



Genium X4 編 調整マニュアル

connectgo.pro調整アプリ v2.2

2026年8月版



【目次】

1. はじめに
2. 稼働環境
3. 基本画面
4. Genium X4の電源とブルートゥース
5. Genium X4とアプリの接続と切断
6. 基本画面 - 接続中
7. 基本データ入力
8. アライメント
9. 調整
10. マイモード
11. データ管理
12. Genium X4の基本情報

1. はじめに

connectgo.proアプリは、オットーボックのコンピュータ制御膝継手を調整するためのアプリです。

connectgo.proアプリに接続する

MyOttobockアカウントを作成する必要があります

手順は別紙「connectgoアプリ接続 - 初回【共通】」を参照ください

製品と接続する

認証を受けた医療従事者（義肢装具士など）のみが製品と接続および調整を行うことができます

認証を受ける

1) アンロックPINコードを保有

2) My Learning (オンライン) を受講

テストにパスした後、製品との接続が可能となります

(補足) 本人確認は、E-mail アドレスによって行われます。

そのため下記で使用するアドレスは同一である必要があります。

- MyOttobockアカウント：connectgo.proアプリにログインするためのアカウント

- My Learningアカウント：E-Learningを受講するためのアカウント

アプリに認証を追加する手順は、別紙「connectgo.proアプリ認証の追加」参照

2. 稼働環境

1) Android環境

Android 12.0 以上（2026年8月現在）



2) iOS環境

iOS 15 以上（2026年8月現在）



3. 基本画面

1) パーツと接続前画面



- ① 接続者情報
 - MyOttobock ログイン前
 - MyOttobock ログイン中
- ② 調整パーツとの接続
- ③ 基本データ
 - GeniumX4と接続する前に、ユーザーデータの入力が可能
- ④ 調整（ホーム）画面
- ⑤ データ
 - 11. データ管理 参照
- ⑥ もっと詳しく

2) フッター「⑥もっと詳しく」



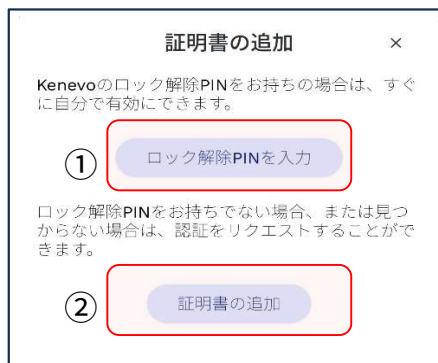
- ① 認定
 - 調整可能製品が表示される
 - ② 取扱説明書GeniumX4
 - 日本語版は下記のQRコードよりご覧ください
- 
- ③ アプリの設定
 - ④ 法的開示

・認定



connectgo.proアプリで調整可能な製品が表示される

認定の追加：

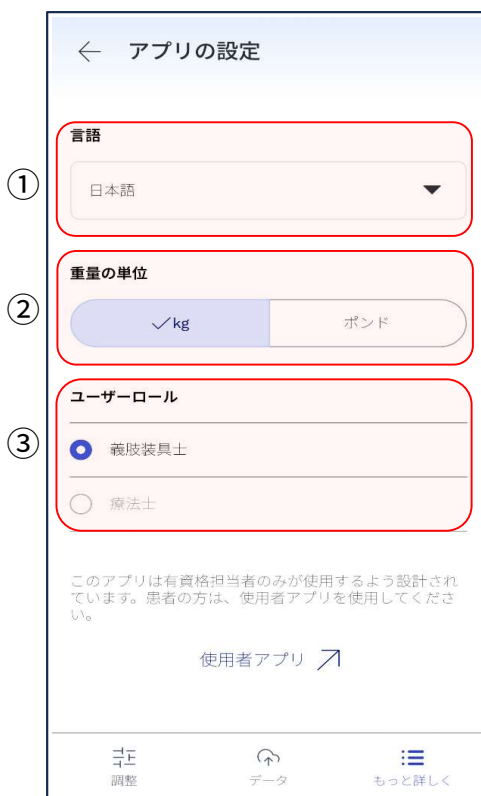


- ① アンロックPINコードを保有している場合
オットーボックが発行した初期パスワードが必要です
＊ ご自身のパスワードに変更する前のパスワードです。
＊ 不明な場合は、オットーボック・ジャパンのスタッフ
にお問合せください
- ② MyLearningの受講を終了している場合
タップすると自動的にE-mailアドレスの整合性確認が行われます

【注意】

受講されていない方、アンロックPINコードをお持ちの方が、
②をタップすると「問合せ中」となり先へ進めなくなります。

・アプリの設定



- ① 言語
日本語を選択
- ② 重量の単位
kgを選択
- ③ 職種
mylearningで選択した職種
変更不可

・法的開示

← 法的開示

製造元



Otto Bock Healthcare Products GmbH
Brehmstraße 16
1110 Vienna
オーストリア
電話 +43 1 523 37 86
Fax +43 1 523 22 64
www.ottobock.com

VAT ID 番号：ATU 57529204
企業登録番号：FN 242378p
商業登記所：ウィーン商事裁判所
当局：ウィーンXI地区市役所
その他の監督官庁：オーストラリア連邦医療安全性部門（BASG）
会員：ウィーン商工会議所
適用される法規制：オーストリア産業法規、オーストリア医療機器法

会社マネージャー
Andreas Eichler博士

適用

名称

connectgo.pro

REF

560X29-2=IOS

バージョン

2.2.0.97855

UDI

(01)04064411015769
(8012) V2.2.0



2026

必ず最新バージョンをご使用ください！

connectgo.proアプリのバージョン
v2.2 （2026年8月現在）

5 | OttoBock

4. Genium X4の電源とブルートゥース

4-1. GeniumX4本体の電源ON/OFF

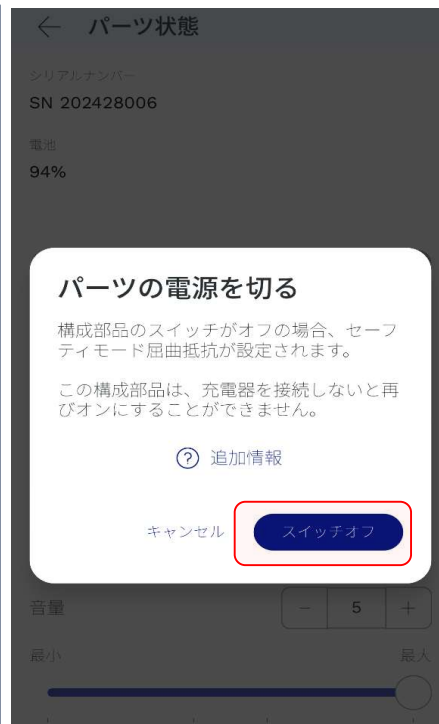
1) 電源ON

充電器取付け→1回のピープ音とバイブレーション

充電器取外し→メロディー音（上がる音）

2) 電源OFF

● connectgo.proアプリ



メニューから「パーツ状態」をタップ

「パーツの電源を切る」のスライド
をONにする

スイッチオフをタップ
メロディーが流れ電源がOFFになる

● スイッチオフ動作

GeniumX4を輸送する時、チューブアダプターを抜く時は必ず行ってください

【注意】 この操作で電源をOFFにした場合、30秒間は充電器をせつぞくしないこと！

① 充電器を接続し、
垂直にする

★充電器は接続したまま



10秒以内

② 前方に90°
2回傾けて戻す

★充電器は接続したまま



5秒以内

③ メロディーが流れ
電源がOFFになる

★充電器を取外す



4-2. GeniumX4本体のBluetooth

connectgo.proアプリおよびconnectgoユーザーアプリとの接続する場合は、必ずONにすること

1) Bluetooth ON

【補足】いずれの方法においても**2分間**Bluetoothは有効

● 充電器を接続する

充電器取付け→1回のビープ音とバイブレーション

充電器取外し→メロディー音（上がる音）

● 義足を180°回転させ逆さまにする



約2秒間保持し、フィードバック音を待つ
ビープ音が発せられBluetoothがONになる

2) Bluetooth OFF

● connectgoユーザーアプリでOFFにすることが可能

手順は「connectgoユーザーアプリ操作マニュアル」 参照

5. Genium X4とアプリの接続と切断

5-1. GeniumX4とアプリの接続手順



「パーツを接続」をタップ

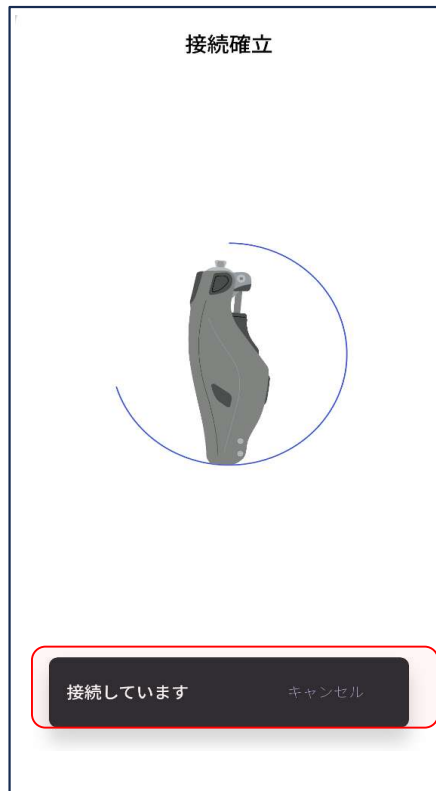


「接続」をタップ



「ペアリング」をタップ

*既にタブレットとペアリングがされている場合は表示されない



「接続しています」が表示される



接続完了

5-2. GeniumX4とアプリの切断手順



「メニュー」をタップ
「接続」を選択

「切断」を選択

データが保存され、接続が切れる

6. 基本画面 - 接続中



① 製品名と画像

② GeniumX4のバッテリー残量

③ メニュー



パーツ状態 : 次項参照

接続 : 5. GeniumX4とアプリの接続と切断 参照

データセット : 11.データ管理 参照

④ 調整項目

詳しくは「7. 基本データ入力」以降を参照

パーツの状態



- ① 接続しているパーツ名
名称の変更が可能：両側の場合に有効
 - ・鉛筆マークをタップ
 - ・パーツ名を入力
→ 個体選択時のフィルターに使用可能「11. データ管理」参照
→ connectgoユーザーアプリに表示される



- ② 接続しているパーツ情報（製品名、シリアル番号）
- ③ 接続中GeniumX4のバッテリー残量
- ④ GeniumX4の電源をOFFにする
 - ・スケールを青にすると下記のメッセージが出力される
 - ・「スイッチオフ」をタップすると電源がOFFになる
 - ・メロディーがなる（下がる音）



- ⑤ 接続中GeniumX4のブルートゥース
常時ON
4桁のPINコードの確認が可能
- ⑥ GeniumX4の音量
ゼロ設定：モード切替えなどのフィードバック音が発せられません
ただし、エラー音はゼロになりません
- ⑦ メンテナンス時期
正確な日付は、製品に同梱されている『保証書』を参照

7. 基本データ入力

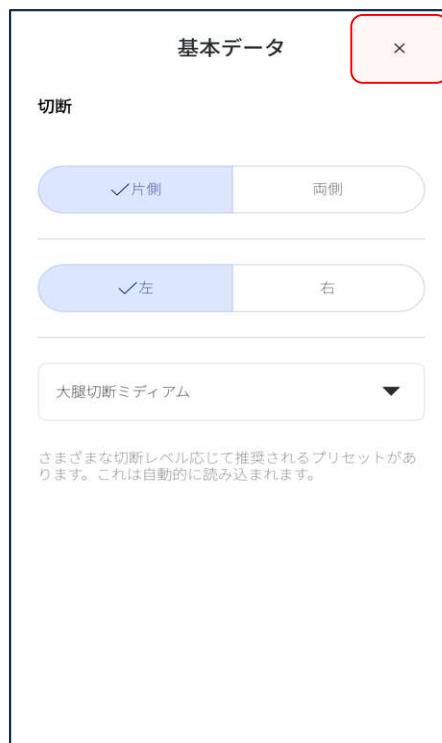
該当のGeniumX4と接続し、「基本データ」を選択



【補足】

- GeniumX4と接続する前に、基本データの入力とベンチアライメントの実施が可能
- GeniumX4と未接続の場合は、基本データ入力後に、ベンチアライメントが表示される

【補足】 基本データを一覧で表示させ、基本データの入力が可能



右上の「x」をタップ



一覧で調整項目が表示される

1項目ずつ調整する場合は、上部の「ステップ バイ ステップ」をタップ

順番にデータ入力を行う

基本データ

切断

☒ 片側
 ☐ 両側

☒ 左
 ☐ 右

大腿切断ミディアム

さまざまな切断レベルに応じて推奨されるプリセットがあります。これは自動的に読み込まれます。

<
 1 / 7
 >

基本データ

義肢を装着した際の体重(kg)

- 68 +

最小 35
 最大 150

義肢を装着した状態での使用者の体重を選択します。

義足装着時の体重

<
 2 / 7
 >

基本データ

股関節屈曲拘縮 (度)

- 1 +

最小 0
 最大 45

トーマステストで股関節屈曲拘縮があるかどうかを判定します。

追加情報

<
 3 / 7
 >

基本データ

膝中心から地面まで(mm)

- 405 +

最小 310
 最大 740

膝の軸から地面まで、または靴を脱いだ状態で足のかかとまでの測定した距離を入力します。

膝中心から黒リングまで(mm)

- 295 +

最小 260
 最大 480

膝中心からAXONチューブアダプターの遠位端にある黒いリングの上端までの距離を測定して記入します。

追加情報

<
 4 / 7
 >

基本データ

足部種類

1C50/51/52/53/58 - Taleo

どちらの脚を使用するかを示します。

<
 5 / 7
 >

基本データ

足部サイズ(cm)

- 25 +

最小 22
 最大 30

使用する脚のサイズを示します。選択した脚のタイプに対して利用可能な脚部のサイズのみが表示されます。

<
 6 / 7
 >

基本データ



ヒール高さ実効値(mm)

最小 0 最大 50

靴の差高からつま先部のソール厚さを引いた値を入力してください。

7 / 7

基本データ

トリートメント

✓片側 両側

✓左 右

大腿切断ロング

さまざまな切断レベルに応じて推奨されるプリセットがあります。

新規推奨設定



基本データは変更されました。これにより、新規推奨調整を作成します。

設定の確認

新規推奨設定

	これまで	新
立脚相での屈曲抵抗	144	144
セーフティーモードの屈曲抵抗	144	144
遊脚相での屈曲角度(度)	55	67
座位動作補助	0	0
シッティング機能	0	0
立脚機能の感度(意識的(0)/直感的(3))	3	3
Start-to-walk (ウォーキング開始)	オン	オン
プレフレックス	オン	オン
立脚相での最大屈曲(度)	10	10

これまで ✓新

受諾

基本データに基づく推奨値の算出

推奨値「✓新」を選択し「受諾」

新規推奨設定

	これまで	新
立脚相での屈曲抵抗	144	144
セーフティーモードの屈曲抵抗	144	144
遊脚相での屈曲角度(度)	55	67
座位動作補助	0	0
シッティング機能	0	0
立脚機能の感度(意識的(0)/直感的(3))	3	3
Start-to-walk (ウォーキング開始)	オン	オン
プレフレックス	オン	オン
立脚相での最大屈曲(度)	10	10

これまで ✓新

受諾

パーツを設定します



これには数秒かかる場合があります

基本データ

トリートメント

✓片側 両側

パーツを設定



これで静的最適化に切り替えることができます。

その後、基本モードで設定を確認できます。

義肢の作成 静的最適化

1 / 7

8. アライメント

8-1. ベンチアライメント

1) 義足組み上げ時の注意事項：ピラミッド

GeniumX4のピラミッド角度は、3B1 Geniumと異なります

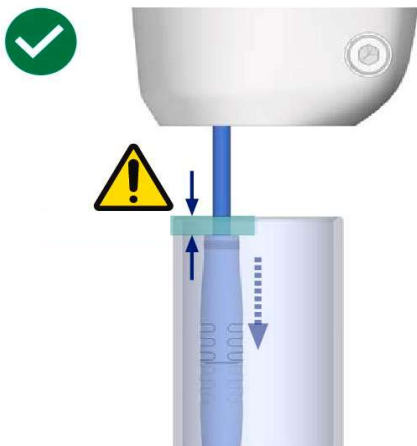


【注意】

同じソケットを用いる場合
必要に応じて対応をお願いします

- ・後方のネジを2回転して調整
または
- ・専用の変換アダプターを使用
＊詳しくはオッターボックススタッフまで

2) 義足組み上げ時の注意事項：チューブアダプターの収納



ケーブル接合部はチューブ内部に収納する
3-5mm程度収納すること

**ケーブル結合部が本体内部で干渉し、
破損の危険性があります！**

＊保証対象外です、ご注意ください

3) 義足組み上げ時の注意事項：チューブアダプター



チューブの挿入長さ

60 mm

最小：40mm

最大：70mm

【注意】

- ・ 最大70mmの長さは、チューブが本体に突き当たる位置ではありません。
- ・ 突き当たった場合、破損に繋がる恐れがあります

スペーサー(チューブの切端)は絶対に使用しないこと！

4) 義足組み上げ時の注意事項：目盛の向き



チューブアダプターの目盛が前に来るように取付ける

【注意】

誤って取付けられた場合、遊脚相に切り替わりません

目盛り **前**

5) 「ベンチアライメント」を選択



【補足】

GeniumX4と接続する前に、ベンチアライメントの設定が可能
基本データ入力後、ベンチアライメントが表示されます

6) アライメント基準に沿って義足を組み上げる



A 差高

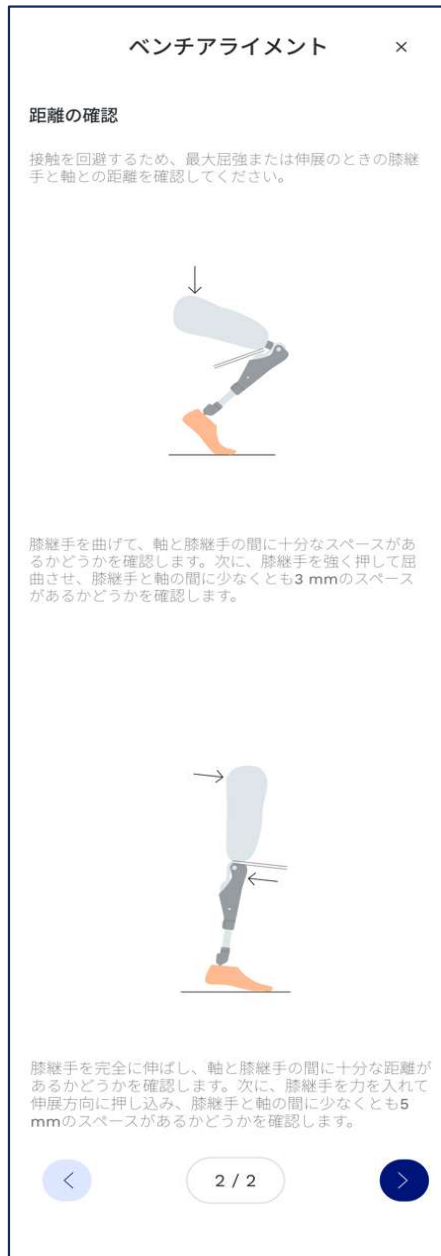
B 重垂線から足部中央までの距離

C 重垂線から膝中心までの距離

D ソケット屈曲角度

E ソケット基準線までの距離

7) 義足の屈曲時、完全伸展時に、ソケットとGeniumX4に接触がないことを確認



屈曲時

- 義足を屈曲させ、ソケットとGeniumX4の間に十分なスペースがあることを確認します
- 力を入れて義足を屈曲方向に押して、GeniumX4と接触がないことを確認します
少なくとも**3mmのスペース**があることを確認します
- 接触する場合は、同梱の22.5°フレクシオンストップを取付けてください

伸展時

- 義足を伸展させ、ソケットとGeniumX4の間に十分なスペースがあることを確認します
- 力を入れて義足を伸展方向に押して、GeniumX4と接触がないことを確認します
少なくとも**5mmのスペース**があることを確認します

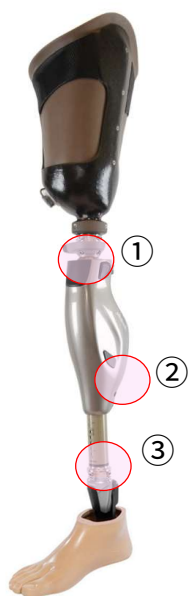
**ソケットとGeniumX4の接触があった場合、GeniumX4の破損に繋がります
必ず接触がないことを確認してください！**

8-2. スタティックアライメント

「静的測定」を選択



スタティックアライメントを開始する前に、各ネジが正しく取付けられていることを確認

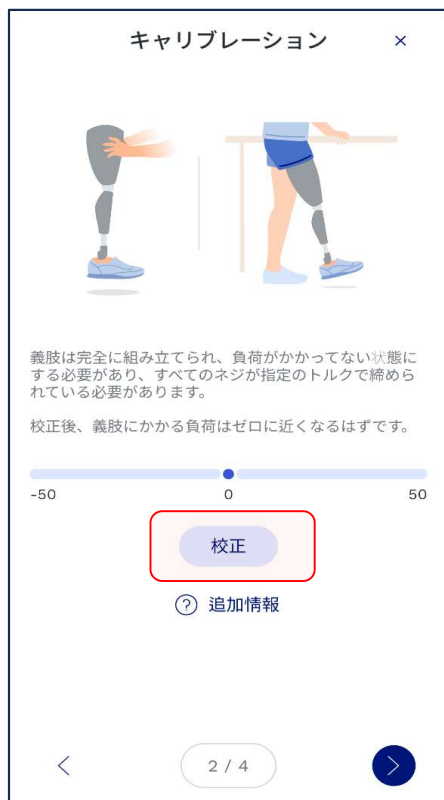


【規定トルク値】

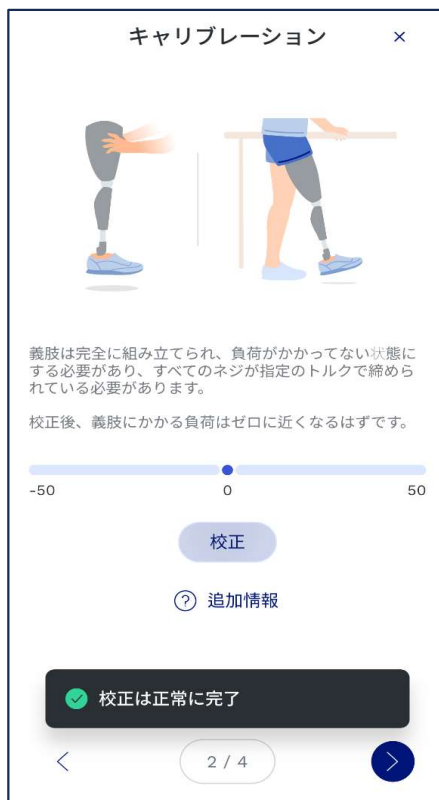
- ① ピラミッド：15Nm
スクリュートップ：10Nm
- ② GeniumX4チューブクランプ
：7Nm
＊ロックタイト不要
- ③ 足部・チューブアダプター
：15Nm

GeniumX4のキャリブレーションは非荷重で行う

- ・ 初回は義足装着前に実施
- ・ アライメントを調整するごとにキャリブレーションを実施する



非荷重で「校正」をタップ



正常に終了するとゲージが中央に揃い
「正常に完了」メッセージが表示される



「測定を開始」をタップすると「モード変更」画面が表示される

- ・ GeniumX4は伸展位でロックされる
- ・ 装着者の安全を確保すること





床反力線が表示される

- ① 膝中心位置での距離
5 - 30mm の範囲が望ましい
- ② 足部中心位置での距離
-40 - 10mm の範囲が望ましい
- ③ 水平方向の力
-2 - 0% の範囲が望ましい
ポジティブ値：装着者は前方へ押される感じがする
ネガティブ値：装着者は後方へ押される感じがする
＊ややネガティブ値は許容範囲
- ④ 荷重ゲージ
設定した体重から算出
左寄り：反対側に荷重がかかっている
右寄り：義足側に荷重がかかっている

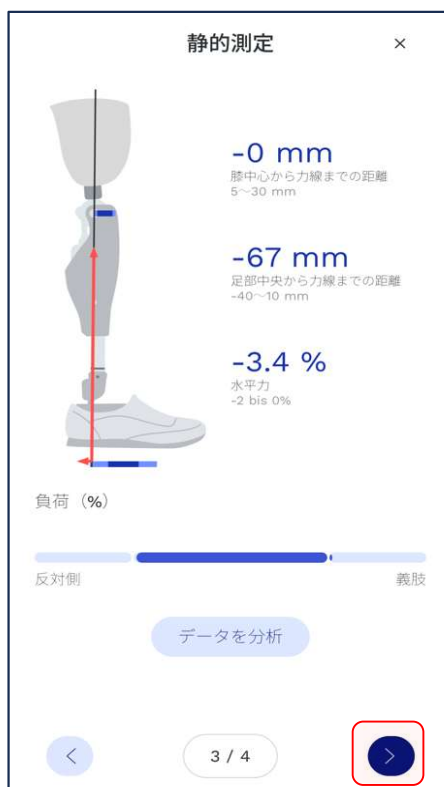
- ⑤ データ分析
タップすると4秒間データの測定を行い、データを表示
【補足】
4秒カウント中の状況を計測します。
正しい姿勢で立位を保持してもらう

【注意】

義足側に35%以上荷重がかかっていない場合は、床反力線は表示されません

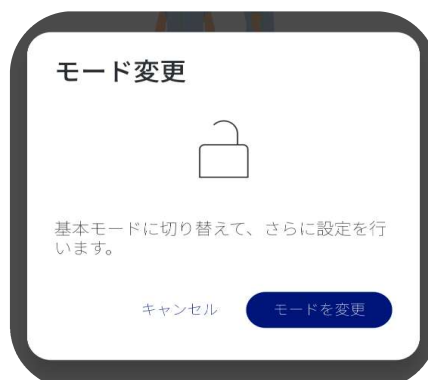


義足への荷重量が表示される



>をタップすると、モードが切り替わる

- 膝のロックが解除されます
- 装着者の安全を確保すること



3Dラザーポスチャーでのアライメント確認

9. 調整

「基本モード」を選択



【補足】調整項目を一覧で表示させ、項目の調整が可能



右上の「x」をタップ

一覧で調整項目が表示される

1項目ずつ調整する場合は、上部の「ステップ バイ ステップ」をタップ

1) 立脚相の屈曲抵抗



① イールディングの硬さ調整

義足にしっかり体重をかけながら、ゆっくり椅子に座る動作、および段差を降りる動作を行い値を調整する

- ・数回行い適切な値に調整する
- ・義足と健側の屈曲スピードが同程度になることを基準にする

② 推奨値：入力した装着者データより算出された値

③ リセット

①で数値を調整をすると「リセット」が表示される
推奨値に戻したい場合はタップ
＊その他の設定項目も同様です

④ セーフティーモードの調整

バッテリー切れやエラー発生時にセーフティーモードに切替わる

「抵抗を調整する」をタップ

1-シミュレーションを実施

油圧抵抗の硬さを確認する

このとき遊脚相には切替わらないため歩行はしないこと

2-値を確定し、シミュレーションを終了

3-基本モードに戻る

～ セーフティーモードの油圧抵抗 ～

安全のため高い抵抗値を設定してください。

＊低い値を好む場合＊

可能な限りの危険性を説明してください。

⑤ 追加情報

追加の情報や機能説明動画を確認することが可能

＊その他の設定項目も同様です

2) 遊脚相の屈曲角度

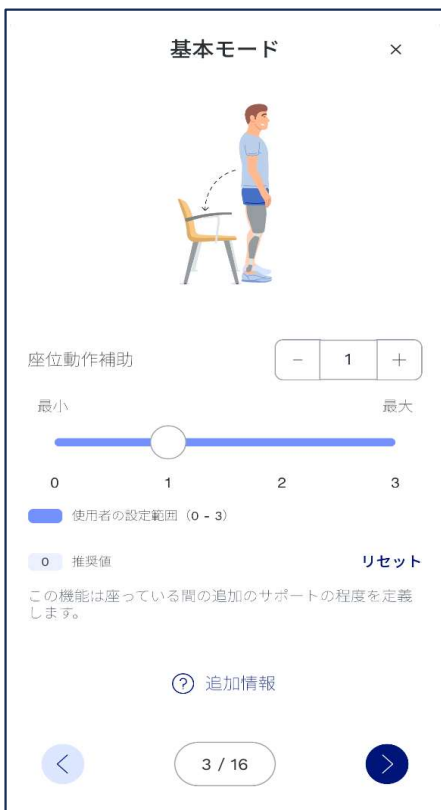


遊脚相での義足の屈曲角度を設定

- 平地歩行を行い、義足の振り上がり状況を確認
- 十分にクリアランスが確保されているか確認
- 義足の前方への振り出しが早すぎない、遅すぎないか確認
- 歩行スピードを変えて確認

推奨値：65°

3) 座位動作の補助



座位動作時の油圧抵抗サポート

0：追加サポートなし

一定の速度で屈曲

設定したイールディングの硬さで曲がる

1-3：追加サポートあり

屈曲角度が深くなるにつれて抵抗値が大きくなる
max値は3

4) シットイング機能



義足を前方に出した状態から、大腿部を持ち上げた際に、膝継手が曲がる際の抵抗値

0：屈曲抵抗は最小値

大腿部を持ち上げると、スッと抵抗なく曲がります

1-3：屈曲抵抗あり

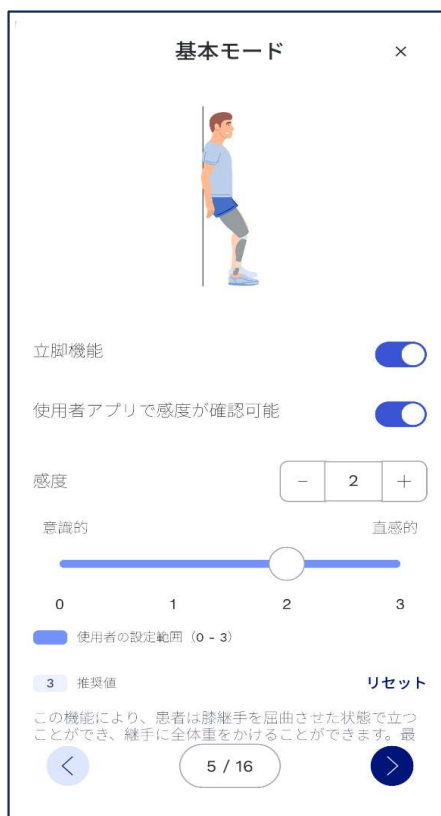
曲がってきた膝継手で、手などを挟まないように

小さい子供やペットが居る環境で有効

3→MAX値 抵抗値が高い

＊座位状態が2秒以上続くとシットイング機能がON

5) 立位機能



膝継手が軽度屈曲位で屈曲方向にロックする
感度の調整が可能

0：意識的

ロック→ 荷重をかけ少し静止

ロック解除→ 荷重を解除または完全伸展位

1-3：直感的にロック

3→ 最も繊細、傾きを検知すると速やかにロック解除

2→ 3よりも多めに傾きを検知するとロック解除

1→ 2よりも多めに傾きを検知するとロック解除

6) スタート to ウォーク



義足側から歩行をスタートした際、膝継手が屈曲し、振り出しがスムーズに行える

- ・両側ユーザーで特に有効

起動方法：

- ・荷重を少し抜く
- ・股関節を屈曲させる

7) プレフレックス



踵接地時に軽度屈曲(4°)で接地するOPGによる制御機能

- ・衝撃吸収能力に優れる
- ・身体の上下動が軽減され、歩行が滑らかになる

8) 立脚相の最大屈曲角度



踵接地～足底接地までの屈曲角度
プリフレックス(4°) 以降の屈曲角度

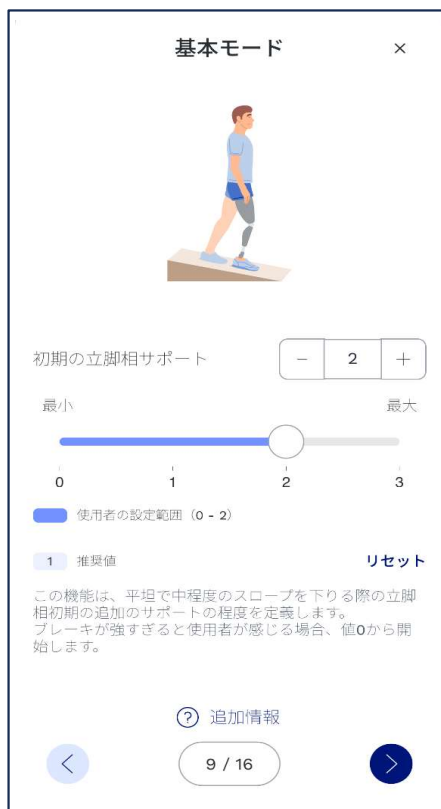
最小6°～最大12°

【補足】

Genium/GeniumX3では、センサーが自動調整
GeniumX4では、装着者の好みに設定が可能

9) 立脚初期のサポートと
関係するパラメーターです

9) 立脚初期のサポート



緩やかな傾斜から中程度の傾斜において、
踵接地～足底接地までの膝屈曲角度に達するまでの抵抗値
・立脚初期に荷重した際、よりコントロールがしやすくなる

0：サポートなし

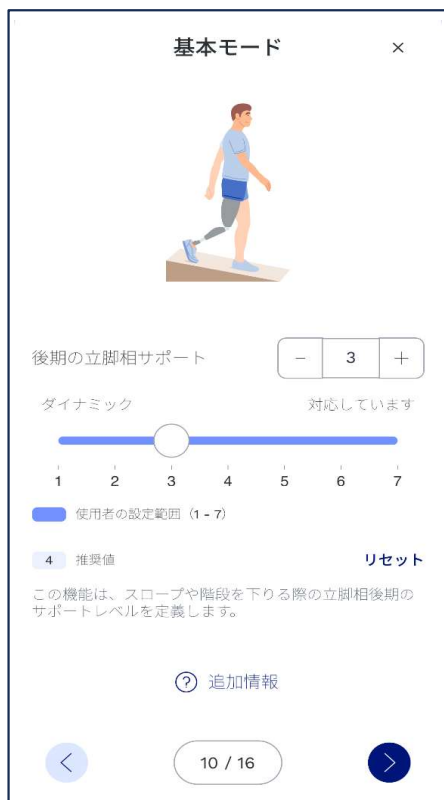
「8) 立脚相での最大屈曲角度」の設定値は無効

1-3：サポートあり

値が大きいほど、抵抗値が高く、抵抗の持続時間が長い
3→MAX値

8) 立脚相での最大屈曲角度と
関係するパラメーターです

10) 立脚後期のサポート



坂道や階段の下り歩行における、サポート抵抗値

ダイナミック：

膝屈曲角度に限らず、油圧抵抗値は一定

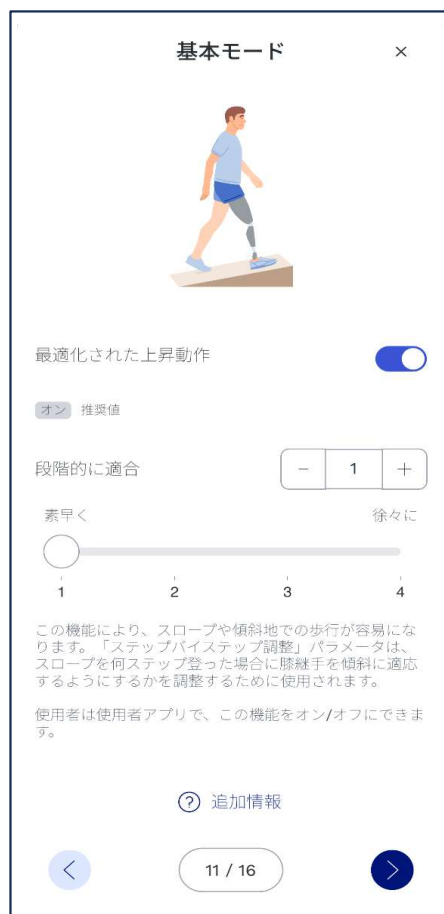
スムーズに坂道を下りたいユーザーに有効

サポート（対応しています）：

膝屈曲角度が増すにつれて、油圧抵抗値が強くなる

両側ユーザーや、より安定感の必要なユーザーに有効

11) 坂道上り最適化機能



上り坂において、GeniumX4が坂道を自動的に検知

膝継手が一定の角度を保ち、膝の伸展を遅らせる機能

- ・体重移動がしやすい
- ・ロールオーバーがしやすい

12) 階段と障害物の乗り越え

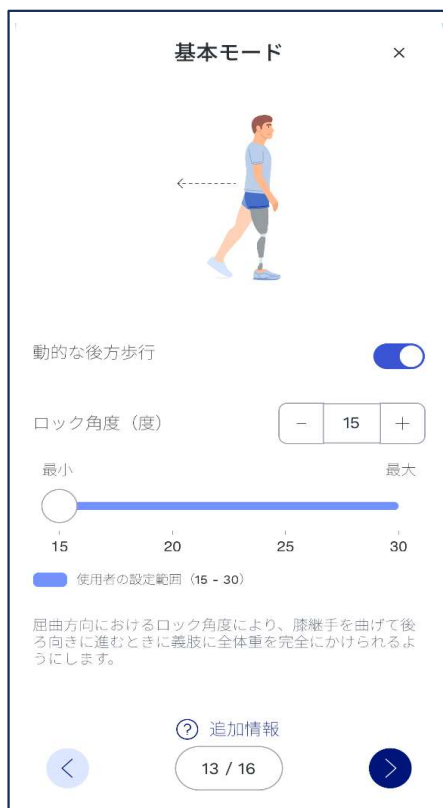


階段と障害物の乗り越え機能

- ・障害物を義足側でまたぐことが可能
- ・階段を交互に上ることが可能

*Genium/Geniumx3より起動がしやすくなっています。

13) 動的な後方歩行



重い物を引きながら後方移動する際、
膝継手が屈曲方向にロックし、荷重をかけることが可能

想定されるシチュエーション

- ・重い荷物を引く
- ・重いドアを開ける

【補足】

本機能に関わらず、後方への移動は安全に行えます

14) 立脚相ロックモード



コックピットアプリでON/OFFを実施

歩行において、
立脚相ではロック、遊脚相には切り替わるモード
＊KenevoのモードBと同様の仕組み

機能がONの時、
イーディング機能を活用した階段交互下りは不可
座位動作は可能

リハビリ初期での移動や、滑りやすい場所などにおいて、一時的に立脚相をロックすることで安全な移動が可能

15) 直感的サイクリングモード



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

起動方法：
ペダルを漕ぐ動きが2回転すると、油圧抵抗がフリーになる
自転車を降ると、自動的に歩行用の抵抗値に戻る

【補足】

まずは固定されたトレーニングバイクで練習することをお勧めします

16) フィードバック音



スタンスリリース時にフィードバック音が鳴る

- ・歩行練習中に有効

【補足】

スタート to ウォーク機能では、音は鳴りません
そのため機能の切り分けにも有効です

10. マイモード

「マイモード」を選択



1) 新規追加



「+」をタップ



マイモードをリストから選択する

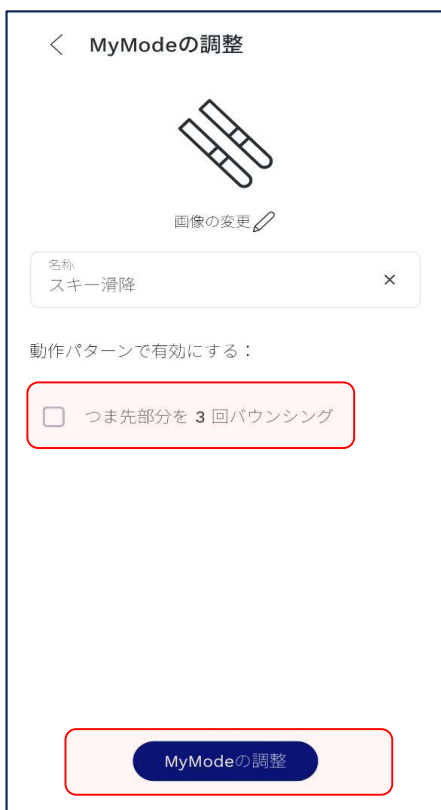


マイモードが反映される

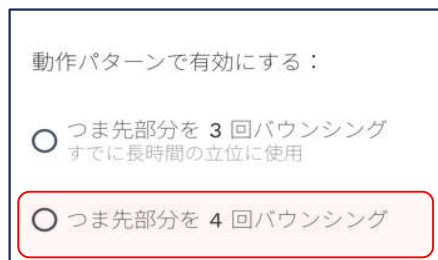
2) 値の調整



- 調整するマイモードを起動
- 赤枠の調整マークをタップする
- 調整画面が表示される



- つま先バウンス動作3回での切替え
- チェックを入れない場合connectgoユーザーアプリでの切替え
- 既に動作パターンでの切替えが選択されていた場合、4回バウンスでの切替えオプションが表示さる



- MyModeの調整
細かい設定が可能



屈曲

基本屈曲抵抗

-	180	+
---	-----	---

最小

最大



O

200

■ 使用者の設定範囲 (160 - 200)

② 追加情報

屈曲ロック角度 (度)

-	50	+
---	----	---

最小

最大



1

70

■ 使用者の設定範囲 (40 - 60)

② 追加情報

伸展

伸展ロック角度 (度)

-	5	+
---	---	---

最小

最大



0

50

● 使用者の設定範囲 (0 - 15)

② 追加情報

①

MyModeの保存

②

詳細設定

調整項目が表示される

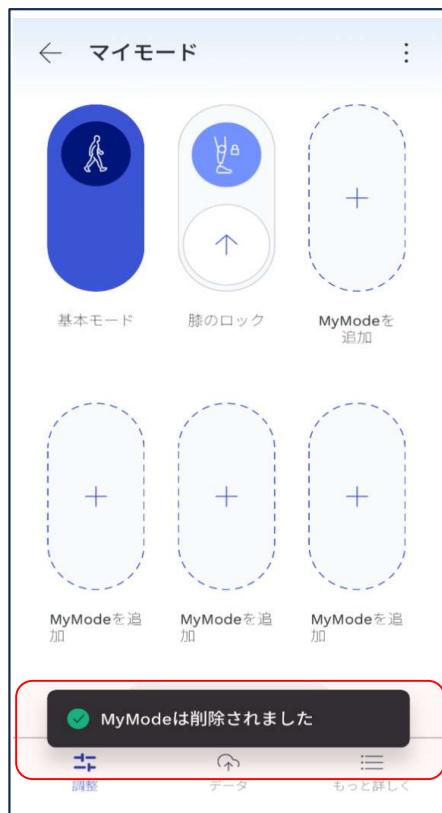
3) 削除方法

マイモードの削除を行う場合は、基本モードを選択する



右上のメニューから「MyModesの削除」をタップ

削除するモードの赤丸をタップ



メッセージが表示される

4) マイモードの種類

数値：初期値 ✓ ：ON/OFFが可能な機能

--- ：基本設定ではない調整項目

マイモードの種類	基本屈曲抵抗	最大屈曲抵抗	屈曲ロック角度	基本伸展抵抗	伸展ロック角度	荷重ブレーキ	遊脚相
しゃがむ	150	---	60°	50	---	---	✓
ランニング	150	---	---	---	---	---	✓
荷物を運ぶ	150	---	最小	---	---	✓	✓
屈曲位	150	---	10°	---	---	---	--
車椅子	150	---	10°	---	---	---	--
長時間の立位	---	---	0°	---	---	---	--
膝のロック	150	---	10°	---	10°	---	--
ウェイクボード	180	---	40°	---	5°	---	--
スイミング	180	---	20°	60	---	---	✓
水中歩行	70	---	45°	---	---	---	--
クロストレーナー	45	---	70°	60	15°	---	--
サイクリング	0	---	---	---	---	---	--
ヨガ	160	---	最小	30	---	✓	✓
ゴルフ	90	---	30°	---	---	---	✓
テニス	150	---	35°	---	---	---	✓
バスケットボール	150	---	35°	---	---	---	✓
バレーボール	150	---	35°	---	---	---	✓
フットボール	150	---	最小	---	---	---	✓
ラグビー/アメフト	150	---	35°	---	---	---	✓
卓球	120	---	25°	---	---	---	✓
野球	150	---	35°	---	---	---	✓
インライン/ アイススケート	130	---	20°	---	5°	---	--
クロスカントリー スキー	90	---	30°	---	---	---	--
スキー滑降	180	---	50°	---	5°	---	--
スノーボード	180	---	50°	---	10°	---	--
トボガン競技	100	---	15°	---	---	---	--
オートバイクに乗る	90	---	50°	---	---	✓	✓
膝ブレーキ	150	---	最小	---	---	✓	--

5) マイモードの設定項目

基本屈曲抵抗	膝が屈曲し始める際の抵抗値
	値が小さい程、曲がり始めが滑らかです
最大屈曲抵抗	屈曲抵抗値の増加する度合い
	この値は「最大屈曲角度」と連動します
屈曲ロック角度	屈曲角度の最大値
	この値は「屈曲抵抗の増加」と連動します
基本伸展抵抗	膝継手が伸展する際の抵抗値
	適度な抵抗値を設定することで、膝の屈伸運動がしやすくなります
伸展ロック角度	伸展方向への制限角度
	この値が0以外に設定された場合、膝継手は完全伸展しません
	義足を後方へ伸ばすことで伸展ロックは解除されます
荷重ブレーキ	荷重を掛けるとブレーキがかかる
	荷重が解除されると、設定された他の抵抗値に基づき制御されます
	この機能はOFFにすることもできます
遊脚相の開始	歩行モードに戻さず数歩、遊脚相に切替える事が可能
	マイモードのまま数歩移動する事ができます
	膝の完全伸展が必要なため、伸展ロックが設定されているモードでは有効にしないでください

伸展ロック解除方法



- ① 義足を後方へ上げる
- ② 約2秒後に一時的に解除される

歩行する際は、必ず通常歩行モードに切り替えてください。

11. データ管理



調整データの保存タイミング

- ・データセット「作成中」タップ時
- ・製品との接続を「切断」した時

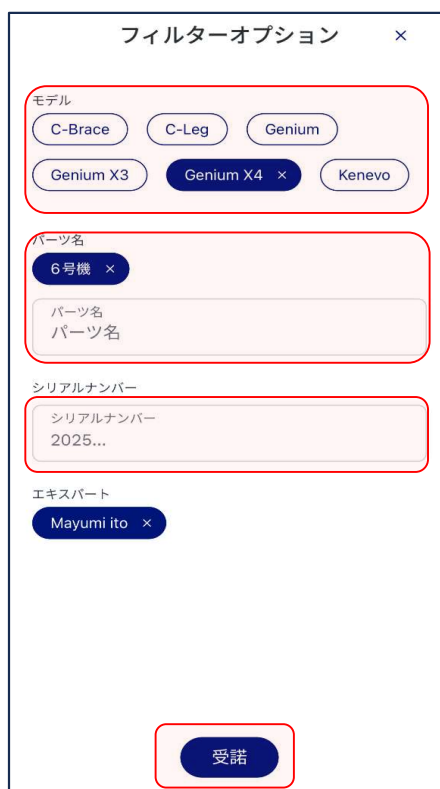
フッターの「データ」をタップ

保存されたデータの検索フィルターが表示される

【補足】

ユーザー毎の管理はできません

シリアル番号およびパーツ名でのフィルターが可能



検索フィルターで該当のパーツを選択することが可能

下記の情報報で個体の検索が可能
製品の種類

パーツ名：設定した名称

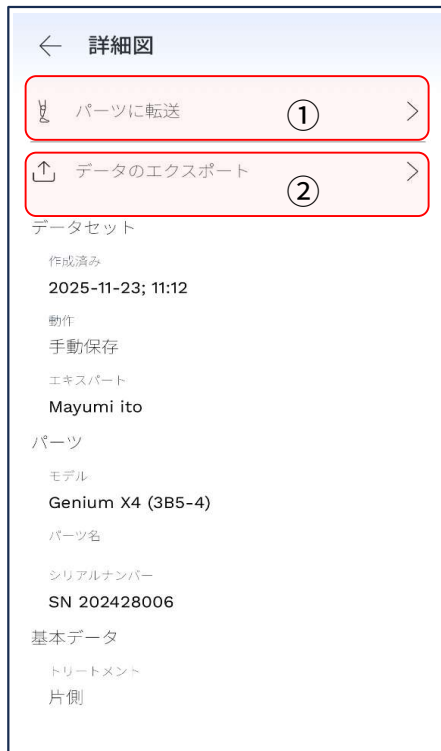
「6. 基本画面 - 接続中」参照

シリアル：個体のシリアル番号

検索結果

データをタップし詳細情報を表示

・データの操作



検索結果から必要なデータをタップし詳細情報を表示

① パーツに転送

該当のデータを、製品に転送が可能
メンテナンス時などに有効

＊データ転送後、調整値の微調整を行ってください
個体によって多少の誤差が発生する場合があります

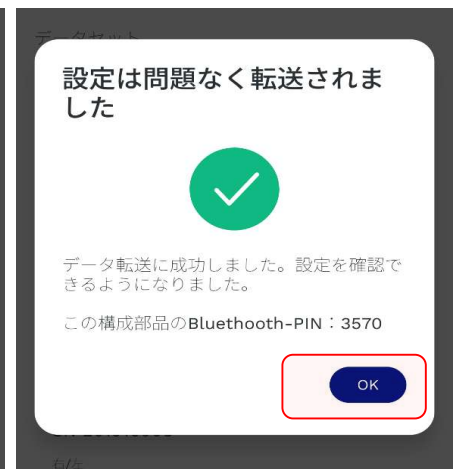
② データのエキスポート

タブレット上にデータを保管できる

データの転送：転送先のGenium X4と接続する



「設定を転送」をタップ



「OK」をタップ

転送元のデータを表示させ、

「パーツに転送」をタップ

例：接続を切断時に保存されたデータ

(補足) 4桁のPINコード

← 詳細図

📄 パーツに転送 >

📄 データのエクスポート >

最大屈曲抵抗
150

パーツ状態
常時有効
オン

PIN コード
4071

音量
5

次のメンテナンス期限
2026-07-08

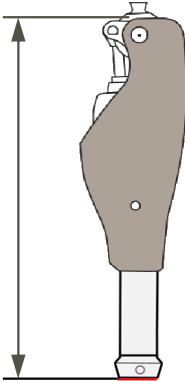
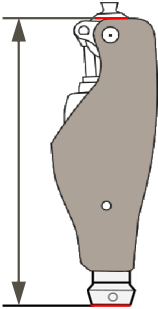
最後に実行したメンテナンス日
-

初回のコミッショニング
2024-07-08

ファームウェアのバージョン
384-6,5.6.4

保存されたデータから、4桁のPINコードの確認ができる
*データ後半の「パーツ状態」

12. Genium X4の基本情報

品番	3B5-4=P / ピラミッド仕様 3B5-4=ST / スクリュートップ仕様	
品名	Genium X4	
最大耐荷重	150kg	
最大屈曲角	135° / フレクションストップ無	
バッテリー	約 5 日間使用可能	
切断レベル	KD / TF / HD 両側ユーザー	
活動レベル	MG 2 - 4	
重さ	1,600g	
防水規格	IP68：耐水、耐腐食 IP66：水しぶき（水圧の強いジェット水流は除く）	
構造高さ	最小：約298mm 最大：約514mm 	

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8月版