

「装着型歩行アシストロボットの实地装着検証」

研究実施のお知らせ

1. 研究の対象となる方

市立甲府病院において歩行アシストロボットを装着しリハビリを行った患者さん

2. 研究の目的

人工関節置換手術は、変形性関節症等による低下した関節の運動機能を回復するとともに、疼痛を除去することを目的として人工の関節で代替することであり、日本国内においては一般的な手術の一つです。一方、これらの疾患の影響で歩き方に「クセ」がついている患者も多く、人工関節置換手術をしただけでは正常な歩行にはならない場合が多く見受けられます。このため歩行リハビリテーションが必要不可欠ですが、患者が理学療法士の指示の通りに動かすことはそれまでの歩容とは異なるため、満足のいくリハビリテーションが難しいのが現状です。

本研究では装着型歩行アシストロボットを、実際に研究対象者に装着し歩行を行うことで、装置の使い易さおよび有用性および細部の問題点を洗い出すことを目的としています。また、市立甲府病院において実際に患者に装着して歩行した状態の情報を収集し、歩容の改善の有用性を検証します。

3. 研究の方法

市立甲府病院において歩行アシストロボットを装着しリハビリを行った患者さんの診療録情報を収集します。

4. 研究期間

研究機関の長の許可日 ～ 2029 年 3 月 31 日

5. 研究に用いる試料・情報の項目

情報：基本情報、リハビリ時の情報

試料：該当なし

6. 外部への試料・情報の提供

収集した情報は、氏名等の特定の個人を識別することができる記述を削除し、代わりに研究用の番号を付与し、情報は DVD メディアもしくは USB メモリにて山梨大学へ提供されます。

7. 研究組織（試料・情報を利用する者の範囲）

この研究は以下の責任者のもとで既存情報の提供を受けて実施します。試料・情報の利用者は工学部メカトロニクス工学科ロボティクス講座の研究者のみです。

【研究責任者】

山梨大学工学部 メカトロニクスコース 教授 寺田 英嗣

【既存試料・情報の提供のみを行う機関】

市立甲府病院

提供担当者：中村 祐敬 機関長の氏名：佐藤 弥

8. 試料・情報の管理について責任を有する者

国立大学法人山梨大学

9. 個人情報の取扱いについて

収集したデータは、誰のデータか分からないように加工した上で、統計的処理を行います。国が定めた倫理指針（「人を対象とする生命科学・医学系研究に関する倫理指針」）に則って、個人情報を厳重に保護し、研究結果の発表に際しても、個人が特定されない形で行います。

10. お問い合わせ等について

この研究へのご協力は、患者さんご自身の自由意思に基づくものです。この研究への情報提供を希望されないことをお申し出いただいた場合、その患者さんの情報は利用しないようにいたします。ただし、お申し出いただいた時に、すでに研究結果が論文などで公表されていた場合には、完全に廃棄できないことがあります。情報の利用を希望されない場合、あるいは不明な点やご心配なことがございましたら、ご遠慮なく下記連絡先まで、メール又は FAX にてご連絡ください。この研究への情報提供を希望されない場合でも、診療上何ら支障はなく、不利益を被ることはありません。

また、患者さんや代理人の方のご希望により、この研究に参加してくださった方々の個人情報および知的財産の保護や、この研究の独創性の確保に支障がない範囲で、この研究の計画書や研究の方法に関する資料をご覧くださいことや文書でお渡しすることができます。希望される方は、以下までメール又は FAX にてご連絡ください。

＜照会先および研究への利用を拒否する場合の連絡先＞

市立甲府病院 整形外科 医長 中村 祐敬

メールアドレス：mxe02560@nifty.com

FAX：055-220-2650

＜研究責任者＞

山梨大学工学部 メカトロニクスコース 教授 寺田 英嗣

メールアドレス：terada@yamanashi.ac.jp

FAX：055-220-8452