

科学技術振興調整費国際シンポジウム

オーファン・プロダクツの開発

— 先端技術と当事者参加が支える重度障害者の福祉機器開発 —

会場：東京国際交流館

プログラム

2月1日(水)

12:30 開場

13:00-13:30 開会式

<進行>井上剛伸

国立身体障害者リハビリテーションセンター研究所福祉機器開発部

主催者挨拶 (各5分)

諏訪 基 ISDOP2006 実行委員長

国立身体障害者リハビリテーションセンター研究所 所長

八幡孝雄 全国頸髄損傷者連絡会 事務局長

来賓挨拶 (各5分)

長田信一 厚生労働省 社会・援護局

障害保健福祉部 企画課 社会参加推進室長

堀口 光 経済産業省 商務情報政策局 サービス産業課

医療・福祉機器産業室 室長

室谷展寛 文部科学省 科学技術・学術政策局 調査調整課

科学技術振興調整費室 室長

13:30-14:30

基調講演 座長：諏訪 基 (国立身体障害者リハビリテーションセンター研究所)

KS オーファン・プロダクツの開発

山内 繁 早稲田大学 人間科学学術院 特任教授

14:30-15:30

セッション1 福祉機器の有効性と課題 (各20分×3名)

座長：横田 恒一

(国立身体障害者リハビリテーションセンター研究所障害福祉研究部)

S1-1 オーファン・プロダクツの効果と問題点

ケビン・ロジャース (カナダ) カナダ対マヒ者協会

S1-2 開発協力経験 (マイスプーン、ライフタクト) と福祉機器開発への要望

麩澤 孝 東京頸髄損傷者連絡会

S1-3 自立生活における福祉機器・用具

今村 登 東京頸髄損傷者連絡会

15:30-15:50 休憩

15:50-17:50

セッション2 欧米におけるオーファン・プロダクツの開発 (各40分×3名)

座長：諏訪 基 (国立身体障害者リハビリテーションセンター研究所)

- S2-1** QOLテクノロジーの誕生
ドナルド・スペース (アメリカ)
人間工学研究所 VA ピッツバーグ・ヘルスケア・システム
- S2-2** カナダ トロントにおけるオーファン・プロダクツの開発 (ビデオによる発表)
ジェフ・ファーニー (カナダ)
トロント・リハビリテーションセンター
- S2-3** AT – ヨーロッパのオーファン AT
クリスティアン・ビューラー (ドイツ)
フォルマーシュタイン プロテスタント財団
テクノロジー・障害者支援研究所
ドルトムント大学リハビリテーション工学科
- 18:00 閉会
- 移動
- 18:15–19:30 懇親会 (日本科学未来館 7階 会議室 3)

2月2日 (木)

09:30–11:30

セッション 3 東アジアにおけるオーファン・プロダクツの開発 (各 40分×3名)

座長：坂上 勝彦 (産業技術総合研究所)

- S3-1** 韓国におけるオーファン・プロダクツの開発
一筋電義手とインテリジェント車いすの研究に焦点を置いてー
イルク・ムーン (韓国) 東義大学 メカトロニクス工学科
- S3-2** 中国におけるオーファン・プロダクツの開発
ジャン・ファ・ガオ (中国) 上海交通大学 リハビリテーション工学研究所
- S3-3** 重度障害者の自立移動支援機器の開発プロジェクト
諏訪 基 国立身体障害者リハビリテーションセンター研究所

11:30–12:30 昼食休憩

12:30–13:30

セッション 4 日本の福祉機器を取り巻く現状 (各 20分×3名)

座長：井上剛伸 (国立身体障害者リハビリテーションセンター研究所)

- S4-1** 「障害者等 IT バリアフリープロジェクト」の紹介
北風 晴司 日本電気 (株) 医療ソリューション事業部
- S4-2** 福祉機器開発に欠かせぬユーザービリティ評価
今西 正義 全国頸髄損傷者連絡会
- S4-3** 日本における福祉機器の研究開発
武井 貞治 厚生労働省 社会・援護局 障害保健福祉部

13:30–13:40 休憩

13:40-15:10

セッション5 重度障害者の自立移動を支援するインテリジェント車いすの開発
(各10分×8名)

座長：坂上 勝彦（産業技術総合研究所）

- S5-1** 重度障害者の自立移動を支援する技術
坂上 勝彦 （独）産業技術総合研究所 情報技術研究部門
- S5-2** 重度障害者による車いす制御のための不明瞭音声の認識
児島 宏明 （独）産業技術総合研究所 情報技術研究部門
- S5-3** 頭部ジェスチャによる非接触非拘束電動車いす操作インタフェースの提案
依田 育士 （独）産業技術総合研究所 情報技術研究部門
- S5-4** 電動車いす用筋電コントローラの開発
梶谷 勇 （独）産業技術総合研究所 次世代半導体研究センター
- S5-5** 微少な力で電動車いすを操作できる力覚入力システムの開発
藤田 光伸 東京大学大学院 工学系研究科
- S5-6** 全方向ステレオカメラシステムを用いた電動車いすのための走行環境危険検出システムの開発
佐藤 雄隆 （独）産業技術総合研究所 情報技術研究部門
- S5-7** 電動車いす外出補助システム
関田 巖 （独）産業技術総合研究所 次世代半導体研究センター
- S5-8** 自立移動実現に向けた適合のための技術開発
井上 剛伸 国立身体障害者リハビリテーションセンター研究所
福祉機器開発部

15:10-15:30 休憩（コーヒーブレイク）

15:30-17:00

パネルディスカッション オーフアン・プロダクツの開発について（90分）

座長： 山内 繁（早稲田大学）

パネリスト： ケビン・ロジャース

ドナルド・スペース

クリスティアン・ビューラー

イルク・ムーン

ジャン・ファ・ガオ

井上 剛伸

17:00 シンポジウム 終了