

大阪府立
東大阪
支援学校

タイトル(テーマ)
今年度のスパイダーの取り組み ～小学部事例～

東大阪 No. 号
令和
2 年 1 月 27 日

2019.5.24	2019.12.6	2020.1.17	取組の内容・授業の様子(小学部)
			【目的】 上半身は、かなりバランス機能があるが、足裏に体重をかけることが苦手で、介助立位では下肢を引き上げてしまうことが多い。また、体が傾いても下肢を動かして踏ん張る動きが見られず倒れてしまう。それらのことから以下のことを目的とした。 ・バンジーコードで免荷し、下肢に体重をかけることを学習する。徐々に免荷を減らして支持力を高める。 ・四方向からバンジーコードで引っ張ることで体の中心を学習する。 【方法】 腰ベルト・股ベルトを着けバンジーコードを4方向から取り付け免荷する。コードの張力の強さは体幹を起こして足底を床に着けられる程度にする。 【取り組み内容と経過】 ・2019年5月より週1回継続して取り組んでいる。 5月：胸・腰ベルトの2本を着けて、かなり免荷をしても体をまっすぐ起こすことができず、膝を屈伸させて飛び跳ねる状態になっていた。 6月：バルーンを提示すると、手を伸ばして触れるが下肢は屈伸させてしっかり立ち続けることができなかった。 7月：500mlのペットボトルにビーズを入れた玩具を手渡すと、両足裏に体重をかけて静止立位をとることができた。 11月：しゃがみ位からの立ち上がりや足元に置いたボールを拾い上げることができた。また、ジャンプもできた。 12月：立位になると右に傾きがちになっている体幹が、15分程度立っていると対称的な立位をとることができた。 【まとめ】 5月より継続してスパイダーに取り組むことで、足底に体重を乗せ体を起こして対称的な立位をとることができた。また、しゃがみ姿勢から立ち上がることもできるようになってきた。

成果と今後の課題
継続して取り組むことで、免荷率25%（実体重25.7kg、免荷体重19.5kg）で対称的な立位をとれるようになった。今後は免荷率を下げても立位が取れて、バランスを失った時の下肢の動きや歩行に繋がっていきたい。