

シーズ名	バランス機能回復訓練用装置	分類：9
所属 / 職 / 氏名	工学部 機械システム工学科 / 准教授 / 三好 扶	
キーワード	医療, 福祉, ニューロリハビリテーション, 理学・作業療法	
<div style="border: 1px solid blue; border-radius: 15px; padding: 10px; margin-bottom: 10px;"> <p style="text-align: center; color: blue; font-weight: bold;">どんな技術？</p> </div> <div style="border: 1px solid blue; border-radius: 15px; padding: 10px; margin-bottom: 10px;"> <p style="color: blue; font-weight: bold;">一言アピール</p> </div> <p style="color: blue; font-weight: bold;">リハビリテーションは関節拘縮や筋力回復に主眼が置かれますが、          真の社会復帰を目指すには、情報伝達系である神経系機能のリハビリ          テーションを積極的に実施する必要があります。日常生活動作のすべて          の基本となる立位姿勢の訓練を行ないます。床面の柔らかさを調節で          きるので、特に下肢筋肉の動かし方(神経系)に関する機能回復訓練の          効果が期待できます。</p> <p>理学療法・作業療法は患者に対し入院・通院が必要です。同時に、高齢化社会を迎えた現在、介護負担の軽減も達成されなければならない喫緊の課題といえます。上肢・下肢のそれぞれが求められる運動機能は異なりますが、特に神経機能の回復度合いを使用者自身にフィードバックできれば、より積極的な回復あるいは回復訓練への参加が期待できます。</p> <p>下肢に求められる2大機能は、安定なバランス保持と、移動能力（歩行など）ですが、立位姿勢の能力を向上させるには、足裏接地面への外乱印加、あるいは足裏接地面の柔らかさ（インピーダンス）が重要です。本装置では、足裏接地面の柔らかさを調節することで、立位姿勢を維持するために必要となる抗重力筋のなかでも足関節周囲筋群であるヒラメ筋、腓腹筋およびその拮抗筋である前脛骨筋の神経制御（動かし方）に関する機能回復訓練ができます。</p>		
<div style="border: 1px solid blue; border-radius: 15px; padding: 10px; margin-bottom: 10px;"> <p style="text-align: center; color: blue; font-weight: bold;">何に使えるの？</p> </div> <p>立位姿勢・バランス訓練、訓練効果の提示、下肢の足関節周囲筋群の効果的な筋力トレーニングが可能です。</p>		
関連特許	特願 2012-137157	
関連資料等	<a href="http://www.mech.iwate-u.ac.jp/miyoshi/main.htm">http://www.mech.iwate-u.ac.jp/miyoshi/main.htm</a>	



バランス機能回復訓練装置