

## 論文概略

論文タイトル	Electromyogram-based neural network control of transhumeral prostheses
掲載誌名	Journal of Rehabilitation Research and Development
巻号項	Volume 48 Number 6 Page 739
出版年	2011年
支援機器	Transhumeral prostheses
分類(ISO9999)	6
試験相	1
研究仮説(目的) の概要	上肢切断後無傷の筋からのEMG信号に基づいて、ダイナミックな上肢運動を予測することの実現可能性を評価すること(時間遅延人工ニューラルネットワークを使用)
研究デザイン	群内比較(自己対照)
障害・疾患	記載なし
対象者・数	健常者5人(24-30歳)
主要アウトカム	関節角度 筋力
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	無
結果の概要	上肢切断患者で計測可能な筋からEMG信号を用いて屈伸、回内外を予測することが可能なことを示唆
論文整理番号	286

※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