

3. 回路ボックスと操作ボックスを分離し、操作ボックスを使用者の最適操作部位に移動して固定できるよう、取付金具類を改良した。
4. 頭部保持及び体幹保持装置を設めた。頭部保持装置は、高さを調節できるようにした。またこれらの固定のために、ベルクロー付のベルトを使用した。
5. アームレストを左側をトランスファー動作のため、ワンタッチで脱着できるようにした。
6. 自動電動制動装置の装着：従来の型はモーターブレーキが備えてあり、急速に減速停止ができるが、坂路での加速進行がさけられず、このため手動ブレーキが用いられている。しかし、このブレーキはストロークが250mm、操作力が最大2.5kgと大きく、筋ジストロフィー症患者には操作困難であるため、押ボタンによる電動ブレーキを装着した。このスイッチの操作力は200g以下である。

この電動車椅子の性能は、最高速度 2.5 km/h 、最低速度 1.5 km/h とし、登坂力は従来の車より増大している。又連続走行時間は、大体4時間位となった。

以上の点を改造して、成人筋ジストロフィー患者に使用したが、非常に好成绩であった。特に登坂力の増大は、当院の如き山地の病院では坂道が多いため、従来の電動車椅子では、走行不能の場所にも行けるようになった。

9) オーバーテーブル改良を試みて

国立療養所西多賀病院

小谷田	裕子	半沢	寛
案部	八百枝	佐々木	勝吉
末永	せつこ	佐野	京子

<はじめに>

前回の発表では、改良オーバーテーブルの製図を示したのみであった。今回は、操作等の問題に主眼をおき、業者に再度、製図を依頼した。以後、前回発表のものをNo.1、今回発表のものをNo.2としてのべていく。

<本論>

No.1, No.2の製図をもとに、問題点及び解決を説明す。尚、No.2の操作については、別紙参照のこと。

1) 問題点及びその解決

- ① No.1では、L字型テーブルを裏返さなければ、ベツフレームを越せない。これは、テーブルに置いてある物を、その都度、床頭台やベッドに置き換え、移動しなければならない。No.2では、そのままの状態上下可能とした。
- ② 操作レバー全てが、右側に取りつけてある。No.2では、看護者のきき腕を考え、左右取りつけとする。
- ③ 高い位置に、レバーが取りつけてある。No.2では、操作の単純なストップレバーのみ残し、くり返し行なわれる上下レバーは、本体の中間位置まで下げる。
以上、3点の他、次の事も考慮に入れ、設計にあたってもらうこととした。
- ④ テーブルの物が落ちないように、ふちどりをする。
- ⑤ テーブルに胸をあて、体をささえる患者もいる為、取りはずし式の、患者胸当てパットをつける。
- ⑥ レバー全て、看護者のじゃまにならないよう、折りたたみ式にする。
- ⑦ 材質は、直接体に触れる部分は、感触の良いものとする。
- ⑧ 本体重量は、できるだけ軽減する。

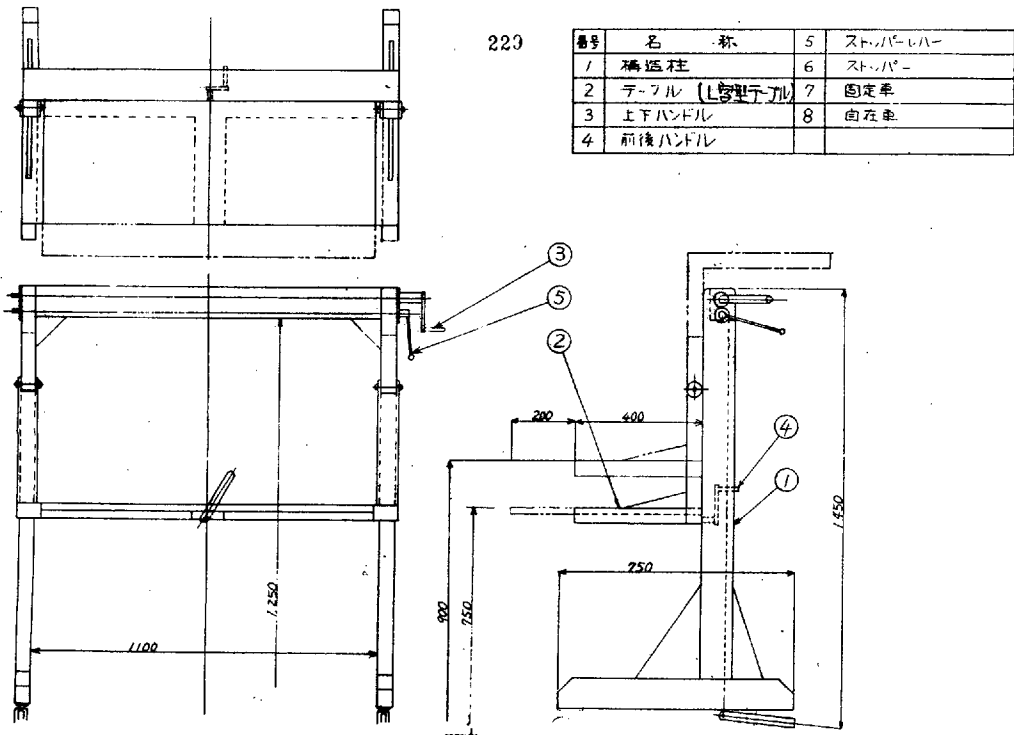
<おわりに>

前回の発表に引き続き、図面上の報告になった。私達としては、看護者、患者とも負担が少ないものを、と、検討を重ねてきた次第である。この研究は、来年度も継続とし、次回の発表には、完成品、使用した評価等も、合わせて報告したい。

No. 1 改良オーバーベツトテーブル製図

番号	名 称	5	ストッパーレバー
1	構造柱	6	ストッパー
2	テーブル (L字型テーブル)	7	固定車
3	上下ハンドル	8	自在車
4	前後ハンドル		

NO1 改良オーバーベツトテーブル製図



No. 2 改良オーバーベットテーブル製図

番号	名 称	5	ストッパーレバー
1	構造 枠	6	ストッパー
2	テーブル (No.1では L字型テーブル)	7	上下スライド固定ツマミ
3	上下微調整ハンドル	8	固定車
4	前後 " "	9	自在車

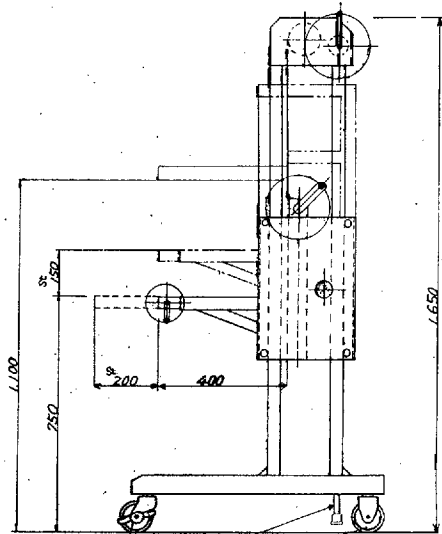
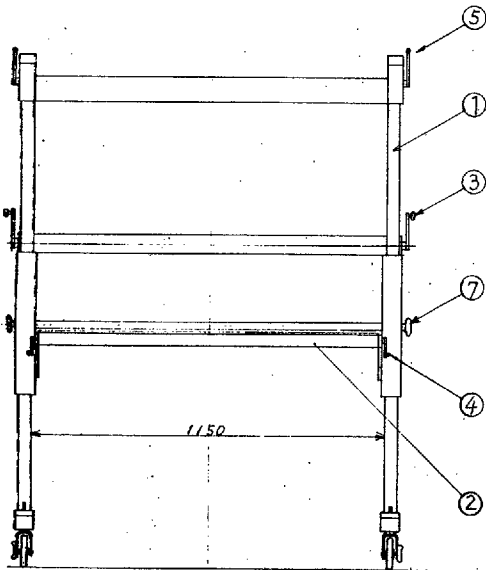
附属品 : 取りはずし式患者胸当てパッド

No.2 改良オーバーベットテーブル製図

230

番号	名 称	5	ストッパーレバー
1	構造 枠	6	ストッパー
2	テーブル (No.1では L字型テーブル)	7	上下スライド固定ツマミ
3	上下微調整ハンドル	8	固定車
4	前後 " "	9	自在車

附属品 : 取りはずし式 患者胸当てパッド



↓ 検索用テキスト OCR(光学的文字認識)ソフト使用 ↓
論文の一部ですが、認識率の関係で誤字が含まれる場合があります

<はじめに>

前回の発表では、改良オーバーテーブルの製図を示したのみであった。今回は、操作等の問題に主眼をおき、業者に再度、製図を依頼した。以後、前回発表のものを No.1, 今回発表のものを No.2 としてのべていく。