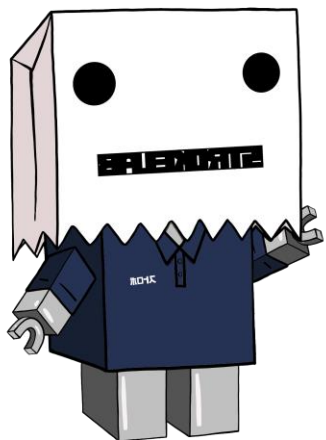




症例を通じた立ち上がりと
トランスファーの学び

本日の目標

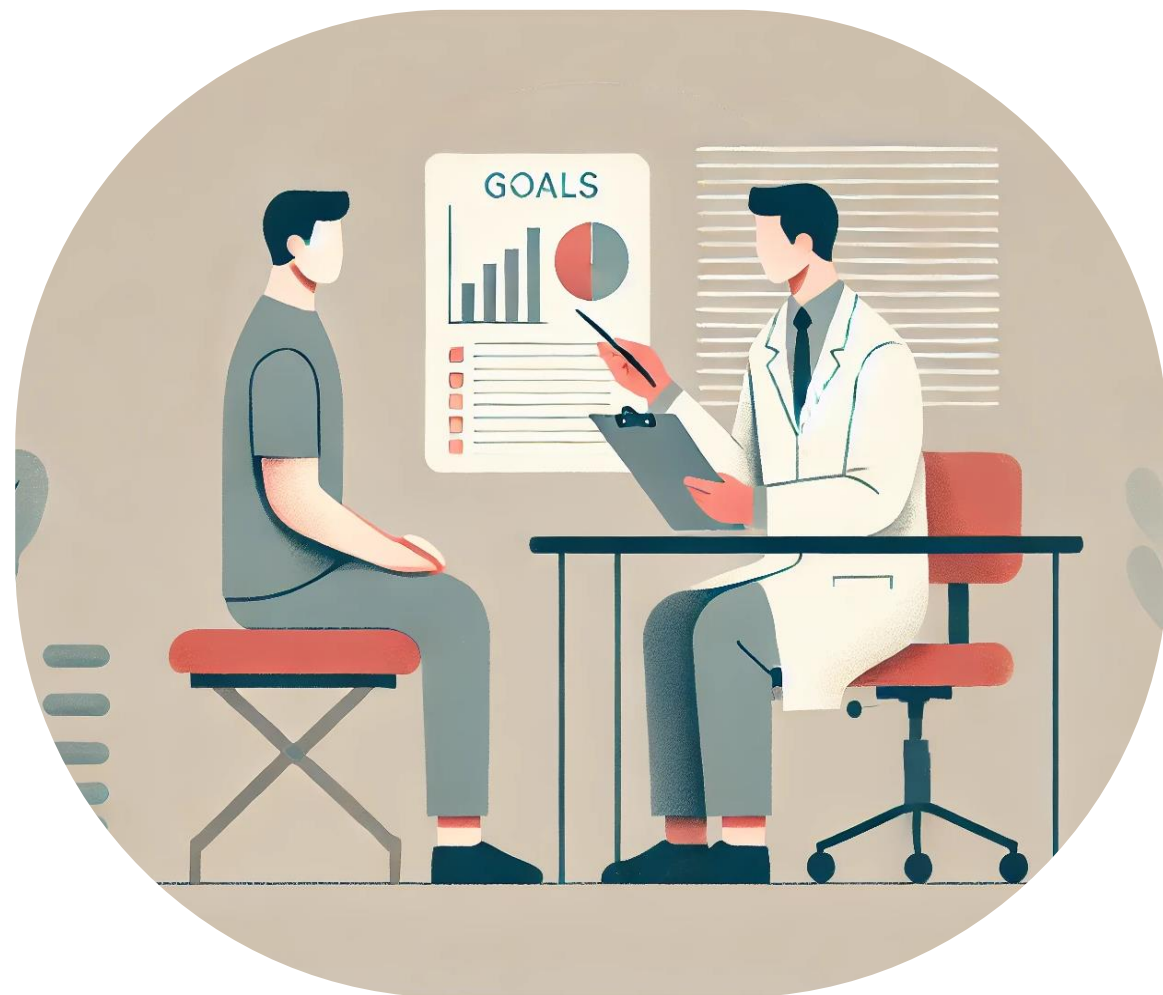
□ 症例のトランスファー動作の改善に向けたアプローチを考案する

①動作分析

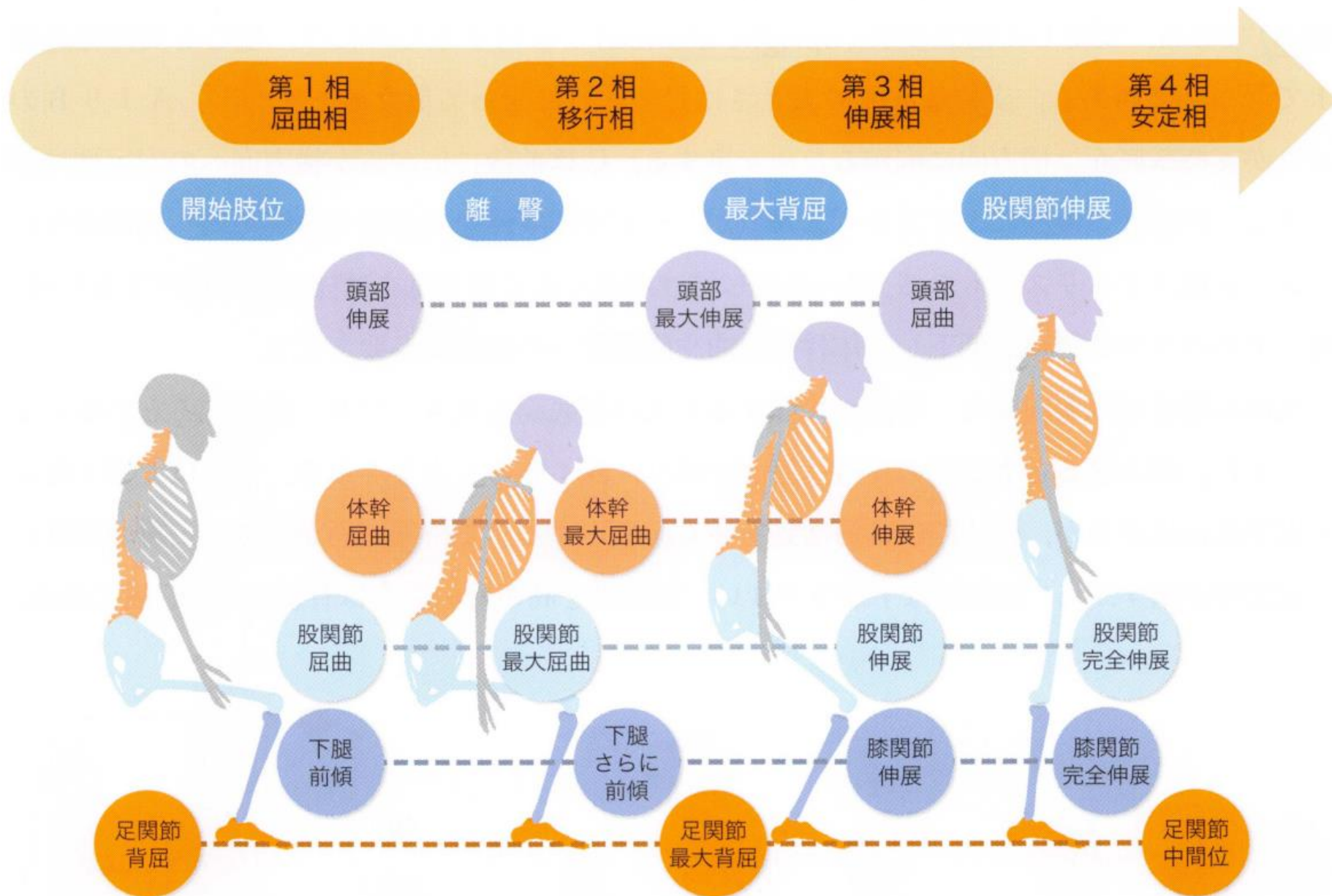
- ・ 問題点の抽出
- ・ 動作の目標の設定

②治療立案

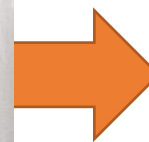
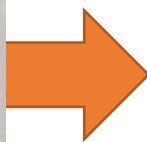
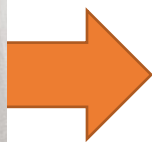
- ・ セッティング
- ・ ハンドリング
- ・ 課題設定



立ち上がりの構成要素



相でとらえる着座



① < Flexion >

- 体幹/股/膝屈曲
- COM/COP移動

② < Flex/Ext >

- 体幹伸展
- 股/膝関節屈曲

③ < Extension >

- 体幹伸展
- 股関節伸展

Transfer (移乗) の構成要素

立ち上がり



方向転換

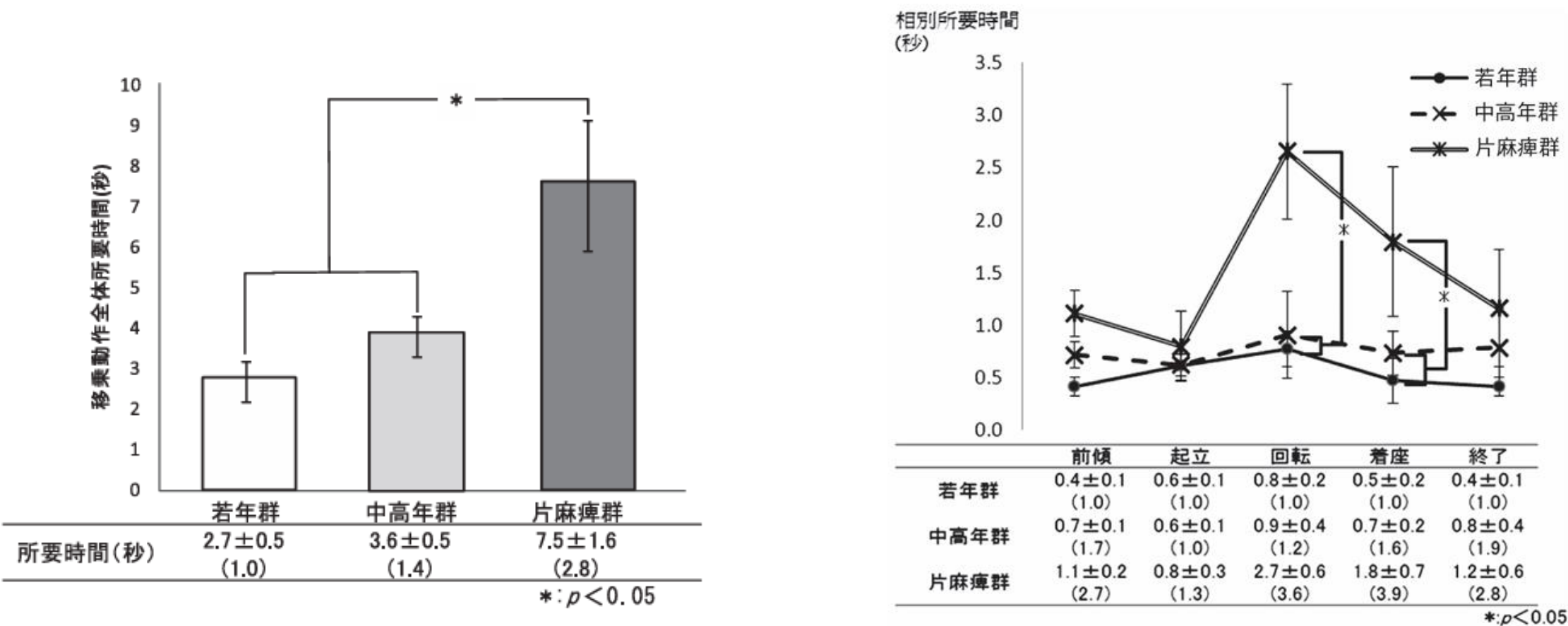


着座



トランスファーの相別時間の特性

- 脳卒中後の片麻痺患者が移乗動作（椅子からベッドへの移動）を行う際の特徴を、健常な若年者と中高年者と比較し、動作にかかる時間の違いを検討した。
- 片麻痺患者は回転と着座の動作において、健常者と比べて有意に時間が長くなる。



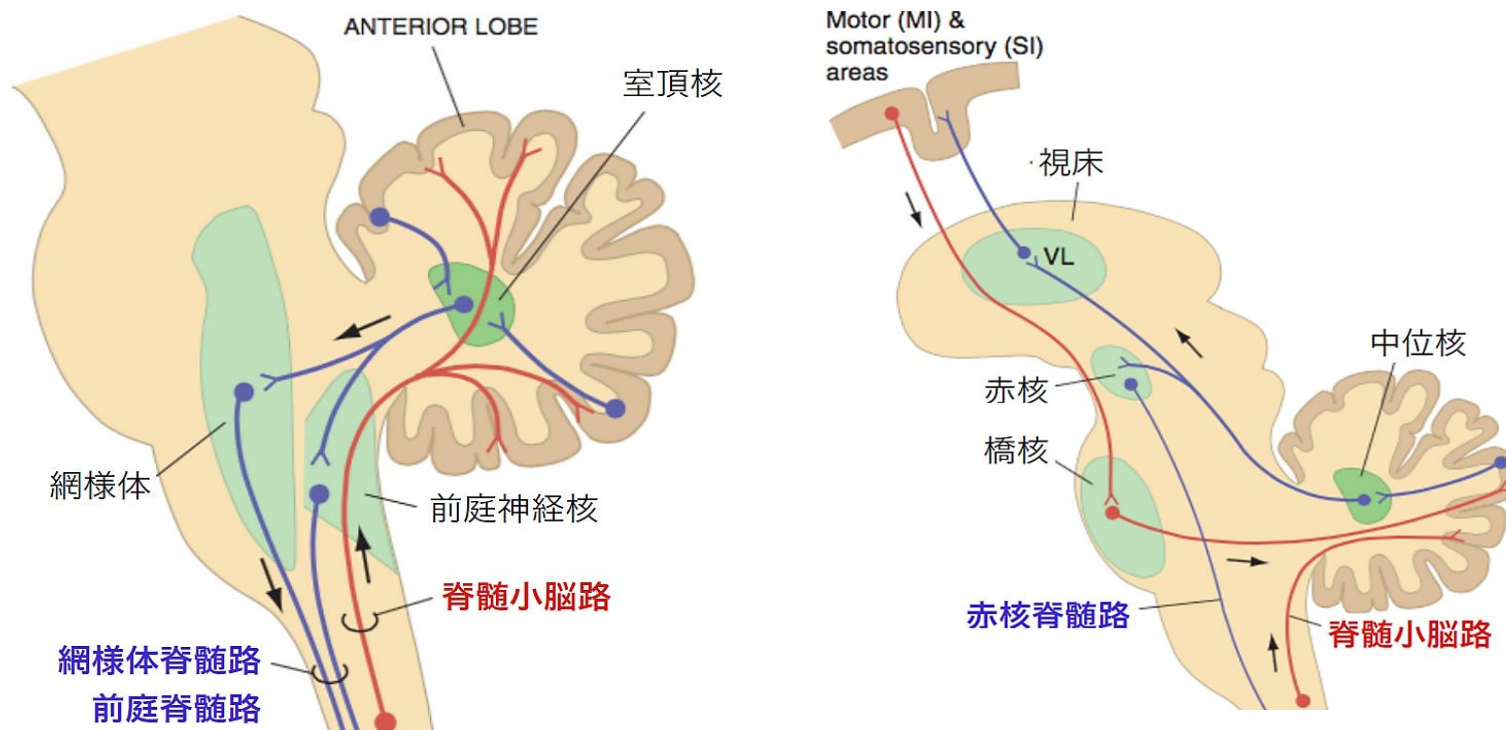
感覚情報とバランス

□ 脊髄小脳路

筋肉，腱，関節からの固有感覚情報を小脳に伝え，姿勢の維持や微妙なバランス調整に寄与する。不安定な地面や突然の体位変化に対する即時の調整が可能になり，バランスを保つことができる。

□ 網様体脊髄路

脳幹の網様体から出る神経線維が脊髄に入り，全身の筋肉に対する興奮や抑制のバランスを調節する。足部や手の固有感覚受容器からの情報から，筋肉のトーン調整や反射活動を通じて姿勢を保つ。



Feed back · Feed forward

□ フィードバック制御の役割

1. 動作後に、その結果から必要な調整を行うプロセス。感覚受容器からの情報（視覚、前庭系、体性感覚）をもとに、実施された動作の結果を脳が分析し、誤差を修正するための指令を筋肉に送る。
2. 例えば、不安定な地面を歩いているとき、転倒しそうになった場合、体を安定させるための矯正動作を行う。

□ フィードフォワード制御の役割

1. 特定の動作を行う前に、その動作が引き起こす影響を予測し、あらかじめ体を調整するプロセス。この予測メカニズムにより、体は動作に先立って適切な姿勢や筋活動の調整を行う。
2. 例えば、重い物を持ち上げる前に、腰や脚の筋を事前に活性化させることで、姿勢を安定させ、腰への負担を軽減する。



トランスファーの動作分析

①立ち上がり

- ・ 屈曲相 →
 - ・ 移行相 →
 - ・ 伸展相 →
 - ・ 安定相 →
-

②方向転換

- ・ 回旋運動 →
 - ・ ステップ動作 →
-

③着座

- ・ 屈曲相 →
- ・ 屈曲伸展相 →
- ・ 伸展相 →

評価

①第一印象は？

→

②目標は？

→

③目標に対して、どの相で問題が出現しているか？

→

④問題が出現している解剖・運動学的要因は？

→

⑤問題が出現している神経学的要因は？

→



治療立案

①治療箇所の優先順位は？

→

②治療時の環境設定は？

→

③ハンドリングの注意するポイントは？

→

④治療での反応を拾い、自主トレーニングに繋がられているか？

→

