

論文概略

論文タイトル	Robot-assisted practice of gait and stair climbing in nonambulatory stroke patients	
掲載誌名	Journal of Rehabilitation Research and Development	
巻号項	Volume 49 Number 4 Page 613	
出版年	2012年	
支援機器	Gaint robot(G-EO System)	
分類(ISO9999)	12	
試験相	2	
研究仮説(目的) の概要	G-EO システムによる介入群は対照群に対してより優れた歩行や階段昇降能力を得る	
研究デザイン	群間比較(非ランダム化)	
障害・疾患	片麻痺	
対象者・数	障害者30人	
主要アウトカム	FAC	
副次アウトカム1	RMI	
副次アウトカム2	10m歩行	
副次アウトカム3	足背屈	
副次アウトカム4	膝伸展	
副次アウトカム5	膝屈曲筋力	
統計学的検定	有	
結果の概要	介入群、対照群ともに著明な改善。介入群ではFAC、RMI、MI、歩行速度改善がみられる。 対照群は歩行速度、RMI、有意差なし	
論文整理番号	218	※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