

3R36 / 3R20 ハーベルマン膝継手 調整方法と手順 - 医療従事者用資料 -

【3R36/3R20ハーベルマン膝継手とは】

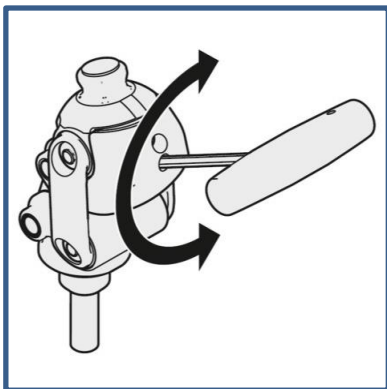


元祖、訓練用膝継手
リンク位置の変更が可能
定摩擦と伸展補助機能
3R36はチタン製で軽量

実長：77mm * 本体上部と下部接続アダプターが被る間の長さ
体重制限：100kg
最大屈曲角：110°
重さ：445g (3R36) / 690g (3R20)

【調整箇所】

1) 安定性の調整



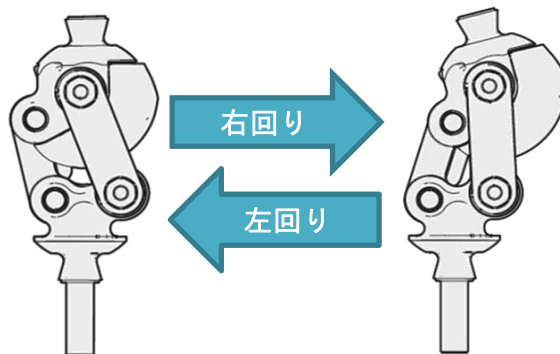
多軸の位置関係を変更し、瞬間回転中心を変えることによって安定性を調整する事ができます。

膝継手前方のネジを回すことにより瞬間回転中心の位置が変化します。

① 4mm の六角レンチで回します。

安定位 : 左回り

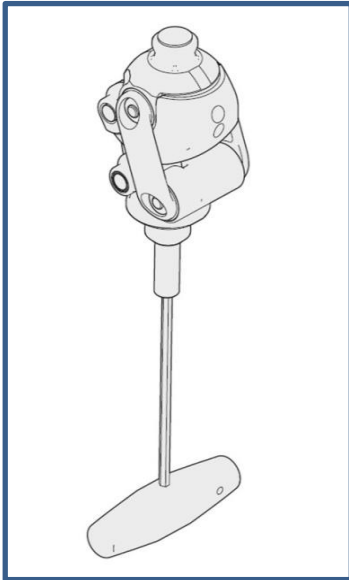
不安定位 : 右回り



* 上方のピラミッドも傾くため、アライメントの補正を行ってください。

* 断端の力でしっかりと随意制御ができるようになったら瞬間回転中心を安定性が低い位置（右回り）に変更してください。

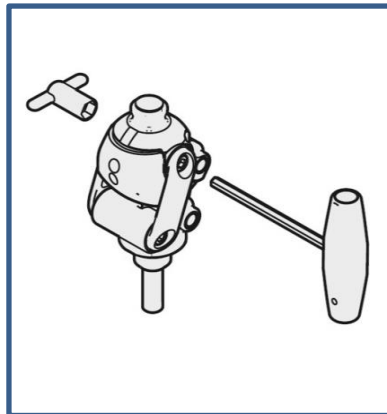
2) 伸展補助バネの調整



膝継手の下にある調整ネジで、伸展補助バネの強さを調整できます。

- ① 4mmの六角レンチで回します。
伸展補助を強くする : ネジを締める
伸展補助を弱くする : ネジを緩める

3) 定摩擦の調整



前方の2つの軸で定摩擦を調整する事ができます。

- ① 付属のレンチでナットを固定し、5mmの六角レンチで回します。
定摩擦を強くする : ネジを締める
定摩擦を弱くする : ネジを緩める