

①学会・研修会・講習会等の名称：

# ダイナミックバランスコントロール 重力に適応した姿勢制御能力の獲得と転倒予防

②日 時：2016年8月21日（日）10:00～16:00（受付9:30～）

③内 容：

起立着座動作や歩行能力を獲得するためには、安定したバランス能力が要求される。ただ単に重力に逆らって身体重心を移動させれば良いというものではない。動的場面におけるダイナミックなバランス制御は、重力と慣性力と支持基底面の関係を合目的に制御する必要がある。

これまでの動作訓練は、重力に打ち勝って目的動作を遂行するために関節運動を制御すること（フォームを作ること）に主眼が置かれていた。また、転倒予防の視点は、支持基底面内で身体重心の動揺を小さくするというものであった。

しかし、動作場面ではダイナミックな姿勢制御が要求されるため、むしろ身体重心を積極的に加減速し、「運動の勢い」を利用した姿勢制御が必要となる。

この視点がこれまでの動作訓練の中には欠落していた。

「運動の勢い」と支持基底面とを制御し、重力環境に適応する姿勢制御能力の基盤は進化のプロセスの中で抗重力方向への積極的な伸展活動の中で獲得されてきた。加齢変化や身体機能の障害により、この機能が失われる。姿勢制御のメカニズムは、ロボット工学や神経科学の発展により多くの事が明らかとなってきている。

本講習会では、ロボット工学や神経科学を基盤として、新たな試みとして「重力適応のための姿勢制御と治療アプローチの実際」について紹介をしたい。

④講 師：[石井 慎一郎 先生](#)（神奈川県立保健福祉大学 保健福祉学部 リハビリテーション学科 教授・理学療法士）

⑤会 場：名古屋市中小企業振興会館 7階 メインホール

⑥受講費：12,500円（税込）

⑦定 員：200名

⑧申込先：[株式会社 gene ホームページ](#)よりお願い致します。

⑨締 切：定員になり次第締め切り

⑩主 催：株式会社 gene（愛知県士会後援依頼申請中）