均絶対誤差率 は15.8%, 誤差率の標準偏差は19.8%であり、従来 モデルと比較すると、平均絶対誤差率が23.9%削減、 誤差率の標準偏差が 28.9%削減となり,提案モデル の精度向上が確認できる.

以上により、対数関数でモデル構築することで、 指数関数モデルより有利性があることが示唆された。

6. おわりに

ばらつきを含む指標である筋疲労時間に対して, それを考慮した筋疲労時間の再定義と許容範囲を提 案し、筋疲労推定モデルの再構築を行った。検証の 結果、筋疲労時間と許容範囲は筋負荷と筋疲労の関 係が表現できており、推定モデルの再構築について は、従来モデルに比べて約23.9%の精度向上が確認 されたことから、提案モデルの有利性が示唆された.

参考文献

- [1] 木塚・増田・木竜・佐渡山:「バイオメカニズム・ライブ ラリー 表面筋電図」,東京電機大学出版局,pp. 58–63,
- 2006 [2] 上田・櫛田・青木・北村:「EMG に基づく筋状態の定 量的評価とリハビリテーションへの応用」, 電学論 C, Vol. 136, No. 7 pp. 893–899, 2016
 [3] 永田:「筋と筋力の科学 一筋収縮のスペクトル解析
- -」,株式会社不昧堂出版,pp.129-156,1984