

15) 電動式起立車の開発

徳島大学・国立徳島療養所

松 家 豊 早 田 正 則
西 庄 武 彦 奥 村 建 明

筋ジ患者の日常生活動作を意義あるものとするため、また、起立装具患者の移動を目的として開発をすすめた。その必要性と期待される効果については前年報告書に述べた。今回、ほぼ目的が達せられ実用の域に至った。介護の面でも満足すべき結果が得られた。

本試作機は患者みずからが自由に立位での移動ができるほか傾斜位をとることができ休息が可能である。尚、多少の改良については検討を重ねている。

電動式起立車の機構

大きさ：幅、650 長さ、1200 高さ、1800
 水平位の高さ、880 長さ、1800

重 量：70 kg (バッテリー 20 kg)

車 輪：前輪＝空気入りタイヤ、外径、580 駆動輪となる。

 後輪＝自在キャスター、外径、200 ブレーキ付

駆動モーター：入力 12 V、10 A、(2個)

制御方式：前進高低速二段切換え、(高速平坦部のみ) 後進一段、ワンレバーシステム(進行方向傾針)、駆動輪(自動ブレーキ付)、手動レバー脱着

速 度：高速 4.5 Km 低速 2.3 Km

登坂角度：5° (平坦部)

連続運転：1 時間以上

充 電：通常の使用状態では夜間の充電。

10 時間で十分使用可能。

起立機構：モーター、 入力 12 V、10 A、

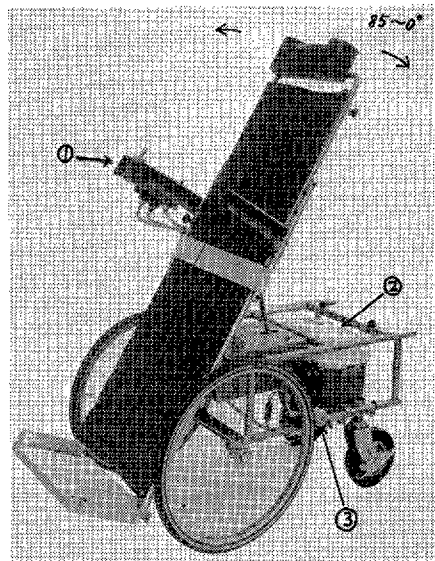
水平起立：スイッチ切換(自動停止スイッチ付)

時間、45 秒、0～85°可変

脚受板：角度可変(±5°)

最大負荷：60 kg

以上の様な構造と性能であり、重症児のニーズに応じた生活の向上に役立っている。



- ① 操作ボックス
- ② バッテリー
- ③ 駆動輪

↓
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
↓

筋ジ患者の日常生活動作を意義あるものとするため、また、起立装具患者の移動を目的として開発をすすめた。その必要性和期待される効果については前年報告書に述べた。今回、ほぼ目的が達せられ実用の域に至った。介護の面でも満足すべき結果が得られた。

本試作機は患者みずからが自由に立位での移動ができるほか傾斜位をとることができ休憩、が可能である。尚、多少の改良については検討を重ねている。