

論文概略

論文タイトル	Training with robot-applied resistance in people with motor-incomplete spinal cord injury:pilot study
掲載誌名	Journal of Rehabilitation Research and Development
巻号項	Volume 52 Number 1 Page 113
出版年	2015 年

支援機器	Loko-R(Lokomat-applied resistance)
分類(ISO9999)	4
試験相	4
研究仮説(目的)の概要	運動学習に原理をおくロボット歩行戦略を用いたトレーニングは従来の体重支持トレッドミル歩行訓練より運動不全脊髄損傷患者の歩行スキル改善のための効果的なアプローチである
研究デザイン	群間比較(ランダム化)
障害・疾患	脊損
対象者・数	障害者15人(19-65歳)
主要アウトカム	FAP(Functional Ambulation Profile)
副次アウトカム1	速度
副次アウトカム2	RPE
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	FAPscoreはLOKO-Rの方が18ポイントだけ上回っていた。6MD 10MDは有意差なし

論文整理番号 166 ※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