

論文概略

論文タイトル	Custom-designed haptic training for restoring reaching ability to individuals with poststroke hemiparesis
掲載誌名	Journal of Rehabilitation Research and Development
巻号項	Volume 43 Number 5 Page 643
出版年	2006年

支援機器	2degree-of-freedom robot
分類(ISO9999)	4
試験相	2
研究仮説(目的)の概要	片麻痺脳卒中患者に対して、誤差修正を促すようなロボットを訓練として使うことで、上肢機能は回復する
研究デザイン	群間比較(ランダム化)
障害・疾患	片麻痺
対象者・数	障害者15人
主要アウトカム	ベースラインからの誤差減少率
副次アウトカム1	FMA
副次アウトカム2	MAS
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	訓練後にリーチ動作の誤差はロボット群で減少した

論文整理番号 123 ※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