

## 論文概略

---

論文タイトル	Retraining of interjoint arm coordination after stroke using robot-assisted time-independent functional training
掲載誌名	Journal of Rehabilitation Research and Development
巻号項	Volume 48 Number 4 Page 299 - 316
出版年	2011年

---

支援機器	ARM in IIIrobotic exoskeleton
分類(ISO9999)	05：技能訓練用具
試験相	第1相試験
研究仮説(目的)の概要	ARMin IIIにおける TIFT (time-independent functional training) アプローチは、従来手法よりもより早期に、より大きな軌道エラーの減少を示す
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 37人
主要アウトカム	関節角度のずれ
副次アウトカム1	肘、肩 ROM (Range of Motion)
副次アウトカム2	肘運動トルク
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	TIFT (time-independent functional training) や TD (time-dependent) では視覚情報による運動学習効果を上回る改善はなかった

---

論文整理番号 21 ※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