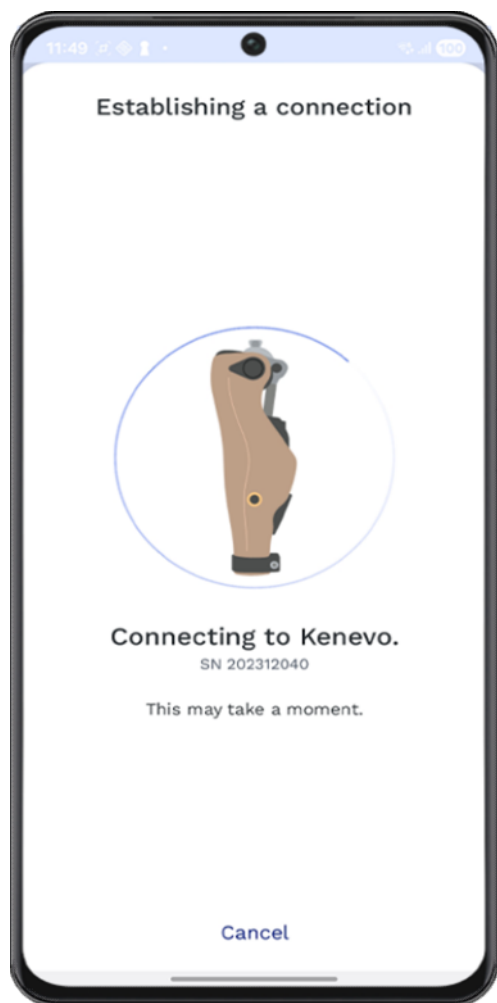




Kenevo 編 操作マニュアル

connectgoユーザーアプリ v1.0

2026年7月版



【目次】

1. はじめに
2. 稼働環境
3. 初期設定
4. 接続
5. 基本画面
6. 設定値の微調整
7. 接続パーツの追加と削除
8. フィードバック音

1. はじめに

connectgoユーザーアプリは、オットーボックのコンピュータ制御膝継手/足部の充電残量や歩数を確認することができるアプリです。

2. 稼働環境

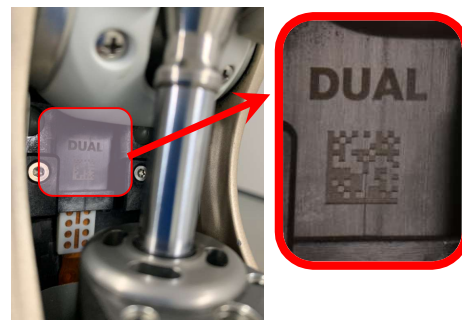
1) Android環境

Android 12.0 以上（2026年7月現在）



2) iOS環境

iOS 17 以上（2026年7月現在）



【注意】

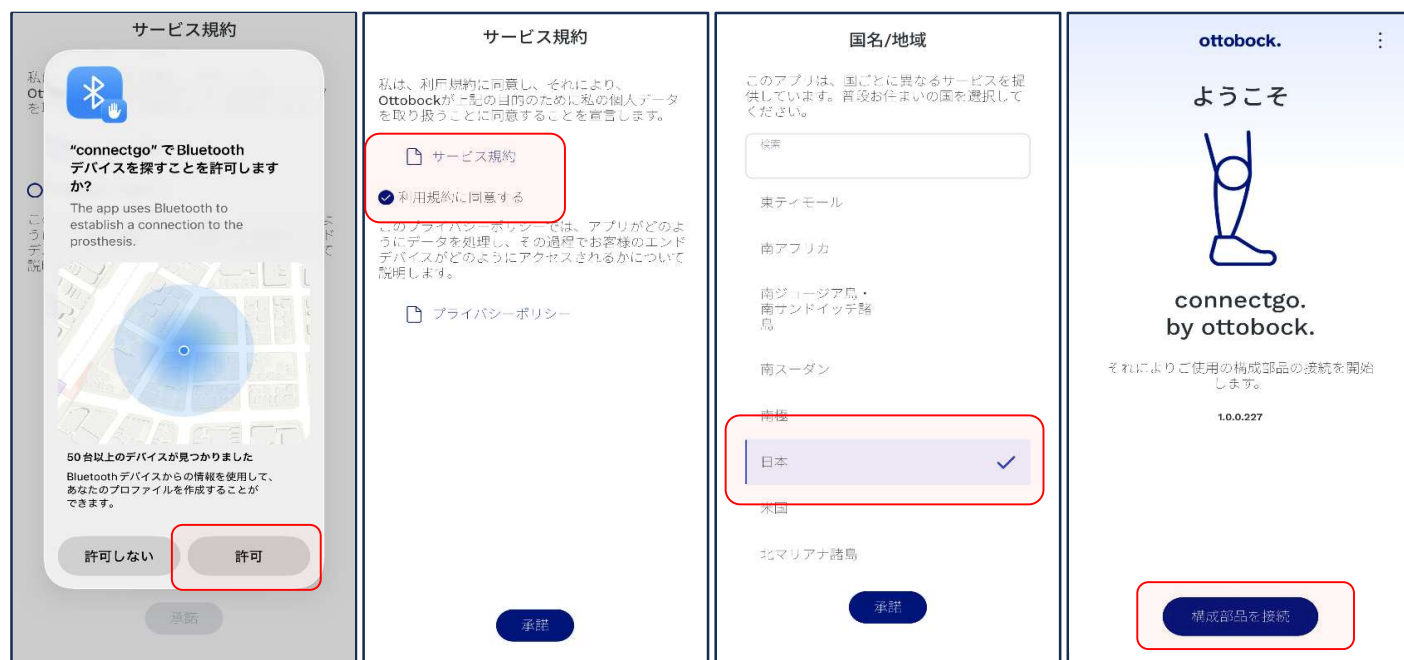
本体内部に「DUAL」印が**アル**個体は、iOS、Androidともに接続可能です。
ナイ個体は、Androidとのみ接続が可能です。

3. 初期設定



アプリを起動します。

初めて接続する場合は、インターネット環境が必要です。



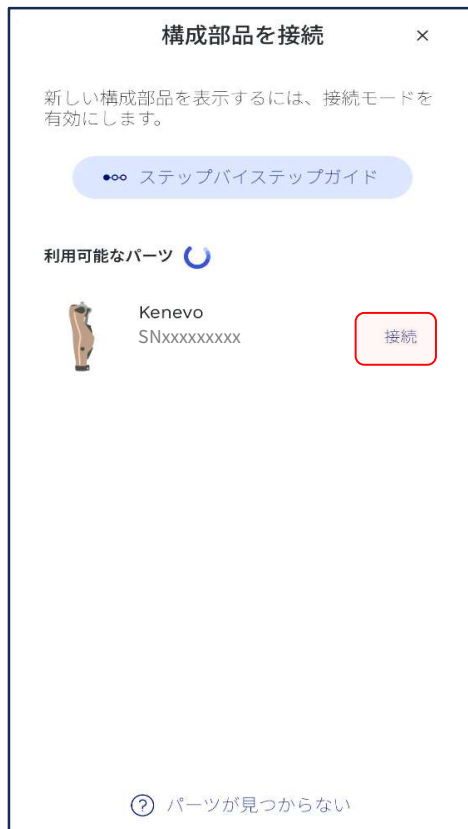
「許可」を選択

サービス規約を読み
「利用規約に同意する」
を選択

日本語を選択

「構成部品と接続」
を選択

4. 接続



シリアル番号を確認し「接続」を選択

該当するKenevoが表示されない場合

- Kenevoのブルートゥースを起動する
→ 充電器の取付け/取外し
→ 義足を360°回転させフィードバック音を確認
- タブレットのブルートゥースを起動する



「ペアリング」を選択



4桁のPINコードを入力



接続が開始されます

5. 基本画面



① 本体の充電残量

② 自転車エルゴメーター機能

屋内用で固定されたアップライトのバイクを漕ぐことが可能な機能です。
調整アプリで選択した場合のみ表示されます。

③ 歩数



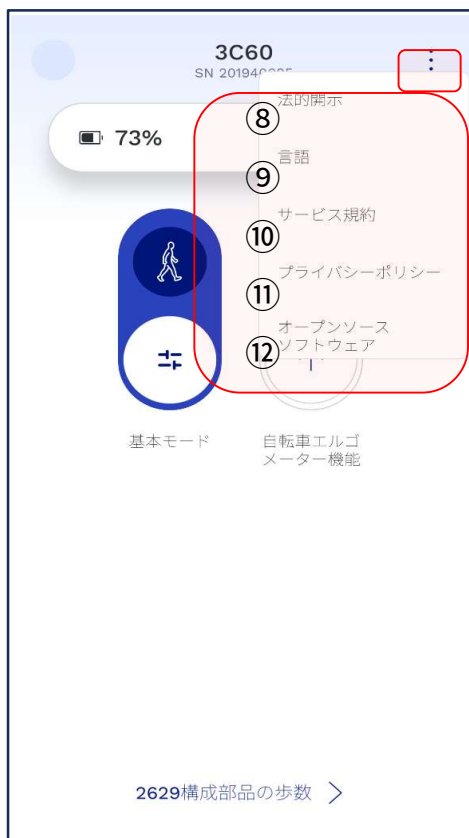
④ パーツの状態

Kenevo本体のブルートゥースをOFFにすることができます。
例えば飛行機に乗る場合など、必要に応じてOFFにできます。



⑤ 構成部品の管理

アプリに接続する膝継手の追加削除が可能です。
例えば両側で使用している場合など、アプリとの接続切替えができます。



メニュー

⑧ 法的開示

アプリのバージョンが確認できます。
必ず最新バージョンを使用してください。
version 1.0（2026年7月現在）



⑩ 言語

アプリに表示させる言語の選択ができます。

⑪ サービス規約

⑫ プライバシーポリシー

⑬ オープンソースソフトウェア

【通知】

本体の充電中は、アプリとの接続ができません。

メンテナンス時期になると、通知がされます。
担当の義肢装具士にお問合せください。



6. 設定値の微調整



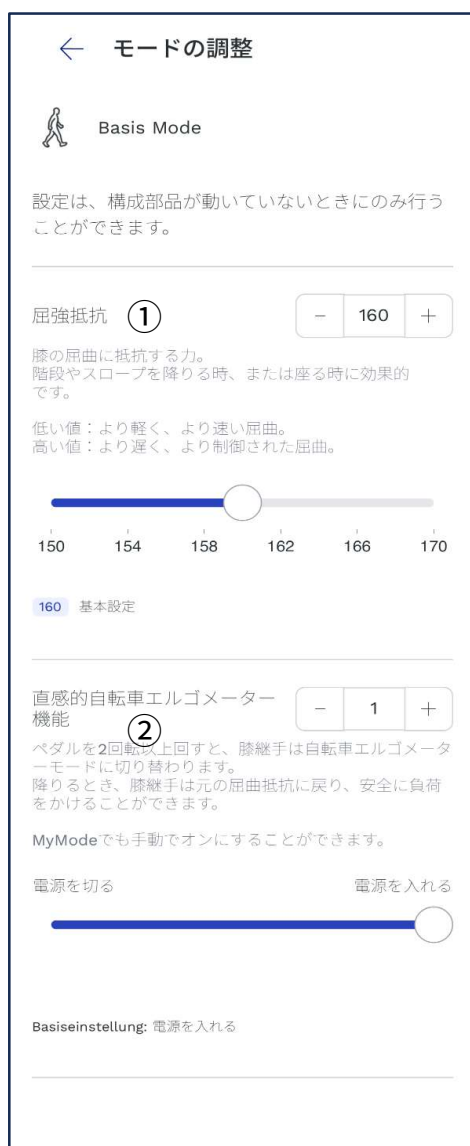
義肢装具士が調整アプリで設定した項目の微調整、ON/OFFが可能です。

【注意】 恒久的に値を変更して使用する場合は、担当の義肢装具士に調整依頼してください。

赤枠のマークをタップすると、微調整が可能な項目が表示されます。

6-1. 歩行モードA/B/B+

【補足】 機能の詳しい内容は、担当の義肢装具士にご確認ください。



- ① 屈曲抵抗値
* 恒久的に値を変更して使用する
場合、担当の義肢装具士に調整
依頼をしてください。
- ② 自転車エルゴメーター機能
- ③ 車いす機能
- ④ シッティング機能
- ⑤ 義足の装着機能
- ⑥ 手動ロック機能
* 使用しない場合はOFFに
してください

6-2. 歩行モードC

【補足】機能の詳しい内容は、担当の義肢装具士にご確認ください。

← モードの調整

 Basis Mode

設定は、構成部品が動いていないときのみ行うことができます。

屈強抵抗 ①

- 160 +

膝の屈曲に抵抗する力。
階段やスロープを降りる時、または座る時に効果的です。

低い値：より軽く、より速い屈曲。
高い値：より遅く、より制御された屈曲。

150 154 158 162 166 170

160 基本設定

立脚機能 ②

- 1 +

膝継手が屈曲方向に固定され、完全に体重をかけることができるため、凹凸のある地面やスロープでもリラックスして立つことができます。

有効にするには、膝継手を屈曲させて、その姿勢をしばらく静かに保ちます。無効にするには、膝継手を伸展させてください。

電源を切る

電源を入れる

Basiseinstellung: 電源を入れる

直感的自転車エルゴメーター機能 ③

- 1 +

ペダルを2回転以上回すと、膝継手は自転車エルゴメーターモードに切り替わります。
降りるとき、膝継手は元の屈曲抵抗に戻り、安全に負荷をかけることができます。

MyModeでも手動でオンにすることができます。

電源を切る

電源を入れる

車いす機能 ④

- 1 +

車いすでの移動中に、足と床の間に一定の距離を確保します。

座った状態で義肢を持ち上げ、希望の位置で静止させます。継手が自動的にロックされます。ロックを解除するには、義肢をもう一度軽く持ち上げます。

電源を切る

電源を入れる

Basiseinstellung: 電源を入れる

シッティング機能 ⑤

- 1 +

座った姿勢で2秒間経過すると、屈曲抵抗が減少します。これにより、位置を変えるときに下腿も一緒に動かすことができます。

電源を切る

電源を入れる

Basiseinstellung: 電源を入れる

手動ロック機能 ⑥

- 0 +

伸ばした膝継手を（正面から、膝の高さで）3回叩くことで、屈曲のロックまたはロック解除を行います。

ロック/ロック解除すると、確認信号音が鳴ります。

電源を切る

電源を入れる

Basiseinstellung: 電源を切る

- ① 屈曲抵抗値
＊恒久的に値を変更して使用する
場合、担当の義肢装具士に調整
依頼をしてください。
- ② 立位機能
- ③ 自転車エルゴメーター機能
- ④ 車いす機能
- ⑤ シッティング機能
- ⑥ 手動ロック機能
＊使用しない場合はOFFに
してください

7 | OttoBock

7. 接続パーツの追加と削除

7-1. 接続パーツ

メニューから「構成部品の管理」を選択



「接続完了」接続中の個体



7-2. 接続パーツの切替え



「接続」を選択して切替えます。

7-3. 接続パーツの追加



接続をする個体が「利用可能なパーツ」に表示されたら「接続」を選択します。

本手順書「4. 接続」手順を実施し接続。

7-4. 接続パーツの削除



「編集」を選択するとゴミ箱マークが表示される。
接続を削除するパーツのゴミ箱マークを選択し、削除します。

8. フィードバック音

8-1. 訓練項目

リハビリにおいて、荷重のかけ方などの練習に活用できます。

詳細は次項「8-2. フィードバック音の種類」を参照してください。

訓練項目は1つずつチェックをいれてください。複数項目チェックすると、正しく機能しません。

歩行モードB/B+/C

← トレーニングの機能

訓練中は、構成部品のフィードバック信号を使用してください。

スタンスリリースのフィードバック
立脚相から遊脚相への移行を練習するため。
遊脚相が作動すると、信号音が鳴ります。

☐

立脚相での屈曲のフィードバック（モードB+/C）
調和のとれた歩行パターンを練習するため。
平地を歩くときに、踵接地後に膝継手が曲がると、信号音が鳴ります。

☐

義肢への負荷と前足のかかとへの負荷は同時にフィードバックできません。

義肢への荷重のフィードバック
立ったり座ったりするときの体重の左右バランスを鍛えるために練習するため。
義肢の負荷が40%未満：高い音
義肢の負荷が70%以上：低い音

☐

つま先 - かかとの義肢への荷重のフィードバック
前後に体重を移動すること、および歩行時の足のロール運動を練習するため。
前足部負荷：高い音
かかと負荷：低い音

☐

すべてを無効にする

- ① スタンスリリースのフィードバック
- ② 軽度屈曲後の完全伸展のフィードバック
- ③ Kenevoへの荷重のフィードバック
- ④ つま先 - 踵への荷重フィードバック

歩行モードA

← トレーニングの機能

訓練中は、構成部品のフィードバック信号を使用してください。

義肢への負荷と前足のかかとへの負荷は同時にフィードバックできません。

義肢への荷重のフィードバック
立ったり座ったりするときの体重の左右バランスを鍛えるために練習するため。
義肢の負荷が40%未満：高い音
義肢の負荷が70%以上：低い音

☐

つま先 - かかとの義肢への荷重のフィードバック
前後に体重を移動すること、および歩行時の足のロール運動を練習するため。
前足部負荷：高い音
かかと負荷：低い音

☐

すべてを無効にする

- ③ Kenevoへの荷重のフィードバック
- ④ つま先 - 踵への荷重フィードバック

8-2. フィードバック音の種類

① スタンスリリースのフィードバック（歩行）

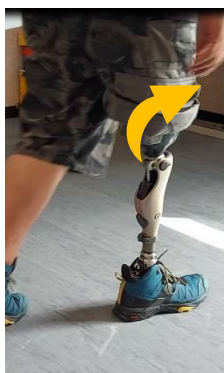


- 項目にチェックを入れます
- 歩行時に遊脚相への切替えを検知するとフィードバック音が発生します

POINT

遊脚相へ切替わったことが確認できます

② 立脚相での屈曲のフィードバック（歩行）



- 項目にチェックを入れます
- 踵接地で軽度屈曲した後、完全伸展位に到達するとフィードバック音が発生します

POINT

義足を乗り越え、完全伸展位に到達したことが確認できます

③ 義肢への荷重のフィードバック（立位）



- 項目にチェックを入れるとフィードバック音が発生しはじめます
- 左右均等に荷重されるとフィードバック音が止まります
- 荷重がかかり過ぎると再びフィードバック音が発生します

POINT

義足への荷重量、荷重バランスを確認することができます

④ つま先 - かかとの義肢への荷重フィードバック（立位）



- 項目にチェックを入れます
- つま先に荷重がかかるとフィードバック音が発生します
- 踵に荷重がかかるとフィードバック音が発生します

POINT

前後への荷重の移動を確認することができます

ottobock.

掲載内容の無断使用禁止

掲載されている内容、文章、画像については、無断で使用もしくは転載する事を禁止します。

オットーボック・ジャパン 株式会社
www.ottobock.com/ja-jp

2026年7月版