

論文概略

論文タイトル	Two-degree-of-freedom powered prosthetic wrist
掲載誌名	Journal of Rehabilitation Research and Development
巻号項	Volume 48 Number 6 Page 609 - 618
出版年	2011 年
支援機器	Two-degree-of-freedom powered prosthetic wrist
分類(ISO9999)	06：義肢装具
試験相	第2相試験
研究仮説(目的) の概要	コンパクトな2DOF手関節設計は、前腕からのEMG信号に対するパターン認識技術を用いて制御可能である
研究デザイン	対照なし試験
障害・疾患	切断
対象者・数	障害者1人
主要アウトカム	義手の大きさ
副次アウトカム1	回内外 屈伸の角速度
副次アウトカム2	屈曲トルク
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	無
結果の概要	最初のデザインよりもコンパクトになり望ましい動作も得られた
論文整理番号	13

※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