

実用性のある歩行能力の獲得に必要な Dynamic Posture Control ～転倒・転倒回避メカニズム～ Part 2

参加
無料

定員
140名
先着順



講師：石井 慎一郎先生

国際医療福祉大学大学院福祉支援工学分野 教授

《概要》直立二足歩行は力学的に極めて不安定な移動様式だと言えます。

我々が不整地でも自由に歩くことができ、カーブを曲がったり、速度を変えたり、躓いても転倒せずに歩き続けられるのは動的姿勢制御のメカニズムが存在しているからです。ただ、脚を前に運び、正常な動作パターン歩行フォームを作っても、患者さんは歩くことは出来ません。ヒトの歩行フォームを忠実に再現したロボットを歩かせても、すぐに転倒してしまうのと同じように、環境に合わせて動的な安定性を作り出さなければ、実用的な歩行は不可能なのです。従って、歩行能力改善のための理学療法の本質は、歩行のフォームを作る事ではなく、動的姿勢制御能力を獲得する事だと言えます。この動的姿勢制御は脳内ネットワークによって制限されています。よって、転倒リスクを回避するための能力は、脳内ネットワークのトレーニングと言っても過言ではありません。本講演では、人が何故転倒せずに歩けるのか？様々な環境や動作の文脈の中で適応的に歩行を制御するために何が必要なのか？リハビリテーションアプローチは何をしたらいいのか？について解説をします。

日時：令和元年11月14日（木）

18:30～20:30予定（受付：18:00～）

会場：ステーションコンファレンス池袋Room1
（メトロポリタンプラザビル 12階）



申込

裏面「FAX送信票」を送信下さい

[問合せ]

豊島病院 地域医療連携室 地域連携係
区西北部地域リハビリテーション支援センター
TEL: 03-5375-1234 (内線2286)
担当: 成瀬・津吹

- 対象者：区西北部在勤在住 PT・OT・ST
- 締切：定員になり次第〆切となります。
- 1施設多数お申込みの場合は人数調整をお願いする場合がございます。
- 定員に達した場合はご連絡致します。

FAX送信票

実用性のある歩行能力の獲得に必要な Dynamic Posture Control : 転倒・転倒回避メカニズム Part2

《お申し込み方法》

◆FAXの場合

所定の内容をご記入のうえ、

本票を区西北部地域リハビリテーション支援センター（豊島病院 地域医療連携室）

FAX03-5944-3534 までご送信ください。

◆メールの場合

件名に「11月14日」と記入し、

本文に①施設名②電話番号③申込者名・フリガナ④職種を記入のうえ、

toshima_chiikireha@tokyo-hmt.jpへ送信してください。

◎定員に達するまでは、当日でもお申込できます。

《参加申込書》

施設名 _____

所在地 _____

電話番号 _____

FAX番号 _____

《注意》

- ◆定員140名先着となります。
- ◆定員になり次第締め切らせて頂きます。
- ◆参加費無料

2019年11月14日（木）

	フリガナ お申込者	職種		フリガナ お申込者	職種
1			2		
3			4		

◆4名以上の参加をご希望される際はこちらの用紙をコピーしてご使用下さい。