

## 論文概略

---

論文タイトル	Evaluation of shoulder complex motion-based input strategies for endpoint prosthetic-limb control using dual-task paradigm
掲載誌名	Journal of Rehabilitation Research and Development
巻号項	Volume 48 Number 6 Page 669 - 678
出版年	2011 年

---

支援機器	Powered upper-limb prostheses
分類(ISO9999)	06：義肢装具
試験相	第1相試験
研究仮説(目的)の概要	筋電義手をコントロールする方法として、筋電ベースの従来手法と、肩位置ベースの手法とを比較し、その有用性と、精神的な負担とを明らかにする
研究デザイン	群内比較(逐次対象)
障害・疾患	健常者
対象者・数	健常者 12 人
主要アウトカム	リーチ課題の遂行時間
副次アウトカム 1	二重課題におけるリアクションタイム
副次アウトカム 2	
副次アウトカム 3	
副次アウトカム 4	
副次アウトカム 5	
統計学的検定	有
結果の概要	筋電図よりも断端によるコントロールのほうが遂行時間は短く、どちらの課題も精神的な負担は変わらない

---

論文整理番号 11 ※正確な情報が必要な場合には、元の論文を確認してください。

「支援機器の臨床評価および利用効果データベース」  
 支援機器イノベーション創出のための情報基盤構築に関する研究  
 (H26～28 国立研究開発法人日本医療研究開発機構 障害者対策総合研究開発事業)

国立障害者リハビリテーションセンター