

研究課題名	把握物体および把持様式の違いが筋シナジーおよび運動学シナジーに与える影響
研究期間	実施許可日 ～ 2030 年 3 月 31 日
研究の対象	2021 年 4 月 1 日～2024 年 2 月 20 日の間に、本研究(E2018-1517・E-1517)において、 <u>既に</u> 文書にて同意をした対象者の方
研究の目的・方法	研究目的：把持する物体の重さや大きさ、形、および把持様式（どのような手のフォームで動作を行うのか）の違いが筋シナジーおよび運動学シナジーに与える影響を明らかにすることを目的としています。研究の方法：エディンバラ利き手テストを用いて日常生活動作での右手と左手の使用について回答後、課題は母指と示指で物体をつまむ動作を行ってもらい計測をします。
研究に用いる試料・情報の種類	情報：質問紙結果・エディンバラ利き手テスト結果、測定結果
外部への試料・情報の提供	本学単独研究のため外部への提供はありません
利用または提供を開始する予定日	本学における実施許可日（2019 年 1 月 19 日）以降研究に用いています。
個人情報の保護	試料・情報は解析する前に、氏名・生年月日・住所等の特定の個人を識別できる記述を削除し代わりに研究用の番号を付け、どなたのものか分からないようにします。
研究組織	本学の研究責任者：広島大学大学院医系科学研究科上肢機能解析制御科学 教授 砂川 融
その他	<p>この研究のために集めたデータは、あなたに文書を用いて同意を得た後、将来この研究とは別の研究に利用（二次利用）させていただく可能性生じましたのでご報告いたします。データの二次利用の際には、個人を特定できない形で改めて、倫理審査委員会で承認、研究機関の長の許可を得た後、その研究に関する情報を下記 HP において開示し、データ使用の拒否権を行使できるようにします。</p> <p>■広島大学の HP</p> <p>（人を対象とする生命科学・医学系研究に関する情報公開）</p> <p><a href="https://med.ethics-system.hiroshima-u.ac.jp/rinri/publish.aspx">https://med.ethics-system.hiroshima-u.ac.jp/rinri/publish.aspx</a></p>
研究への利用を辞退する場合の連絡先・お問合せ先	<p>本研究に関するご質問は下記連絡先までお問い合わせ下さい。</p> <p>広島大学大学院医系科学研究科上肢機能解析制御科学研究室</p> <p>担当者：伊達 翔太</p> <p>〒734-8551 広島県広島市南区霞 1-2-3</p> <p>電話番号：082-257-5458</p>