高齢者のための自動走行用車椅子の開発

日大生産工(院)萩原 礼紀 〇(院)浅川 直子 日大生産工 勝田 基嗣

1. 緒言

高齢化が進んでいる今日,高齢者は運動機 能が年齢の増加とともに低下し,行動範囲が 徐々に狭くなってしまう. さらに身体の各部 分に障害が現れ,手術等を余儀なくされる事 も多くなってくる.このような人口が増加す れば介護者もおのずから増員しなければなら ない.これら問題を抱えている人々に対し, 早急に社会復帰の可能性を有するアシスト機 器の開発が不可欠である.現在,これらに対 する対策は幅広く行われており, 巷でもよく 見かける車椅子をはじめ,自動走行車両,階 段の昇降可能な車椅子など移動用の機器とし て開発は行われている. それらの中で室内専 用車椅子は少ない.最近では,家屋や病院内 の狭いところでもある程度自由に行動ができ, さらにトイレ,ベッドなどの横方向に移動可 能な車椅子の必要性が望まれている.このよ うな車椅子があれば,その都度介護を必要と する障害者でも自力で行動でき,介護者の手 を煩わす回数も軽減し,中には介護を不必要 とする障害者も出る可能性はある. 本研究で は全ての機能を含む機器の開発は今の所不可 能であるが、まず先述の狭い場所での回転、 立上がり時における筋肉負担の軽減,横方向 移動可能機構,この3点に注目し,少しでも 介護者の補助を必要とせず自力で行動可能な 車椅子の開発を試みた.

2.目的

高齢者でも簡単に操作できるような操作性が良い物を製作する、日本家屋は廊下やトイ

レなど,あらゆる場所が狭い構造になっている.そんな家屋や病院のベッドの間など,狭い空間でも自分の思い通りに動ける車椅子を製作する事を目指した.安価で一般家庭にも購入しやすくし,多くの障害者に使ってもらえるような物.この車椅子を作る最大の目的は,障害者を社会復帰できるような車椅子にすることである.介護者の力を借りずに,一人で行動可能な自立した生活を送れることをコンセプトにしている.

また、そのことが困難な場合、介護者の負担を最大限少なくすることを目的とした.

3. 実験方法

高齢者の運動機能を測定するため 50 歳以上を対象として立ち上がる時の移動時間を三軸加速度計により測定した .母集団は50人であり,計測回数は5回で男女の区別をせず行った.

対象とした高齢者は両膝に人工関節の手術を行った患者である.術前と術後の反応時間, さらにアシスト機器として座面が上下する椅子を使用し,横から見て膝の角度が90°になる様に調整して行った.これは個人々によって足の長さが異なるため.同一条件で測定する必要であるからである.

図1に立ち上がり時間の測定結果を示す. 縦軸は動作加速度であり,横軸に移動時間を示している.一般に立上る際,最初は座面にわずかな沈み込みがあって次に立上るための行動に移る.その初期動作では加速度計が(-)になり,次いで値は(+)方向に転じ

Development of an electric wheelchair for a senior citizen Reiki HAGIWARA ,Naoko ASAKAWA and Mototsugu KATSUTA ている.この測定方法を用いて立ち上がり時間の測定を行った.

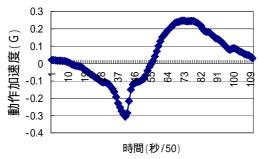


図1 立ち上がり移動時間測定例

4. 実験結果

図 2,3 は 60 代および 80 代の立ち上がり移 動時間を測定した結果である、どの年齢別に おいても年齢が進んでも年齢前半と後半の値 の差は一定せず,ばらつきがある.これは被 験者の体格,体力の違いによる影響が大きい ものと思われる.ただ高齢になるにしたがっ て術前と術後の反応時間に差が現れているこ とが認められる.またアシスト椅子(座面を 上下できる)を使用することにより,立ち上 がり時間が早くなることが明らかである.図 4 は 50 代から 80 代の平均値をまとめた結果 である.この図から明らかなように高齢にな るとともに移動時間は遅くなる傾向が現れて いる.さらに術前と術後の時間差は大きくな る.アシスト椅子の使用による移動時間に対 しては全ての年齢において有効であり,70代 までその効果があると判断できるが 80 代で は術前との差がやや大きくなっている.この ことから,椅子から立ち上がる場合,高齢に なるにしたがって座面を高くし,膝の角度を 大きく取り,筋力の負担を軽減する必要性が 高くなることは明らかである.以上の結果か ら高齢者が必要とする機能でアシストの効果 が得られると思われる装置を備えた車椅子の 試作を行った

5. 自動走行用車椅子

図 5 は試作車の図である.3 つの機能がいかに有効であるか一般の車椅子との比較は

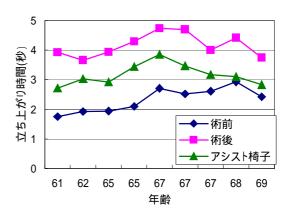


図 2 60 代立ち上がり移動時間

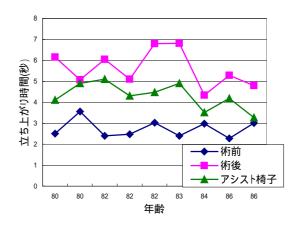


図3 80代立ち上がり移動時間

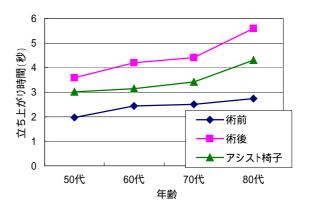


図 4 年齢別立ち上がり移動時間

まだ行っていないが,より多くの母集団によって値を求め,その有効性を明らかにしていきたい.また試作の段階であるため,さらに工夫改善が必要であることは明らかであり使用者による意見をより多く収集をし,快適かつ有効な車椅子を製作しなければならない.

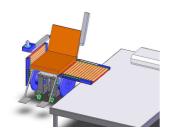


図 5 試作用車椅子

5.1 電動車椅子の各部分の機構詳細

) スライディングボード

木材の丸棒が回転することで,ベッドや便座の移動がスムーズに行えように丸棒の先端には転がり軸受けを使用し,より簡単に移動できるシステムを採用したより簡単に移動できる.このスライディングボードは両側についており,左右降りたい側から乗り降りできる機にした.

)360°回転機構

駆動輪を真ん中に置くことによりその場で 360°回転することができる機構にし,JOY スティックの操作で左右の車輪を逆回転する ことで回転半径を最小にすることができる.

)上下機構

リニアヘッド機構により、上下移動ができるようにした.さらに電磁ブレーキがきくようにしたため、自分が止まりたい位置にくるとスイッチをニュートラルにすることで静止させることができる.問題点は一転支持の構造になっているため、上に行くほど座面が不安定になる可能性が生じる.

6. 既存の車椅子の短所

)短所:座面が固定した状態から起立した 場合,脚部の筋力および背筋力を利用しな ければならない.利用者が膝,大腿部,腰 などに障害を持つ人はその都度大きな痛み を伴うこととなる.

-)起立する際には必ず介護者の補助が必要 となる.
-)介護者は座った障害者の体重を全面的に 支えなければならない、その際姿勢が少し

でも変則な体位であった場合,不安定または介護者が腰痛になる可能性もある.

-)回転半径が大きいので狭いところでは回転できない.
- 7. 製作した車椅子の短所・長所 図67は今回製作した電動車椅子である.



図6 製作した車椅子



図7 スライディングボード使用時

短所

-)車椅子の乗車時に一人でスライディング ボードを上げられない .(重量が重いため))座面が一点支持になっているため少し不 安定 . このため , 同時に背もたれも不安定 になってしまっている .
-)全体の重量が重たい.
-)JOY スティックの操作がとてもシビアな ため操作が難しい.

長所

-) その場で 360°回転ができる.
-)上下機構がついているため,自分の思う 高さに静止できる(ベッドや便座の高さに 自由に調節が可能)
-) スライディングボードによって,ベッド などに容易に移動が可能.

- 8. 改善点と改善策 改善点
 -) スライディングボードの軽量化
 -) 座面の安定性の強化
 -) フットレストの安定性の強化
 -)上下機構のモータの軽量化
 -) JOY スティックの正確な操作性 改善策

)現在スライディングボードはアルミの角 材および木材の丸棒を用いて作成されている. このため,スライディングボードはかなり重 い構造になっている.片手では持ち上げることは困難である.まして,高齢者または障害 者では持ち上げることが困難であり,介助者 を必要としてしまう.このようなことより, スライディングボードの骨組みには強化プラ スチック,ローラ部分にはウレタン素材のも のなどを使用し,極力軽量化を図らねばなら ない.

)制作した車椅子の座面は一点指示となっているので不安定となる.この改善策は,座面を上下させるリニアヘッドの台座を広くし,3本または4本の腕を設け,座面を安定させる方法を考えている.

)フットレストの現状は、アルミ板を加工 し、フレームに当てて固定させているため、 乗車している人の全体重がかかった場合アル ミ板は変形し、乗車している人は転倒してし まう可能性がある.高齢者、障害者にとって 転倒は大怪我につながる危険性が高く、早急 に改善しなければならない点である.このた め、安全性を確保するための機構にしなけれ ばならない.

)現在,付いているリニアヘッドは約2トンまで耐えられるものを使用している.このためモータの重量が重く,車体全体の重量の増加にもつながってきてしまっている.この車椅子に必要な耐荷重は200kgなのでもう少し軽量なリニアヘッドを使用しても問題は

ないと考えられる.リニアヘッドを軽量化することにより,車両全体の軽量化も図ることを考えている.

) JOYスティックは市販されている物を 使用している.このJOYスティックは 360°どの方向にも使用できる反面,真横に 走行できるように操縦することがとても困難 である.少しでもある点をはずれてしまうと, その場で回転することは出来ず回転半径が大 きくなってしまう.この現象を回避するにあ たって, JOYスティックの操縦部に十字に 穴を開けたクラッチ板を入れることを検討中 である.クラッチ板を入れることにより斜め にそうこうすることは不可能になるが,正確 に左右前後に走行可能になる.このことによ リ,その場で360。回転することが誰にでも 可能となる. 高齢者, 障害者は正確に操作し ているつもりでも,どうしてもずれてしまう ことがよく起こる.この改善策でいくと,操 作できる方向は限られてしまうが, 誤作動な どの危険性がなくなるため高齢者、障害者に とって最善の策だと考えている.

9. 結言

高齢者の運動反応時間を測定した結果 次の結論を得た.

- 1)両膝関節を手術した高齢者の移動反応時間は高齢になるとともに遅くなり術前と 術後の時間差が大きくなる.
- 2) この結果は男女区別はされていないがその違いを細部にわたって測定を行い,性別による差を明らかにする必要がある.
- 3) 齢ほどアシスト機器を必要とすることから多くの人達が利用可能な安価で多機能を設備した機器の開発が不可欠である.
- 4)アシスト機器として試作している自動走 行用車椅子は介護士の補助を軽減する機 構の導入を図ったものであるが使用状態 を実験し、被験者のデータを詳細に蓄積 する必要がある。