

ーズベースの開発課題に対して、あらたな技術課題を設定して、それをクリアしながら実用的なシステムが構築されている。ここで、新に解決された技術課題は、メインストリームの技術も進歩させることとなる。このような、効果的なインタラクションこそ、今後の福祉関連技術の開発には重要な要素になると考えられる。

9. おわりに

本研究では、重度障害者の自立移動支援技術の開発プロジェクトについて調査を行い、その技術開発動向について考察を行った。このプロジェクトでは、先端の工学技術を重度障害者に役立つものとして提供し、重度障害者の可能性をもっと広げることを目指している。重度障害者の自立移動の実現には、技術や機器の力のみでは十分ではない。最も重要なことは、障害当事者の方々が、やってみたいと思うこと、そしてそう思える環境が整うことである。“そんなの無理だ！”と、はじめからあきらめてしまっただけでは、何も始まらないのである。工学技術は、その可能性を少しでも前進させる強力な武器となる。このプロジェクトで伝えたい本当のメッセージは、障害当事者の方々、その周りで生活する人々、そして福祉機器に携わる人々にむけた、“もっとできる！”という意識を持って欲しいという点なのである。

10. 参考文献

- 1) 依田育士, 他: 頭部ジェスチャによる非接触・非拘束電動車いす操作インタフェースの開発, 第3回生活支援工学系学会連合大会講演予稿集, p.137,(2005).
- 2) 児島宏明, 他: 不明瞭な音声からの障害者の要求認識, 第3回生活支援工学系学会連合大会講演予稿集, p.136,(2005).
- 3) 藤田光伸, 他: 微少な力で電動車いすを操作できる力覚入力システムの開発, 第3回生活支援工学系学会連合大会講演予稿集, p.138,(2005).
- 4) 梶谷勇, 他: 筋電を用いた重度障害者用電動車いす操作インタフェースの開発, 第3回生活支援工学系学会連合大会講演予稿集, p.139,(2005).
- 5) 佐藤雄隆, 他: 全方向ステレオシステムを用いた電動車いす走行環境危険検出システムの開発, 第3回生活支援工学系学会連合大会講演予稿集, p.140,(2005).
- 6) 関田巖, 他: 電動車いす外出支援統合システム, 第3回生活支援工学系学会連合大会講演予稿集, p.141,(2005).
- 7) 井上剛伸, 他: 重度障害者の自立移動実現に向けた技術開発 ―ひとりひとりの“できる”を大事にする技術開発―, 第3回生活支援工学系学会連合大会講演予稿集, p.135,(2005).

平成 18 年度厚生労働科学研究費補助金（障害保健福祉総合研究事業）
「障害保健福祉施策の企画・立案に資する技術情報に関する調査研究」
総括・分担研究報告書

発行者 諏訪 基（主任研究者：国立身体障害者リハビリテーションセンター）
〒359-8555 埼玉県所沢市並木 4-1