

研究課題 (テーマ)		小児分野における、ユマニチュード [®] の考えに基づいた「見る・触れる・話しかける」の技術の適正を客観的に評価するモデル人形の開発	
研究者	所属学科等	職	氏名
代表者	看護学部	講師	若瀬 淳子
分担者	看護学部	講師	高木 園美
	看護学部	講師	寺井 孝弘
	看護学部	助教	松本 美子
	教授	工学部	鳥山 朋二
	講師	工学部	浦島 智
	助教	工学部	森島 信
研究結果の概要			
<p>本研究は、令和2年度までに、乳児の特徴をリアルに再現した人形に抱き方に対する乳児側からの見え方や感じ方を客観的に評価する機能を搭載し、モデル人形を作成した。そして令和3年度、乳児とのコミュニケーション技法の専門性を持つ教員が、作成した乳児人形の評価実験を行ったところ、シミュレーションに対する複数の適合性や以下の改善点が明らかになった。</p> <p>1. モデル人形の関節部位の可動性や素材の課題</p> <p>1) 首が定頸していない乳児の特徴を組み込んだが、体幹と頭部をつなぐ頸部の支持性が弱く、頸部のぐらつきが希望以上に大きい。</p> <p>2) 肩関節、股関節の可動範囲が限られているため、モデル人形の体位が限局される。(腕の挙上や足の開閉範囲が限られる)</p> <p>3) モデル人形の素材が硬く、乳児らしい柔らかい質感が欠如している。</p> <p>2. 実施したケア技術の評価の際のリフレクション機能の課題</p> <p>1) モデル人形を抱いた際の圧力センサに力が加わった部位が分かりにくい。</p> <p>2) ケア行為と圧力センサの情報を結びつけるための映像が不足している。</p> <p>3) 圧力の大きさが分かりにくい。</p> <p>上記の課題に対し、関節部位の部品および素材の検討やセンサ情報の表示方法を工夫し、改善を行った。</p>			
今後の展開			
<p>作成したモデル人形を活用し、シミュレーション教育の実験と評価を行う。</p> <p><u>本学看護学部の小児看護学実技演習モデルの展開</u></p> <p>1) 従来通りの小児看護学実技演習の実施 (研究参加者全員実施)</p> <p>① 従来型の人形を使用した演習後の質問紙調査</p> <p>2) 2回目の実技演習の実施 (研究参加者2群に分かれて実施)</p> <p>(A群: <u>モデル人形</u>を使用しての演習) (B群: <u>従来型の人形</u>を使用しての演習)</p> <p>① 研究参加者をランダムにA群、B群に同人数程度に割り振りし、それぞれの人形を使用した抱っこ・移動等ケア技術演習を行う。</p> <p>② 演習後の質問紙調査 (2回目の演習前後で、自分が行ったケア技術の変化と変化の理由)</p> <p>3) データの総合分析</p> <p>*A群とB群の回答を2群間比較分析し、従来の教育以上にモデル人形を用いたシミュレーション教育が小児看護学技術の修得に有効であるかを検証</p>			