

義手操作適合検査表（上腕義手）

氏名： _____ (_____ 才) 実施日： _____
 切断側： 右 左 検査者名： _____
 性別： 男 女 身長： _____ cm 体重： _____ kg

	部位	運動方向	□右 □左			
			自動運動（義手非装着）	自動運動（義手装着）		
1	可動域の測定	・肩関節	屈曲	○	○	
			伸展	○	○	
			外転	○	○	
			内転	○	○	
			外旋	○	○	
			内旋	○	○	
			水平屈曲	○	○	
	水平伸展	○	○			
	・肘継手	屈曲		○		
	・肘継手の最大屈曲に要する肩関節の屈曲角度			○		
2	伝達効率 (コントロールケーブルシステム)	・手先具単体で開くときの力 (①)	1回目	kg	①平均： kg	●伝達効率 ①/②×100= % (70%以上)
			2回目	kg		
			3回目	kg		
		・ケーブルシステムを介して開くときの力 (②)	1回目	kg	②Avg： kg	
			2回目	kg		
			3回目	kg		
3	操作効率	・手先具単体の最大開き幅 (③)	cm	手先具の種類・品番：		
		・肘90°屈曲位での手先具の開き幅 (④)	cm	●操作効率 (肘90°屈曲位) ④/③×100= % (100%)		
		・口の前での手先具の開き幅 (⑤)	cm	●操作効率 (口の前) ⑤/③×100= % (50%以上)		
		・会陰部の前での手先具の開き幅 (⑥)	cm	●操作効率 (会陰部の前) ⑥/③×100= % (50%以上)		
4	手先具の 固定性と可動性	・操作効率検査時の手先具の固定性	<input type="checkbox"/> 回旋しない <input type="checkbox"/> 回旋する (調整必要)			
		・切断者が手先具を回旋できる可動性	<input type="checkbox"/> 回旋できる <input type="checkbox"/> 回旋できない (調整必要)			
5	ターンテーブルの 固定性と可動性	・操作効率検査時の固定性	<input type="checkbox"/> 回旋しない <input type="checkbox"/> 回旋する (調整必要)			
		・切断者が手先具を回旋できる可動性	<input type="checkbox"/> 回旋できる <input type="checkbox"/> 回旋できない (調整必要)			
6	懸垂力に対する 安定性	・10kgの重量物を手先具で懸垂した時の安定性	ソケット上縁のずれ cm (1.0cm以内)			
7	肘ロックコントロールストラップの適合	・歩行時の不随意的な肘継手の固定	<input type="checkbox"/> 固定しない <input type="checkbox"/> 固定する (調整必要)			
		・肩関節外転60°での肘継手の不随意的な固定	<input type="checkbox"/> 固定しない <input type="checkbox"/> 固定する (調整必要)			
		・検査者の誘導操作による肘継手の固定と解除	<input type="checkbox"/> 固定・解除できる <input type="checkbox"/> 固定・解除できない (調整必要)			