

## 論文概略

論文タイトル	Exercise intensity of robot-assisted walking versus overground walking in nonambulatory stroke patient
掲載誌名	Journal of Rehabilitation Research and Development
巻号項	Volume 49 Number 10 Page 1537
出版年	2012年

支援機器	Lokomat
分類(ISO9999)	4
試験相	4
研究仮説(目的)の概要	脳卒中患者のLokomat上での歩行は通常の歩行時よりも低い運動強度で歩く Lokomatの設定により増加した支援がLokomat上歩行の運動強度を低下させる
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	健常者10人 障害者10人
主要アウトカム	%VO <sub>2</sub> %HR
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	記載なし
結果の概要	ACSMが推奨するレベル以下(30%HRR)の運動強度(Lokomat歩行) Lokomatの設定により健常被験者において運動強度に小さな影響 代謝エネルギーコスト増加

論文整理番号 250 ※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