佐瀬 5^{1*} 近藤 竹雄 1 中川 匡弘 1 Takumi SASE1Takeo KONDO1Masahiro NAKAGAWA1

1 長岡技術科学大学工学部

¹ Faculty of Engineering, Nagaoka University of Technology

Abstract: Brain Affective Interface (BAI) technology is essential for humans that cannot express emotion properly such as ALS patients. The application of helper robots that can read human emotions and respond to them is attempted. ENIAS analyzing human emotions were developed, but a lot of measurement points and learning time are required. We measured and analyzed NIRS signals and EEGs locally and simultaneously, and we attempted to determine emotional states by a few measurement points. We set measurement points in frontal lobe (the neighborhood of Fp1 and Fp2) and extracted NIRS signals and EEGs from them. The result of the integrated analysis of NIRS signals and EEGs to three subjects by using fractal properties shows that the average rates of the recognitions of joy and anger are 62.0[%] and 59.2[%] respectively.



図 1: ENIAS による介護ロボット

1 はじめに

筋萎縮性側索硬化症 (ALS) 患者など,感情を適切に表 現できない者にとって Brain-Affective Interface(BAI) 技術は必須である [1] ~ [7] . BAI 技術の発展により,ヒ トの感情を読み取り,その感情に応ずる動作をする介護 ロボットの実用化が図られる.図1は,ヒトの感情を解 析するシステム「感性近赤外光解析法」(Emotion Near Infrared-rays Analysis System: ENIAS)を利用した介 護ロボットの例である [2] ~ [5] . 近赤外分光法 (Near-Infrared Spectroscopy: NIRS) により,ヒトの脳から 非侵襲的に脳血流濃度変化信号 (NIRS 信号)を抽出し,

*連絡先: 長岡技術科学大学工学部 〒 940-2188 新潟県長岡市上富岡町 1603-1 E-mail: sase@pelican.nagaokaut.ac.jp 喜・怒・安静の各状態をリアルタイムに解析し感情状態 判別を行った.ロボットが被験者の感情を読み取り,被 験者の代わりに感情を表現する実験をしたが,ENIAS は学習時間,計測部位を多く必要とした.

我々は NIRS と脳波 (Electroencephalogram: EEG) の局所的同時計測・解析を行い,少ない部位で感情状 態を判別することを試みた.計測部位は前頭部 (Fp1, Fp2 近傍) とし , これらの局所部位から NIRS 信号と EEG を抽出した.脳血流と神経活動に相互関係がある ことは生理学的に既知であり,機能的 MRI(functional Magnetic Resonance Imaging: fMRI) によっても確認 されている [8]. あるタスク下で神経活動が活性化する と、その賦活焦点で血管内酸素交換が行われる、とい う脳血流と脳波の時空間ダイナミクスを同時刻・同位 置で観測すれば、「頭位により NIRS 信号の値が変化す るなどの内的アーチファクトを EEG で低減できる」, 「外来ノイズや筋電が EEG に強く影響した場合にそれ を NIRS 信号で検知できる」といった利便性がもたら される可能性があるため,局所部位のみで感情状態を 判別できると考えられる.

本研究では,時系列データの分散のスケーリング特性(Scaling Property of Variance: SPV)を利用して, 各計測部位から抽出される信号の自己アフィンフラクタル次元を算出した.解析対象となるデータは,被験者が感情を想起したときのNIRS信号及びEEGである. ここで,近赤外光通過域の光路長が部位間・被験者間 で異なる問題がある [9] ~ [12] . Lambert–beer 則より, 酸素化・脱酸素化ヘモグロビン (Oxy–, Deoxy–Hb)の 濃度変化 ΔC_{oxy} , ΔC_{deoxy} は次式で算出される.

$$\Delta C_{\text{oxy}} d = (C'_{\text{oxy}} - C_{\text{oxy}})d.$$

$$\Delta C_{\text{deoxy}} d = (C'_{\text{deoxy}} - C_{\text{deoxy}})d.$$

$$\Delta C_{\text{total}} d = (\Delta C_{\text{oxy}} + \Delta C_{\text{deoxy}})d.$$
(1)

 C'_{oxy} , C'_{deoxy} はそれぞれ,あるタスク下における脳賦 活後の Oxy-, Deoxy-Hb の濃度である.一方, C_{oxy} , C_{deoxy} はそれぞれ,脳賦活前の Oxy-, Deoxy-Hb の濃 度を表す. ΔC_{total} は Oxy-Hb 濃度変化と Deoxy-Hb 濃度変化の加算であり,dは,照射から検出までの光路 長を意味する.NIRS 信号は,ヘモグロビン濃度変化と 光路長d の積として出力される.SPV により光路長影 響を分離させて,部位間・被験者間の比較検討を試み た.自己相関・分散による光路長影響分離については, 文献 [13] を参考にされたい.

本研究は、ヒトの感情のような高次機能は脳の前頭部 で処理される、という背景に基づいて行われた[14],[15]. このためNIRS、EEGともに前頭部(Fp1, Fp2近傍) を重点的に調査した.前部前頭葉を切除し精神障害を 克服する手術(ロボトミー手術)によると、ロボトミー を受けた患者の中から様々な精神障害や感情鈍麻といっ た症状が出たことが知られている[14].更に、脳の障 害により感情が崩壊した症例があり、最も有名である のはフィアネス・ゲージである[15].感情を評価する 場合、扁桃体や海場などが関連し側頭葉も測定すべき であるが、NIRSは大脳皮質(深度2~3cm程度)の情 報のみ計測可能であるため、深部の情報を計測するこ とは困難である.深部を見るにはfMRIなどとの併用 が必要となる.

被験者3名に対してNIRSとEEGの局所的同時計 測を行ったので以下に報告する.本実験によって観測 される「感情」とは,一般的に誰もが日常生活の中で 経験する「嬉しい」,「悲しい」,「腹が立つ」というよう な一時的な強い感情の高まり,いわゆる「情動」では なく,比較的長い時間にわたる想起に基づくものであ り,各被験者に対して「時間的安定性のある感情」を 想起させた.ヒトは皆,人生の中で最も喜んだときや, 最も怒ったときなどを体験する.これらの喜・怒はヒ トによって様々であり,内容も異なるが,「各個人にお ける確固たる感情」という点は被験者間で共有される. 被験者に想起させた感情は喜・怒の2感情であり,こ れらの感情は互いに交わらない,つまり同時に発現し ないと想定されるため線形分離を行った.

2 解析方法

2.1 節, 2.2 節ではそれぞれ, SPV によるフラクタル 次元の推定法,光路長影響分離について述べる.2.3 節 においては, NIRS 信号と EEG の統合解析による感情 の定量化手法について述べる.

2.1 SPV によるフラクタル次元の推定法

フラクタル次元の推定法として SPV を用いた.SPV は,時系列データの分散のスケーリング特性を利用し てフラクタル次元を推定する手法である.フラクタル 次元が D である時系列信号 f(t) と,時刻 τ だけ離れ た信号 $f(t + \tau)$ の α 次モーメント $\sigma^{\alpha}(\tau)$ は

$$\sigma^{\alpha}(\tau) = \langle |f(t+\tau) - f(t)|^{\alpha} \rangle \sim |\tau|^{\alpha H} \qquad (2)$$

と表される.この式は $\alpha = 2$ において分散のスケーリ ング特性を表す.解析データが一様なフラクタル性を 有するならば,ハースト指数 H はモーメントの次数 α に依存しない.このときハースト指数 H は

$$H = \frac{1}{\alpha} \frac{\Delta \log \sigma^{\alpha}(\tau)}{\Delta \log |\tau|} \tag{3}$$

によって求められる.フラクタル次元の推定値 D は,式 (3) により算出されるハースト指数 H を用いて

$$\tilde{D} = 2 - H \tag{4}$$

となる.

2.2 光路長影響分離

式 (1) における ΔC_{oxy} , ΔC_{deoxy} , ΔC_{total} の時系列 信号を x(t) とすると,検出信号は x(t)d となる.式 (2) の f(t) を x(t)d と置換して log 変換すると,次式に示 すように光路長 dの影響を分離できる.

$$\log \sigma^{\alpha}(\tau) = \log \langle |x(t+\tau)d - x(t)d|^{\alpha} \rangle$$
(5)
$$= \log \langle d^{\alpha}|x(t+\tau) - x(t)|^{\alpha} \rangle$$
$$= \log \{d^{\alpha} \langle |x(t+\tau) - x(t)|^{\alpha} \rangle \}$$
$$= \alpha \log d + \log \langle |x(t+\tau) - x(t)|^{\alpha} \rangle.$$

NIRS 信号と EEG の統合解析による感 情の定量化手法

本研究では, NIRS 信号と EEG のフラクタル次元 を特徴量として EFAM を利用した [5],[6],[7].ただし 従来の EFAM と区別するため,本研究における NIRS と EEG の統合解析システムを, integrated–EFAM(i– EFAM) と表記する.i–EFAM は次式の重回帰で表現 され,各変数は行列である.

$$\boldsymbol{z} = \boldsymbol{A}\boldsymbol{y} + \boldsymbol{d}. \tag{6}$$

 $z \ {\rm th} X L$ の教師信号または出力信号, $A \ {\rm th} M \times N$ の 分離行列, $y \ {\rm th} N \times L$ の入力信号, $d \ {\rm th} M \times L$ のバイア ス成分を示す. M, L, $N \ {\rm th} C$ れぞれ感情数, \vec{r} -9数, 計測機器から得られる信号の特徴量数を表す.機械学 習する際は,入力信号 $y \ {\rm tn} {\rm NIRS}$ 信号及び EEG から抽 出した特徴量,教師信号 z の各要素に1または0を与え た.本研究では3つの条件下でi-EFAM の性能を調査 した.条件1と条件2ではそれぞれ(M, N) = (2,21), (M, N) = (2,28) とし,喜をzの1行目,怒をzの2 行目に設定した.条件1 ${\rm tn} {\rm NIRS}$ 信号及び EEG のフラ クタル次元を特徴量としたが,条件2ではフラクタル 次元に加えてエントロピーも特徴量とした.NIRS 信 号や EEG の確率変数 X が正規分布 p(X) に従うと仮 定すると,エントロピーI は次式で算出される.

$$I = -\int dX \ p(X) \log p(X)$$
(7)
= \log \sigma + \log \sqrt{2\pi e}.

ただし式 (6) に適用させる際,上式の第 2 項は d に吸収されるため $\log \sigma$ を特徴量として与えた.条件 3 では(M,N) = (3,28)とし, z の 3 行目に安静状態を追加することで,喜・怒の 2 感情の和が 1 となる制約を緩和させた.すべての条件下において,未知である Aとdを最小二乗法によって決定し,新たなテストデータ集合をAとdに適用させることで出力信号 z を得た.実際にA, dを求める際は

$$\boldsymbol{z} = \boldsymbol{A}^* \boldsymbol{y}^*, \quad \boldsymbol{A}^* = [\boldsymbol{A} \quad \boldsymbol{d}], \quad (8)$$
$$\boldsymbol{y}^* = \begin{bmatrix} \boldsymbol{y} \\ 1 \cdots 1 \end{bmatrix}$$

のように *d* を *A*^{*} の中に内包した形で扱った.この場合 *d* は *M* × 1 の列ベクトルとなる.最小二乗法で *A*^{*} を導出すると

$$\boldsymbol{A}^* = \boldsymbol{z} \; \boldsymbol{y}^{\dagger}, \quad \boldsymbol{y}^{\dagger} = \boldsymbol{y}^* (\boldsymbol{y}^* \boldsymbol{y}^*)^{-1} \tag{9}$$

となり, y^* の一般化逆行列 y^\dagger を計算することで求められる. $\stackrel{\sim}{y^*}$ は y^* の転置行列を表す.

入力信号 y の作成方法を述べる.本研究では Fp1, Fp2 近傍の 2CH を計測したため,NIRS 信号と EEG ともに 2 つの観測時系列データが得られた.yの1~3 行目と 4~6 行目にそれぞれ,チャンネル1の Oxy-Hb 濃度変化信号,チャンネル2の Oxy-Hb 濃度変化信号 のフラクタル次元時系列をセットした.同様に7~12 行目には, Deoxy-Hb 濃度変化信号のフラクタル次元 時系列をセットした.一方, yの13~15行目と16~ 18 行目にそれぞれ, チャンネル1の EEG, チャンネル 2 の EEG のフラクタル次元時系列を与え, 19~21 行 目には, チャンネル1の EEG とチャンネル2の EEG の差分信号のフラクタル次元時系列を与えた.フラク タル次元の推定には, 2.1 節で述べた SPV を利用した. 各時系列データのフラクタル次元を推定する際は,様々 な 7 の区間でスケーリング則の傾きを導出することで, 特徴量数を増やした. EEG のフラクタル次元を算出す る場合は, τ の区間を [1, 2], [2, 3], [3, 4] として特徴 量数を3倍にした.EEGの高周波成分が重要な情報量 であることが知られているため,本研究ではこのよう に設定した [5], [6]. ここで,本研究で EEG を計測した 際のサンプリング周波数は 1024[Hz] である. NIRS 信 号のフラクタル次元を算出する場合は, r の区間を [1, 100], [1, 50], [1, 25] として, EEG と同様に特徴量数 を3倍にした.本研究においては近赤外照射プローブ 数は1つであるため, NIRS 信号を計測した際のサン プリング周波数は 40[Hz] となった . NIRS においては, どの周波数帯のフラクタル性を見ればよいかは解明さ れていないため上記のように設定した[13].更に条件 2,3においては,zの22~28行目にエントロピーを セットした.NIRS 信号及び EEG への SPV 適用時は, 解析窓幅を 10[s], 刻み幅を 1[s] としたため, 条件 1, 2 においては式 (6) のデータ数 L = 40, 条件 3 において

以上に述べたように,1感情で得られるデータ数を 特徴量数と同程度にした.ENIAS や EFAM を利用す る際も,1感情で得られるデータ数と特徴量数は同程 度となっている[2],[5],[6].

3 実験方法

NIRS 信号と EEG を局所的同時計測したときの被験者,計測,刺激と課題について説明する.

3.1 被験者

被験者は心身ともに健康な 20 代の成人男性 3 名 (S1, S2,S3)で,NIRS 及び EEG 計測に関する基礎的な知識 を持ち,被験者としての経験を有する者である.NIRS 信号や EEG に与えうるアーチファクトについて熟知 している被験者を選出した.被験者は皆 20 年以上の人 生を歩んでいるため,喜・怒に関する「確固たる感情」 を備えている.



図 2: NIRS 信号と EEG の局所的同時計測の実験風景



図 3: 局所的同時計測用ホルダ (白丸 (線のみ): 近赤外 照射位置,白三角:近赤外検出位置,白四角:計測チャ ンネル,白丸 (塗りつぶし): EEG 電極)

3.2 計測

使用した脳機能計測装置について述べる.NIRS にお いては近赤外光イメージング装置(株式会社島津製作所 製 OMM-3000,サンプリング周波数 40[Hz]), EEG に おいては多チャンネル計測用アンプ(日本光電製 MEG-6116)を用いた.多チャンネル計測用アンプから得ら れる測定データは A/D 変換ボード(Computer Boards 社製 PCM-DAS16S/16, A/D 変換分解能 16bits,チャ ンネル数 2CH)を介し,パーソナルコンピュータに記 録される.測定時のサンプリング周波数を 1024[Hz]と し,低域遮断周波数 1.5[Hz]のローカットフィルタを決 高域遮断周波数 100[Hz]のハイカットフィルタをEEG 測定時に使用した.

NIRS 信号と EEG を局所的同時計測した様子を図 2,局所的同時計測用ホルダを図3に示す. 被験者は

表 1: NIRS 信号と EEG の局所的同時計測におけるタ イミングプロトコル

	Rest	Joy	Rest	Anger	Rest
	(s)	(s)	(s)	(s)	(s)
Learning	g 15 —	▶ 30 -	→ 30 -	→ 30 —	▶ 15
Test	15 —	▶ 30 -	→ 30 -	→ 30 —	▶ 15

椅子に深く腰掛け,背中を伸ばして座った.頭位によ りNIRS 信号の値が変化するため,頭を動かさないよ う被験者に指示した.図2(下)及び図3(右)に示すよう に,2つの EEG 電極を NIRS プローブ間に装着させ, Fp1 に近い方をチャンネル1, Fp2 に近い方をチャンネ ル2とした.チャンネル1,2を単極測定点としてA2 を基準電極とした.近赤外照射プローブを EEG 電極 間に1つ,その両側に近赤外検出プローブを2つ装着 させることで,1つの照射で2つの計測チャンネルを 得た.NIRS のチャンネル配置は EEG と同様にした.

島津製作所製の1×2格子を組み合わせて,図3の 局所的同時計測ホルダを作成した.格子の固定に関し ては,島津製作所製のネジ止めを使用した.慣性モー メントは図3(右)中の白三角に発生するが,これらの 部位は頭部固定用ベルトに関与しないため,測定開始 時に白三角の位置を調整すればよい.

3.3 刺激と課題

感情に含まれる喜・怒の想起タスクを被験者に与え, 被験者自身が感情を想い起こした.人生の中で最も喜 んだときや,最も怒ったときなどの「確固たる感情」を 被験者に想起させた「各個人における確固たる感情」と いう点は被験者間で共有される.本研究で実施したタ スク内容を表1に示す.安静状態15[s], 喜」想起30[s], 安静状態 30[s]「怒」 想起 30[s] の順に実施した.感情 想起の準備のために安静時間を用意し,学習データ集 合取得時の最初の 15[s] と最後の 15[s] を条件 3 で使用 した.実験中被験者は常に閉眼であり,被験者に声を 掛けることによって各状態のタイミング移行を行った. i-EFAM は機械学習を必要とするため,学習データ集 合取得とテストデータ集合取得を設けた.学習とテス トの合間に 30[s] の空き時間を与え,被験者の脳活動を リフレッシュさせた.本研究においては,表1のタス ク内容を2回行った.

想起時間を 30[s] に設定した理由は長時間計測を避 けるためである.長時間計測は被験者に疲労感を与え, 感情を想起することが困難な場合が想定される.学習 の最初からテストの最後まで通して NIRS プローブを 装着し続けなければならない.学習時とテスト時でプ





(b) i–EFAMb.



(c) i–EFAMc.

図 4: 被験者 S1 の i-EFAM 学習出力結果 (1 試行目)





(b) i–EFAMb.





図 5: 被験者 S1 の i-EFAM テスト出力結果 (1 試行目)

ローブの位置がずれてしまうと,正確に評価すること が困難になる.

4 結果

感情の学習結果,識別モデル(*A*,*d*)へのテストデー タ集合入力結果について以下に示す.ここで,各条件下 (条件1,2,3)における i-EFAM をそれぞれ i-EFAMa, i-EFAMb, i-EFAMc と表記する.

4.1 感情の学習結果

式 (9) を用いて喜・怒を機械学習した結果 (被験者 S1 の1 試行目) を図4に示す.図4は,学習して得られた 識別モデルに対して学習データ集合を再度適用させた ときの式 (8) の z(以下 i-EFAM 学習出力と略す) であ る.図4(a),(b),(c) はそれぞれi-EFAMa,i-EFAMb, i-EFAMc 学習出力である.ただし安静時間を除いて描 画し,喜を黒線,怒を灰線で示した.図4のi-EFAM 学習出力はすべて,想起時間 30[s] を境に「喜」出力値 と「怒」出力値が反転していることが確認され,各出 力が0~1 近傍で制約されている様子が観察された.被 験者 3 名の学習結果の平均認識率 (各被験者の認識率 のアンサンブル平均) を算出した結果,i-EFAMaにお いては喜・怒ともに 0.998,i-EFAMb においては喜・ 怒ともに 0.999,i-EFAMc においては喜・怒それぞれ 0.996,0.997 と求められた.ここで,喜・怒の認識率

R_1 , R_2 を導出する際は次式を使用した.

$$R_m = \frac{\sum_{j=20m-19}^{20m} z_{m,j}}{\sum_{i=1}^{2} \sum_{j=20m-19}^{20m} z_{i,j}}, \quad m \in \{1, 2\}.$$
 (10)

z_{i,j} は式(8)の zの i 行 j 列目である.

4.2 識別モデルへのテストデータ集合入力 結果

識別モデルにテストデータ集合を入力したときの *z*(以下 i-EFAM テスト出力と略す)を図5に示す(被験者 S1の1試行目).図4と同様に安静時間を除いて描画し, 喜を黒線,怒を灰線で示した.i-EFAMaとi-EFAMb においては,「喜」出力と「怒」出力は時系列上で全く 逆の振舞いをした.式(10)を使用して認識率を算出 した結果を表2に示す.表2の各列の下には平均認識 率を示した.i-EFAMaの喜・怒の平均認識率はそれ ぞれ0.427,0.404,i-EFAMbの平均認識率はそれぞれ 0.425,0.527,i-EFAMcの平均認識率はそれぞれ0.620, 0.592と求められた.各i-EFAM テスト出力の平均認 識率を比較すると,i-EFAMcが最も高くなった.

5 考察

被験者 S1 の 1 試行目の i-EFAM テスト出力結果に ついて考察する.式(6)の入力信号 y に与える特徴量が

表 2: i-EFAM テスト出力結果の認識率

Subject	Trial no								
		i-El	i-EFAMa		i-EFAMb		i-EFAMe		
		Joy	Anger		Joy	Anger		Joy	Anger
S1	1	1.00	0.116		1.00	0.543		0.621	0.550
	2	0.301	0.305		0.231	0.00		0.00	1.00
S2	1	0.771	0.00		1.00	0.00		1.00	0.00
	2	0.00	1.00		0.00	1.00		1.00	1.00
S3	1	0.491	0.00		0.317	0.616		1.00	0.00
	2	0.00	1.00		0.00	1.00		0.101	1.00
Avera	ige	0.427	0.404		0.425	0.527		0.620	0.592

フラクタル次元のみ(条件1)の場合は,喜の認識率は 1.00 となったが,怒の認識率は0.116 と低くなった.図 5(a)のi-EFAMa出力結果より,区間30~50[s]で「怒」 出力が増加している傾向が見られたが「喜」出力を一 度も上回らなかった.この i-EFAMa 出力結果に比べ, i-EFAMb 出力結果においては「怒」出力が 0.543 と大 きくなった.図 5(b)の i-EFAMb 出力結果を見ると, 区間 30~50[s] では「怒」出力が「喜」出力を上回って いる様子がわかる.i-EFAMb においては,入力信号 y の特徴量にエントロピーも含まれていることが要因だ と思われる.NIRS 信号及び EEG のエントロピーをフ ラクタル次元とともに学習することにより,怒の認識 が改善されたと考えられる.全被験者の平均認識率を 見ても, i-EFAMbの怒の認識率は i-EFAMaよりも高 くなっていることがわかる(表2参照).式(6)のzの3 行目に安静状態を追加した場合(条件3)は,喜・怒の2 感情の和が1となる制約が緩和されたため,喜・怒の認 識率に偏りが生じなかったと考えられる.喜・怒の認識 率はそれぞれ 0.621, 0.550 と算出された. 更に, 被験 者 S2 の 2 試行目においては, i-EFAMa と i-EFAMb の喜の認識率はともに 0.00 と求められたが, i-EFAMc では 1.00 となった (表 2 参照). 喜・怒の 2 感情間の制 約が緩和されたため「喜」出力が生じやすくなったと 推察される.全被験者の平均認識率を見ると,喜・怒 ともに i-EFAMc の認識率が最も高くなったので,条 件3における i-EFAM が最も良いと考えられる.

6 むすび

本研究では NIRS 信号と EEG の局所的同時計測・ 解析を行うことで,少ない部位で感情状態を判別する ことを試みた.計測部位は前頭部 (Fp1, Fp2 近傍) と し,これらの局所部位から NIRS 信号と EEG を抽出 し,SPV でフラクタル次元解析をすることにより特徴 量を得た.被験者3名に喜・怒の確固たる感情を想起さ せ,integrated-EFAM(i-EFAM)で解析した結果,特 徴量にエントロピーを追加,zの3行目に安静状態を 追加した方法が最良の認識率を与えた.この方法を利 用した i-EFAM テスト出力結果の平均認識率は,喜・ 怒それぞれ 0.620, 0.592 と算出された.

今後は,NIRSとEEGの統合解析が有効かどうかを, NIRSまたはEEGの両面から検討する必要がある.本 研究で提案したi-EFAMを,NIRS信号またはEEGの 特徴量のみで識別モデルを作成した場合と比較するこ とが挙げられる.

参考文献

- Musha, T., Terasaki, Y., Haque, H.A., Ivanitsky, G.A.: Feature extraction from EEGs associated with emotions, *Artif. Life Robotics*, Vol.1, pp.15–19 (1997)
- [2] 松下晋, 中川匡弘: 光トポグラフィによる感性情報解析, 信学誌, Vol.J88-A, No.8, pp.994-1001 (2005)
- [3] PCT/JP2005/16037
- [4] 特許第 4590555 号,感性状態判別方法及び装置
- [5] 中川匡弘: カオス・フラクタル感性情報工学, 日刊工業 新聞社, (2010)
- [6] 佐藤高弘, 中川匡弘: フラクタル次元解析を用いた感情の 定量化手法, 信学技報, HIP, Vol.102, No.534, pp.13–18 (2002)
- [7] 特許第 3933568 号, 脳機能計測方法及び装置
- [8] Sun, P., Ueno, K., Waggoner, R.A., Gardner, J. L., Tanaka, K., Cheng, K.: A temporal frequencydependent functional architecture in human V1 revealed by high-resolution fMRI, *Nature Neurosci*, Vol.10, pp.1404–1406 (2007)
- Hoshi, Y.: Function near-infrared optical imaging: utility and limitations in human brain mapping, *Psy*chophosiology, Vol.40, No.4, pp.511–520 (2003)
- [10] Chance, B., Leigh, J. S., Miyake: Comparison of time-resolved and -unresolved measurements of deoxyhemoglobin in brain, *Proc. Natl. Acad. Sci. U. S.* A., Vol.85, pp.4971–4975 (1988)
- [11] Delpy, D.T., Cope, M., van der Zee, P.: Estimation of optical pathlength through tissue from direct time of flight measurement, *Phys. Med. Biol.*, Vol.33, pp.1433–1442 (1988)
- [12] Zhao, H., Tanikawa, Y., Gao, F.: Maps of optical differential pathlength factor of human adult forehead, somatosensory motor and occipital regions at multi-wavelengths in NIR, *Phys. Med. Biol.*, Vol.47, pp.1–18 (2002)
- [13] 栗本育三郎, 川上直樹, 舘ススム: 聴覚の選択的注意にお ける NIRS 信号解析, VRS, Vol.14, No.3, pp.371–380 (2009)
- [14] Jack El-Hai: The Lobotomist : A Maverick Medical Genius and His Tragic Quest to Rid the World of Mental Illness, *Wiley* (2005)
- [15] John Fleischman: Phineas Gage : A Gruesome but True Story About Brain Science, *Houghton Mifflin* (2002)