

## 映画演題抄録

## 映-1. Risiko Baby の治療 (生後4カ月間)

長崎大学整形外科 鈴木 良平 M. サイボルト  
 穂山富太郎 川口 幸義  
 撮影: 野口 弘

この映画で我々は Risiko baby (Risiko baby とは病歴に何らかの異常所見を有し、全く正常とは考えることのできない乳児) に、生後最初の4カ月間のうちに、正常運動発達を促進させるために何かなされることのできるかということの治療者に示すことを希望する。

この映画は4つのシリーズに分けられている。第1シリーズは生後1/2カ月から2カ月まで、第2シリーズは1 1/2カ月から3カ月まで、第3シリーズは2 1/2カ月から4カ月まで、第4シリーズは3 1/2カ月から5カ月までの乳児が関係する。

この映画は脳性麻痺児に対するボバース (Bobath) やケンゲ (Köng) の方法、並びに正常児に対するノイマン・ノイローデ (Neumann Neurode) の運動方法に基づいた訓練法を示している。

生後4カ月間においては原始反射がすべての乳児に存在するので、我々は乳児に正常の筋緊張と正常の運動パターンを確立させることを希望する。それゆえに治療者は乳児の体の一部を動かし、児に十分な反応時間を与えることによって、体のほかの部分はその運動発達年齢に応じて、正常の運動パターンでついてくるようしむけるべきである。

- 1) Treatment of Risiko Baby at First 4 Months  
 R. Suzuki, M. Seybold, T. Akiyama, Y. Kawaguchi & H. Noguchi (Cameraman) (Department of Orthopaedic Surgery Nagasaki University, School of Medicine)

## 映-2. 重度身体障害者による電動補装具操作の研究 (第一報)

熊本大学整形外科 米満 弘之 王井 達二  
 渡辺 英夫 岡部とし子  
 熊本大学病院中央手術室 檜山 三蔵

最近、頸髄損傷や筋ジストロフィーのような重度身体障害者が多くなり、社会復帰困難のため、日常生活動作にすべての介助を受け、病院生活を余儀なくされている。このような重度な身体障害者の最ものぞむことは、身の回りの日常生活動作を少しでも、自分自身でやることである。そのためには、身の回りの種々の器具類の動力化や、動力装具等が必要である。それらの動力化は各方面でなされ、動力装具、電動車椅子、自動入浴器等が開発されている。身の回りの器具の動力化を考えると、動力器具の操作を行うための device controller が必要である。我々は数年前から電動義手の研究を行い、特に生体情報の研究を行ってきたが、その研究に基づき、device controller の開発と実用化を試みた。先ず、最初の試みとして、電動車椅子操作とテレビ操作について研究を行った。

生体情報としては、四肢運動、頭部運動、筋電、筋の歪み、音声、歯音、舌運動、眼球運動等があげられる。

電動車椅子の操作で、四肢運動がほとんど不可能な場合、頭部運動や歯音、音声、呼気等を用いる方法が有効である。今回、呼気と頭部運動を頤部でとられることを組み合わせて電動車椅子を操作した。呼気による風圧を、

- 2) Attempts on the Controller of Powered Device for Severe Disabled Person with a Paralysis of the Extremities  
 H. Yonemitsu, T. Tamai, H. Watanabe & T. Okaba (Department of Orthopedic Surgery, Kumamoto University Medical School, Kumamoto)  
 S. Kushiyama (Central Operation Room, Kumamoto University Hospital, Kumamoto)