

論文概略

論文タイトル	Comparative study of state-of-the-art myoelectric controllers for multigrasp prosthetic hands
掲載誌名	Journal of Rehabilitation Research and Development
巻号項	Volume 51 Number 9 Page 1439 - 1454
出版年	2014 年
支援機器	Multi grasp artificial hand
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	義手の3種類の筋電制御システムの特徴を比較し、制御方式による機能の違いを明らかにすること
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7人
主要アウトカム	SHAP の遂行時間 手座標
副次アウトカム1	
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	Postural control scemes が他の2つより有意に SHAP スコアが高かった。速度調節スキーマが仮想課題に有益である一方、位置調節スキーマは物体操作とその他の A P L の身体的課題に有益であるため、姿勢制御構造の最適要素筋電コントローラーが仮想環境で使われているか、身体装置として使われているかによる

論文整理番号 76 ※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