

ウェルウォーク通信

～WW-3000の臨床使用～

日頃はウェルウォークをご愛顧いただきまして誠にありがとうございます。今回は、共同研究先である藤田医科大学病院から見たWW-3000の臨床使用での改善・改良ポイントをお伝えします。



ロボットの周囲が開放的！

ブースのスリム化で、写真の様にロボット周りがスッキリしました。開放的になり、以前よりも部屋が広く感じます。

準備時間が短縮、装着も容易！

採寸時間が大幅に削減

必要な採寸は足長のみになったので、これまで前日に行っていた採寸が不要になり、準備の負担が減りました。

ロボット脚調整が簡素化

足部交換が不要になったので、準備負担が大きく減りました。工具や角度調整ピンが無くなり、ロボット周囲が片付きました。

片側フレームで装着が容易

片側フレーム化により、患者さんへの装着時に足部がフレームに当たらないため、装着も以前より楽になりました。また麻痺肢とのフィッティング確認の気遣いが大幅に減ってます。

両下肢の荷重変化を確認できる！

非麻痺側の荷重量も確認できるように改善

麻痺側と非麻痺側の荷重量の差や、手すりにどれだけ頼ってるかが客観的にわかりやすくなりました。非麻痺側の荷重量を用いたフィードバックができるので、臨床で試行できる幅が広がっています。

異常歩行検知が高機能！

KPの異常の程度が段階的に表示可能（右図）

異常歩行は変化を捉えにくいと課題を感じていましたが、異常歩行の程度が段階づけされたため、歩行練習の変化を捉えやすくなりました。



これからの課題

荷重センサによる両側下肢の検知機能やKPの異常歩行判定機能の詳細化など、機能が増えましたが、これを有意義な臨床の道具として使いこなせるよう、引き続き効果的な運用方法を模索していきます！

ご不明点、ご質問等ございましたら下記メールアドレスまでご連絡下さい。

WW 臨床・運用相談窓口<clinical-ww@mail.toyota.co.jp>