

rysis

座位姿勢計測用ソフトウェア

ユーザーズガイド



第4版

はじめに

rysis（リシス）とは、車いすを使用している人の「座位姿勢（座っている姿勢）」を測定するソフトウェアです。

本書では、rysisの使用方法について説明します。本書をよくお読みになり、取り扱いについて十分にご理解ください。

■ 本文中で使用している記号

項目	説明
 注意	本ソフトウェアの取り扱いで守らなければならない事柄や特に注意すべき点、確認すべき点を説明します。
 ヒント	本文の理解を深める事柄や知っておくと便利な情報を示しています。

■ 動作環境

- ・ CPU：PentiumⅢ 1.0GHz以上（推奨）
- ・ OS：Windows® 2000 Professional日本語版（SP4以降）
Windows XP Professional日本語版（SP2以降）
- ・ メモリ：512Mバイト以上（推奨）
- ・ HD：システムドライブに500Mバイト以上の空き容量
- ・ ソフト環境：Microsoft® .NET Framework 2.0がインストールされていること（注）
- ・ ディスプレイ解像度：1024×768ピクセル以上

注：rysisは、「Microsoft .Net Framework2.0」がインストールされていないと動作しません。

Windows 2000およびWindows XPの場合、ご使用の環境により「Microsoft .Net Framework2.0」がインストールされていない場合があります。

インストールされていない場合、インターネットに繋がる環境であれば、rysisのインストール時に自動で「Microsoft .Net Framework2.0」がインストールされます。

しかし、ご使用のパソコンをスタンドアロンで使用している場合は自動でインストールできないため、rysisを使用できません。

この場合、USBメモリなどに「Microsoft .Net Framework2.0」を保存して、ご使用のパソコンにインストールしてください。

なお、Windows Vistaの場合、標準で「Microsoft .Net Framework2.0」がインストールされています。

■ バージョン情報

Ver.1.0	2007/02	
Ver.1.1	2007/03	デジタイズ機能追加
Ver.2.0	2007/09	全面的に改良
Ver.2.1	2007/12	保存画像および横断面ライン表示の不具合を解消 「計測方法」途中変更時の操作ガイドの不具合を解消
Ver.2.2	2008/08	ズーム機能および計算結果の小数点以下第一位まで表示機能追加

*機能等向上のため、本ソフトウェアは予告なく仕様等を変更することがあります。

■ 公開情報

2007/03/08	23rd International Seating Symposium（フロリダ、アメリカ）にて発表
2007/08/23	第22回リハ工学カンファレンスにて発表
2007/11/24	第3回日本シーティング・シンポジウム ワークショップにて実演
2008/08/28	第23回リハ工学カンファレンスにて「計測の再現性、妥当性」について発表
2008/10/22	電子情報通信学会技術研究報告にて「より再現性の高い計測方法」について発表
2008/11/22	第4回日本シーティング・シンポジウムにて発表
2009/01/24	第1回座位姿勢計測セミナーにて発表
2009/03/13	25th International Seating Symposium（フロリダ、アメリカ）にて発表

■ 本マニュアルで掲載している画面について

本マニュアルでは、Windows XPの画面を用いて説明しています。ご使用のOSのバージョンにより、表示される画面が異なる場合があります。

■ 連絡・要望について

ソフトウェアの不具合、バグ、機能に対する要望などありましたら、作者までご連絡ください。貴重なご意見として、今後の改良の参考にさせていただきます。

■ 作者

半田隆志

HP : 座位姿勢計測研究会 (<http://seating.web.fc2.com>)

メール : seating.posture.measurement@gmail.com

・ Microsoft、Windowsは、米国Microsoft Corporationの米国およびその他の国における商標または登録商品です。

<使用上の注意>

別紙「座位姿勢計測ソフトウェア『rysis』の使用にあたって」をよくお読みになり、記載されている条件に同意できる場合のみrysisをインストールまたは使用してください。rysisをコンピュータにインストールする、またはコンピュータにインストールされたrysisを使用することで、条件に同意したこととみなしますのでご注意ください。

ユーザーズガイド改版履歴

版数	改版月日	改版事項・事由	備考
初版	2008.02.18	新規作成	
第2版	2008.10.16	ロゴマーク削除等	
第3版	2009.02.03	公開情報等変更	
第4版	2009.03.30	連絡先等変更	

目 次

1. rysisをインストールする	6
2. 対象物を撮影する	9
3. rysisで解析する	11
4. 付録	17
4.1 Q&A	17
4.2 アンインストールについて	19

1. rysisをインストールする

rysisのインストールについて説明します。

① 注意

rysisは、「Microsoft .Net Framework2.0」がインストールされていないと動作しません。

Windows 2000およびWindows XPの場合、ご使用の環境により「Microsoft .Net Framework2.0」がインストールされていない場合があります。

インストールされていない場合、インターネットに繋がる環境であれば、rysisのインストール時に自動で「Microsoft .Net Framework2.0」がインストールされます。

しかし、ご使用のパソコンをスタンドアロンで使用している場合は自動でインストールできないため、rysisを使用できません。

この場合、USBメモリなどに「Microsoft .Net Framework2.0」を保存して、ご使用のパソコンにインストールしてください。

なお、Windows Vistaの場合、標準で「Microsoft .Net Framework2.0」がインストールされています。

1 「rysis 日本語版 Ver.2.1」のCD-Rをパソコンのドライブに入れる。

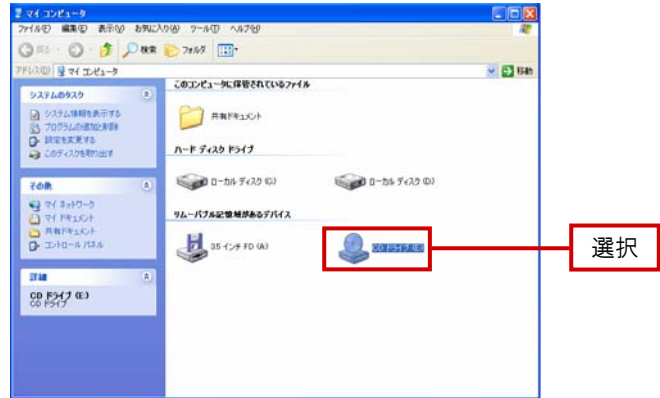
2 スタートメニューの「マイコンピュータ」を選択する。

「マイコンピュータ」画面が表示されます。



3

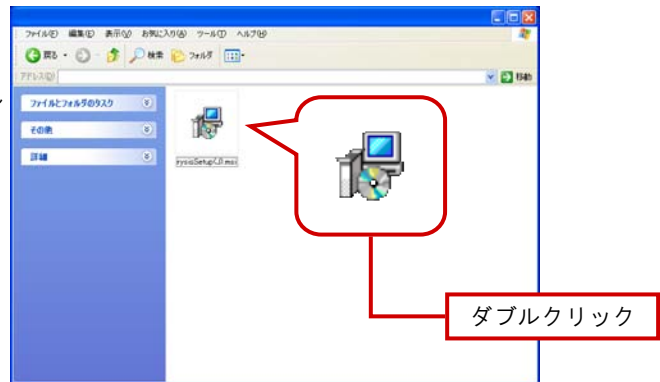
CDドライブを選択する。



4

「rysisSetup(J)」のアイコンをダブルクリックする。

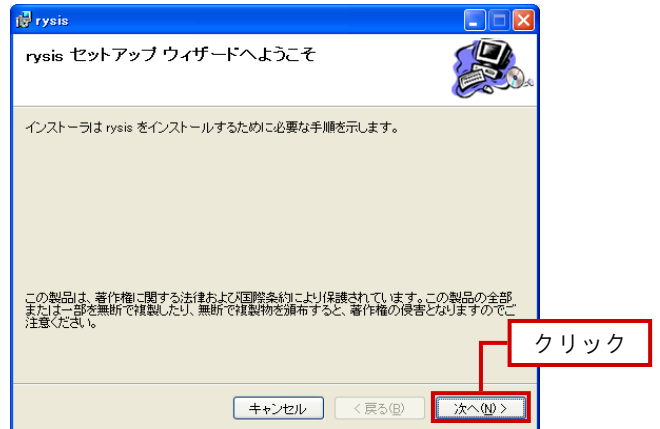
「rysisセットアップウィザードへようこそ」が表示されます。



5

「次へ」ボタンをクリックする。

「インストールフォルダの選択」が表示されます。



6

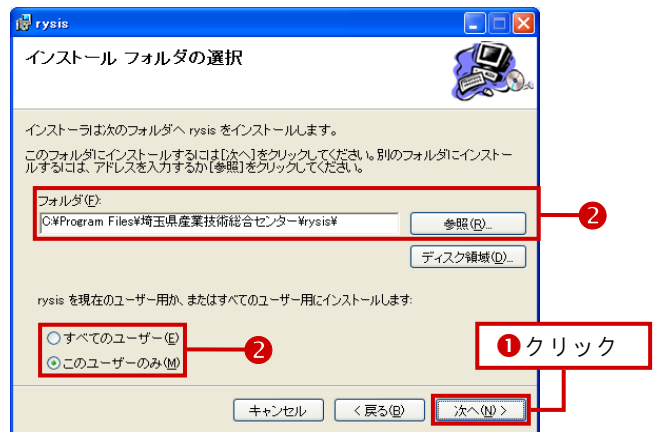
「次へ」ボタンをクリックする①。

「インストールの確認」が表示されます。

ヒント

インストール先およびrysisを使用するユーザを指定できます②。

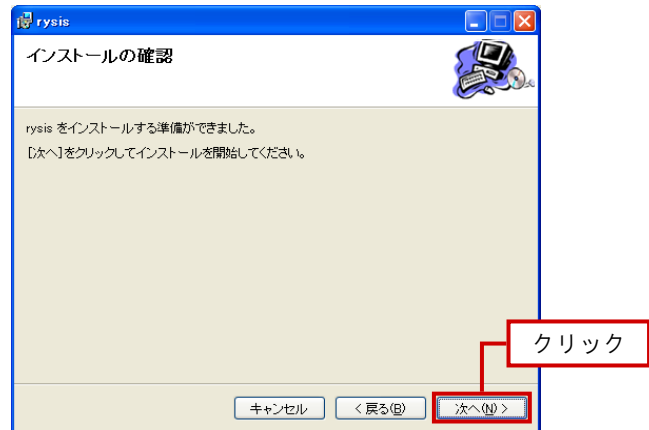
通常は変更する必要ありませんが、必要に応じて指定してください。



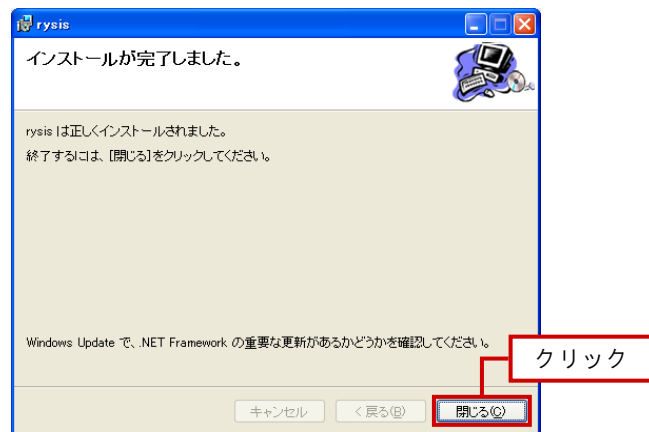
7

「次へ」ボタンをクリックする。

インストールが開始されます。



8

「閉じる」ボタンをクリックする。

以上でrysisのインストールは終了です。

2. 対象物を撮影する

最初に対象物をデジタルカメラで撮影します。

■ 確認事項

撮影前に次の物品を用意してください。

- デジタルカメラ（撮影画像の縦横比率が3:4のもの）
- デジタルカメラ用三脚
- 指示棒

💡 ヒント

撮影画像の縦横比率が3:4以外では大きな誤差が生じます（通常は3:4設定されています）。

1 三脚にカメラを設置する。

💡 ヒント

水準器などを使用してカメラが水平になっていることを確認してください。

カメラが水平でない場合、誤差の原因となります

2 測定面（前額面、矢状面、水平面）を決定する。

3 三脚を配置する。

左の写真は矢状面の場合の例です。

💡 ヒント

撮影対象とカメラが平行になるように配置してください。

撮影対象とカメラが平行でない場合、誤差の原因となります



⚠️ 注意

広角レンズや魚眼レンズは使用しないでください。歪曲収差による誤差（カメラレンズ由来の誤差）が大きくなってしまいます。

撮影対象が、デジタルカメラの画面の中央に大きく写るように三脚を配置する。



⚠ 注意

撮影対象が小さく撮影されると、rysisでの解析の際に誤差が生じやすくなります。

4

「特定しやすいランドマーク」は「ダイレクト測定」、「特定しづらいランドマーク」は「指示棒測定」で行う。
まず、ダイレクト測定用に一枚撮影する。

💡 ヒント

眼縁、耳珠点および鼻下点のように、露出しているランドマークは特定しやすいため、ダイレクト測定で行うことを推奨します。



5

指示棒測定用の撮影を行う。
ランドマークを触診で特定し、指示棒を2本当てる。
その状態で撮影する。
指示棒測定のみだけ繰り返します。



以上で撮影は終了です。