



Kenevo 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. Kenevoの電源とBluetoothウース
5. 基本画面 - 接続中
6. Kenevoとの接続と切断
7. 基本データ入力
8. アライメント
9. 調整
10. トレーニング機能
11. データ管理
12. Kenevo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

手順は別紙「「connectgo.proアプリ初期設定」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

アンロックPINコードを入力して接続が可能です

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

アプリへのログイン

Ottobock ID (E-mailアドレス) で行います。

My Learning (オンライン) でログインしたIDとパスワード

2. 稼働環境

1) Android環境

Android 12.0 以上（2026年8月現在）



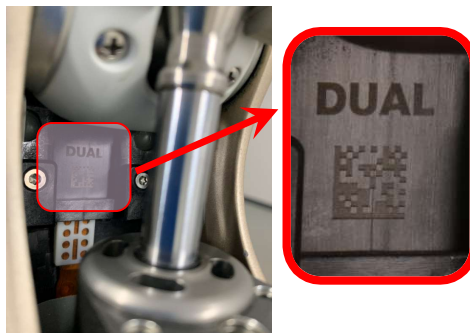
2) iOS環境

iOS 15 以上（2026年8月現在）



【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。

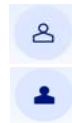


3. 基本画面

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

Kenevo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Kenevo

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

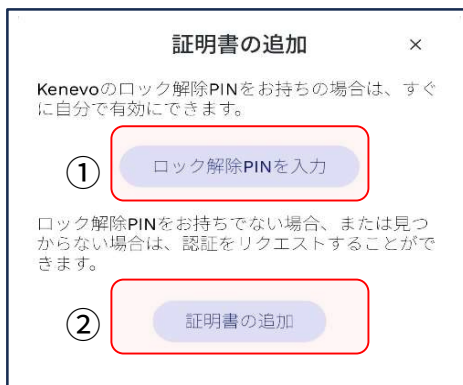
④ 法的開示

・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：

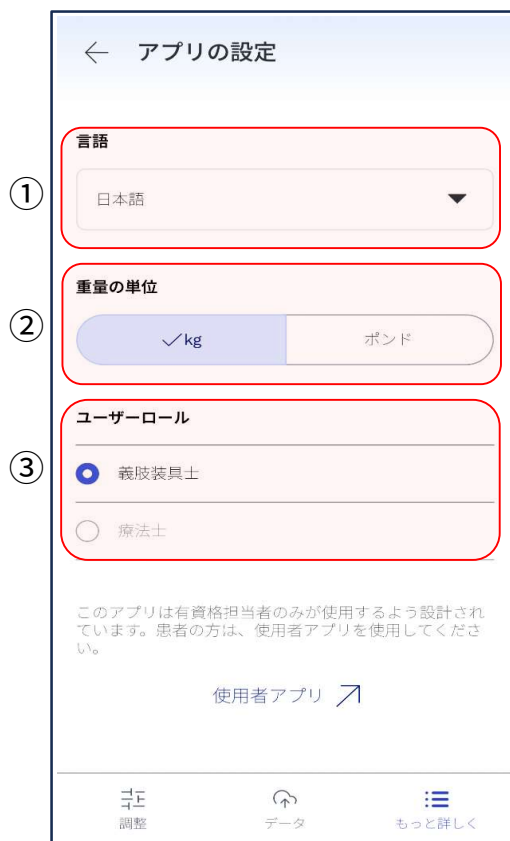


- ① アンロックPINコードを保有している場合
 オットーボックが発行した初期パスワードが必要です
 ＊ ご自身のパスワードに変更する前のパスワードです。
 ＊ 不明な場合は、オットーボック・ジャパンのスタッフ
 にお問合せください
- ② MyLearningの受講を終了している場合
 タップすると自動的にE-mailアドレスの整合性確認が行わ
 れます

【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



560X29-2=IOS

バージョン
2.2.0.97855



(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）

4. Kenevoの電源とBluetooth

4-1. Kenevo本体の電源ON/OFF

1) 電源ON

充電器取付け→1回のビーブ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



充電器取付けと取外しを3回繰り返す

メロディー音（下がる音）が発せられ、電源がOFFになる

必ず電源OFF！

→ メンテナンス品や試着品の輸送時

4-2. Kenevo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回のビーブ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

ビーブ音が発せられ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. Kenevoとアプリの接続と切断

5-1. Kenevoとアプリの接続手順



「パーツを接続」をタップ

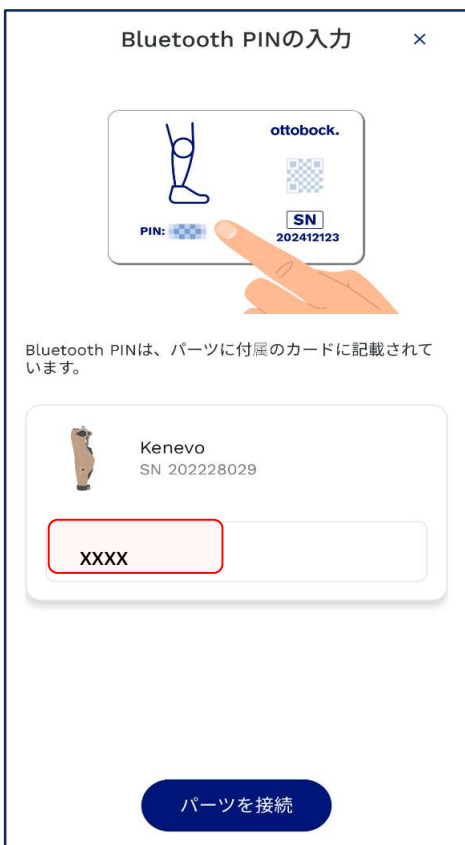


「接続」をタップ



「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



4桁のPINコードを入力



「接続しています」が表示される



接続完了

5-2. Kenevoとアプリの切断手順



「メニュー」をタップ
「接続」を選択

「切断」をタップ

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 Kenevoのバッテリー残量

③ メニュー



パーツ状態 : 次項参照

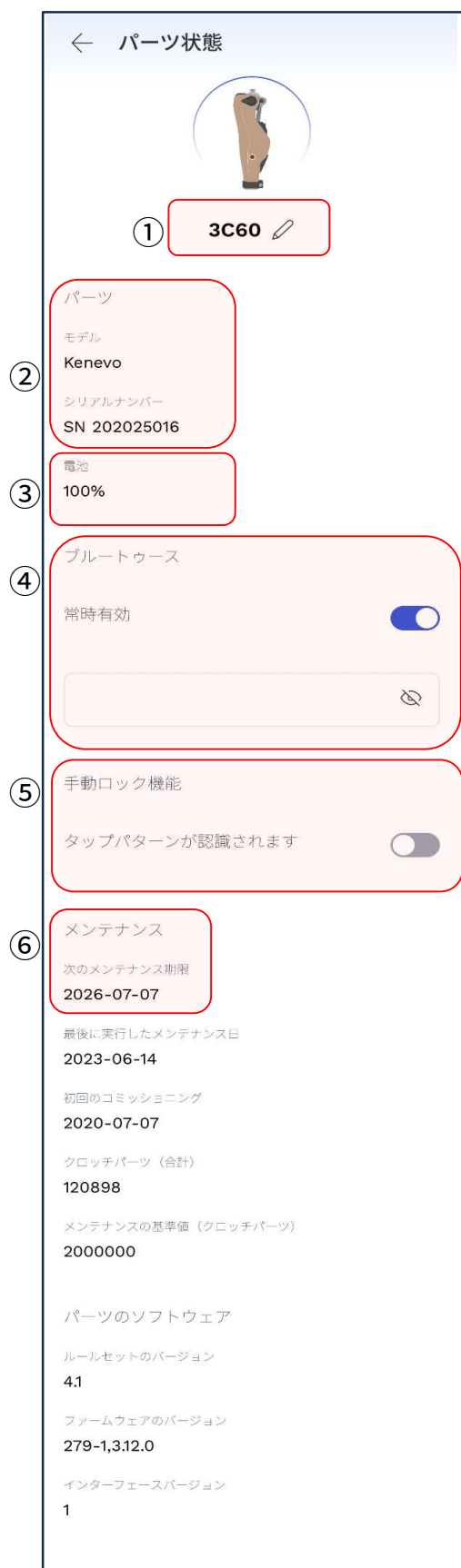
接続 : 5. Kenevoとアプリの接続と切断 参照

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Kenevoのバッテリー残量
- ④ 接続中Kenevoのブルートゥース
常時ON
4桁のPINコードの確認が可能

【補足】

PINコードの確認
保存されたデータにもPINコードは保存されている

- ⑤ 手動ロック機能
C-Leg4前面3回タップでマニュアルロックを起動できる
【注意】 使用予定がない場合はOFFのままにする
詳しくは「12-2. 基本機能」参照
- ⑥ 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Kenevoと接続し、「基本データ」を選択



【補足】

- Kenevo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
- Kenevo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 ×

トリートメント

✓片側

両側

大腿切断 ▼

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) - 55 +

最小 30 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 ×



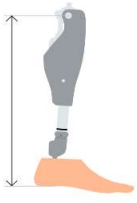
股関節屈曲拘縮 (度) - 5 +

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。

< 3 / 7 >

基本データ ×



膝中心から地面まで(mm) - 490 +

最小 250 最大 650

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。

< 4 / 7 >

基本データ ×



足部種類

1C50/51/52/53 - Taleo ▼

どちらの脚を使用するかを示します。

< 5 / 7 >

基本データ ×



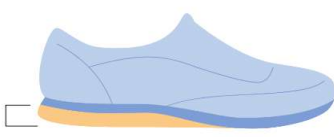
足部サイズ(cm) - 25 +

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

大腿切断

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。

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 160 154

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 160 154

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

これまで ✓新

受諾

基本データ

トリートメント

✓片側 両側

パーツを設定



構成部品を校正してください。

次に、アクティビティモードを設定し、その他の設定を確認します。

義肢の作成 パーツを校正

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
Kenevoのピラミッド角度



【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
＊詳しくはオットーボックスタッフまで

2) 義足組み上げ時の注意事項：チューブアダプター



スペーサー(チューブの切端)は絶対に
使用しないこと！
異音の原因および破損に繋がります

・ チューブの挿入長さ
60 mm

最小：40mm

最大：75mm

【注意】

- ・ 最大75mm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



目盛り**前**

・ 目盛の向き
目盛は**前**！

【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

3) 「ベンチアライメント」を選択



【補足】

Kenevo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

4) アライメント基準に沿って義足を組み上げる



A 差高

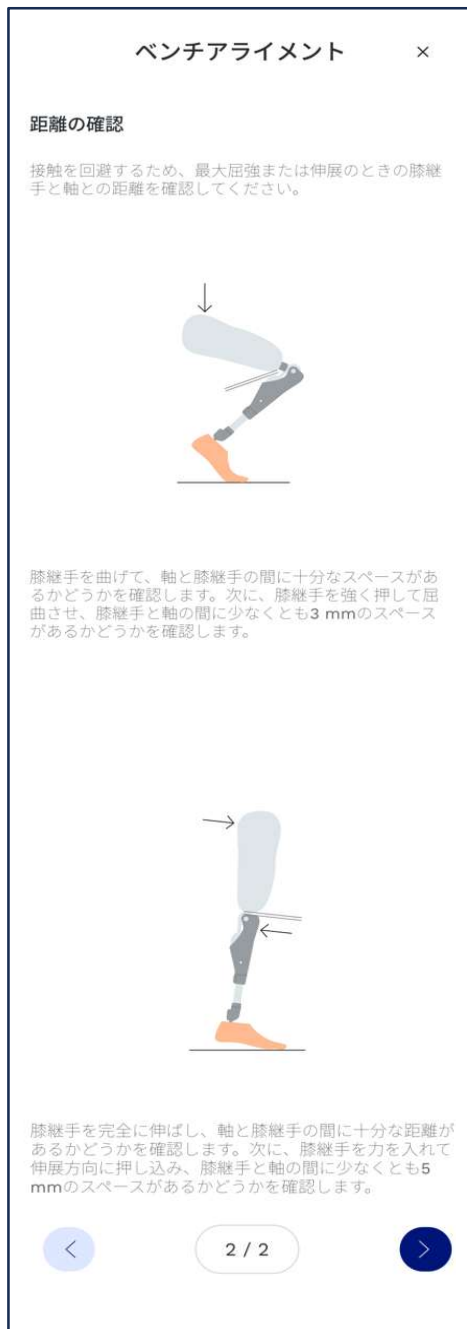
B 重垂線から足部中央までの距離

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

5) 義足の屈曲時、完全伸展時に、ソケットとKenevo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Kenevo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、Kenevo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Kenevo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、Kenevo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Kenevoの接触があった場合、Kenevo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. キャリブレーション

「キャリブレーション」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

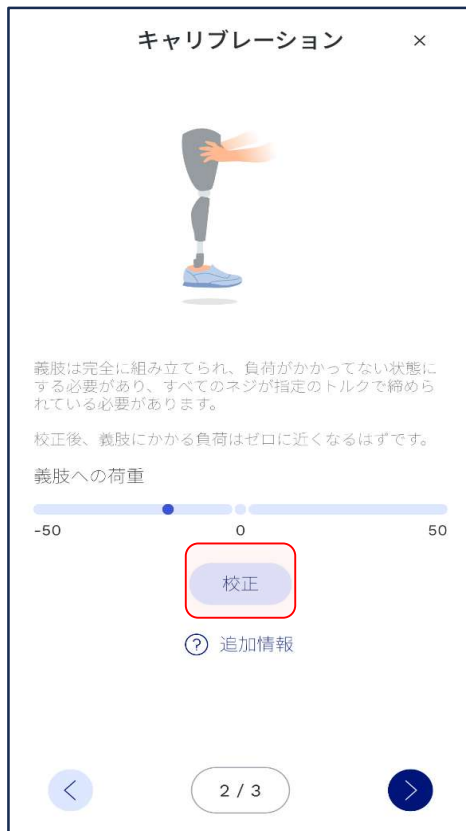


【規定トルク値】

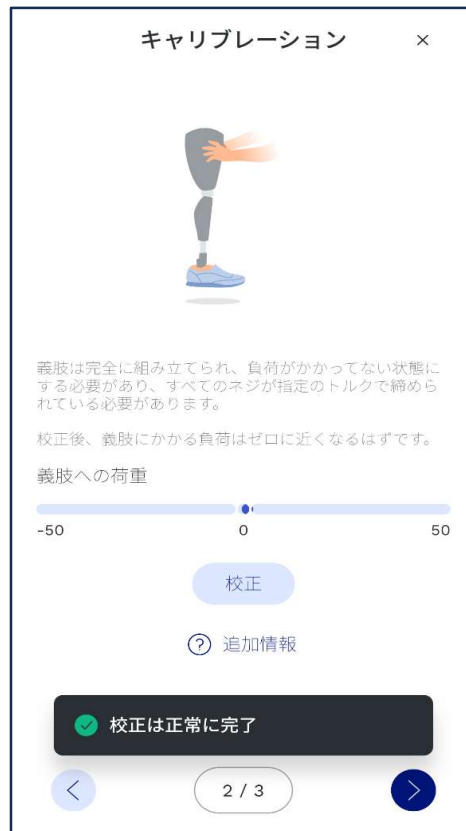
- ① ピラミッド：15Nm
スクリュートップ：10Nm
- ② Kenevoチューブクランプ
：7Nm
＊ロックタイト不要
- ③ 足部・チューブアダプター
：15Nm

Kenevo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う



必要に応じて、3Dラザーポスチャーでのアライメント確認を実施

9. 調整

「アクティビティーモード」を選択



歩行モードを選択する



歩行モードを変更する場合は、安全を確保した立位または座位で行うこと



【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

9-1. 歩行モードA/B/B+

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

コックピットアプリで微調整可能

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 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) 義足装着機能



義足装着機能のON/OFF

義足を装着する際に、Kenevoを屈曲させることができる
座位での義足装着が可能となる

手順：

- ・充電器を取外す
 - ・セルフチェック（バイブレーション・ピープ音1回）を確認する
 - ・5秒後、Kenevoを屈曲させることができる
- 【補足】** 1回の動きで屈曲させ続けること
途中で動きが止まると、その角度でロックします

解除：下記の動作を検知すると機能は解除する

- ・荷重を検知した
 - ・膝の伸展を検知した
- 再度機能を起動するためには充電器の取付け・取外しが必要

コックピットアプリでON/OFF可能

3) シットイング機能



座位において屈曲伸展抵抗が小さくなる

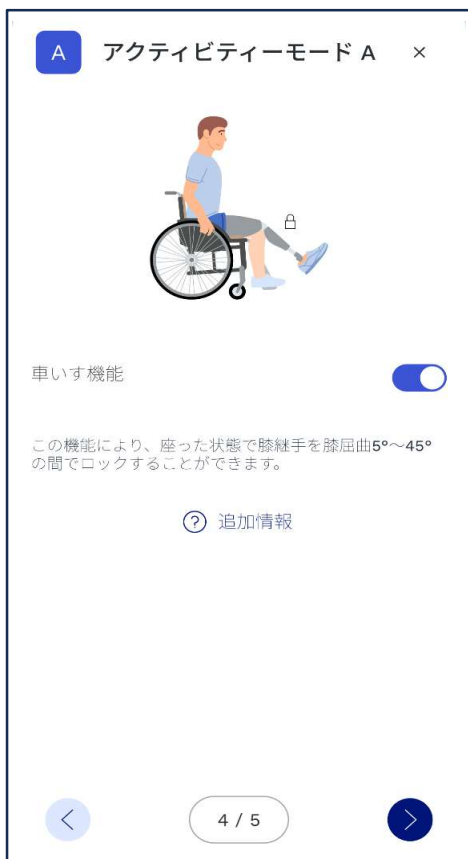
- 脚の位置を調整できる
- 省エネモードに切替わる
- 長座位で膝を屈曲させることができる

機能OFF：伸展抵抗のみ小さくなる

座位：大腿部がほぼ水平

コックピットアプリでON/OFF可能

4) 車いす機能



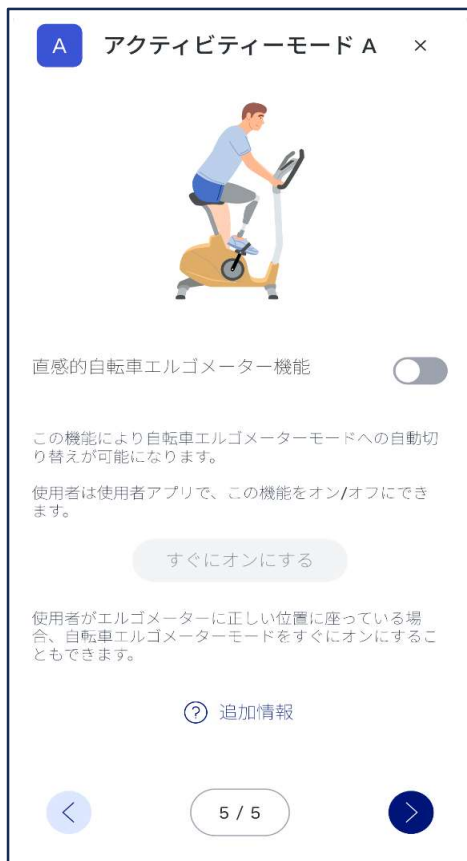
座位で、膝を伸展(5°~45°)させると、その位置でロックする
車いす使用時に、義足が引っかからず操作がしやすくなります

解除：

- 膝を伸展させる
- 足部つま先をプッシュする(壁を蹴るなど)

コックピットアプリでON/OFF可能

5) 直感的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

動作での起動：

- ・ サドルに座り、足部を安定させる
- ・ 最低2回転ペダルを漕ぐ
- ・ 油圧抵抗が下がり軽くペダルを漕ぐことができる

connectgoユーザーアプリのマイモード切替える：

- ・ サドルに座り、足部を安定させる
- ・ マイモードで切替える
- ・ ひと漕ぎ目から軽くペダルを漕ぐことができる

コックピットアプリでON/OFF可能

機能のON/OFF操作を行うと、メッセージが表示される



9-2. 歩行モードC

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やスロープを下る動作を行い、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

コックピットアプリで微調整可能

② 推奨値：入力した装着者データより算出された値

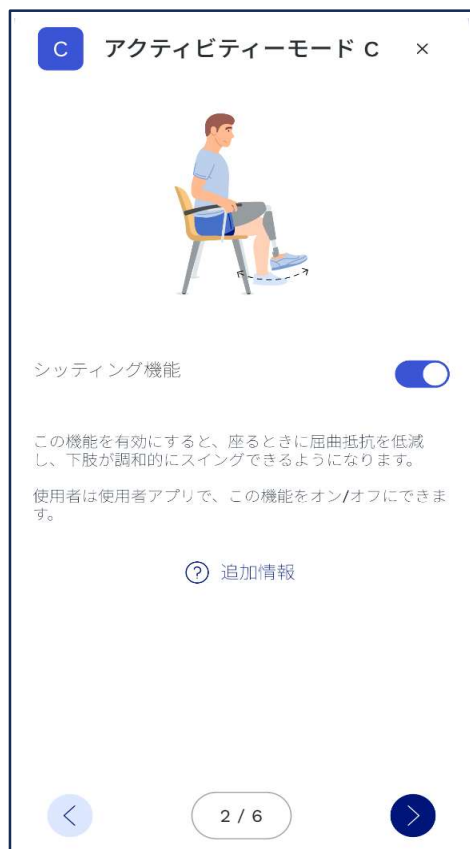
③ リセット

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 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) シットイング機能



座位において屈曲伸展抵抗が小さくなる

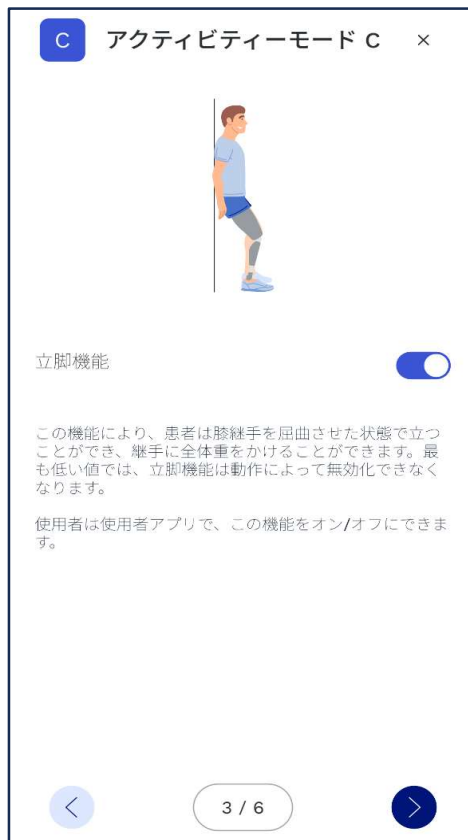
- ・脚の位置を調整できる
- ・省エネモードに切替わる
- ・長座位で膝を屈曲させることができる

機能OFF：伸展抵抗のみ小さくなる

座位：大腿部がほぼ水平

コックピットアプリでON/OFF可能

3) 立位機能



軽度屈曲位で静止すると、瞬時に屈曲方向へロックする

ロック→ 荷重をかけ少し静止

ロック解除→ 動きを検知または完全伸展位

- ・ 直感的に機能する
- ・ 義足に荷重をかけ、立位を保つことができる
- ・ 傾斜で安定した立位を保つことが可能

コックピットアプリでON/OFF可能

4) 追加サポート



坂道や階段の下り歩行における、サポート抵抗

ON :

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

OFF :

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

5) 車いす機能



座位で、膝を伸展(5°～45)させると、その位置でロックする車いす使用時に、義足が引っかからず操作がしやすくなる

解除：

- ・ 膝を伸展させる
- ・ 足部つま先をプッシュする(壁を蹴るなど)

コックピットアプリでON/OFF可能

6) 直感的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

動作での起動：

- ・ サドルに座り、足部を安定させる
- ・ 最低2回転ペダルを漕ぐ
- ・ 油圧抵抗が下がり軽くペダルを漕ぐことができる

connectgoユーザーアプリのマイモード切替える：

- ・ サドルに座り、足部を安定させる
- ・ マイモードで切替える
- ・ ひと漕ぎ目から軽くペダルを漕ぐことができる

コックピットアプリでON/OFF可能

機能のON/OFF操作を行うと、メッセージが表示される



「トレーニングの機能」を選択



1) フィードバック信号一覧

設定中の歩行モードに対応するオプションが表示される

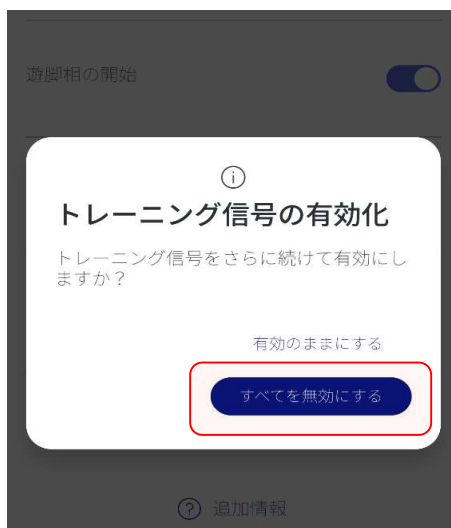
フィードバック信号	歩行モード A	歩行モード B	歩行モード B+	歩行モード C
座位動作の検知 →荷重がかかりKenevoの後傾きを検知	✓	✓	✓	✗
座位動作と立位動作のサポート →途中で動作が止まり屈曲方向へロックした時	✓	✓	✓	✗
立脚相の屈曲 →踵接地で軽度屈曲後、完全伸展位に達した時	✗	✗	✓	✓
遊脚相の開始 →遊脚相への切替え要件を満たした時	✗	✓	✓	✓
遊脚相の屈曲角度が高すぎる →振り上りが大きい時 →Kenevo対象者より活動レベルが高いなどの判断に利用	✗	✗	✗	✓
義足への荷重 →義足への荷重（設定体重の40-70%）を検知するとピープ音が消える	✓	✓	✓	✓
つま先 - 踵への荷重 →つま先(ピー音)および踵(プー音)荷重を検知した時	✓	✓	✓	✓

歩行モードA



- ① 荷重量ゲージ
- ② つま先 - 踵への荷重ゲージ
- ③ 測定範囲
「+」を選択するとゲージの動き幅が大きくなる
- ④ フィードバック信号
詳細は 1)フィードバック信号一覧 参照

終了時、フィードバック信号「無効化」を選択



**トレーニングが終わるごとに全てOFFにしてください！
日常においてもフィードバック音が発せられ続けます**

[illegible][illegible]

トレーニングの機能

C

イールディングモード

負荷（％）

反対側義肢

つま先 - 踵の義肢への荷重

踵つま先

測定範囲

フィードバック信号

立脚相の屈曲

遊脚相の開始

遊脚相の屈曲角度が高すぎる

義肢への荷重

つま先 - 踵の義肢への荷重

追加情報

すべてを無効にする

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

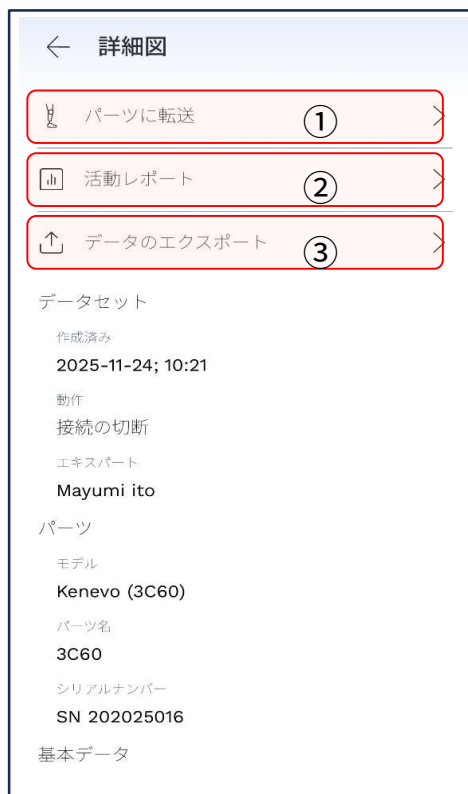
「6. 基本画面 - 接続中」参照

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



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 活動レポート

選択した期間の簡単なレポートが表示される

③ データのエクスポート

タブレット上にデータを保管できる

活動レポート



レポート期間の"いつまで"分を選択
活動レポートをタップ

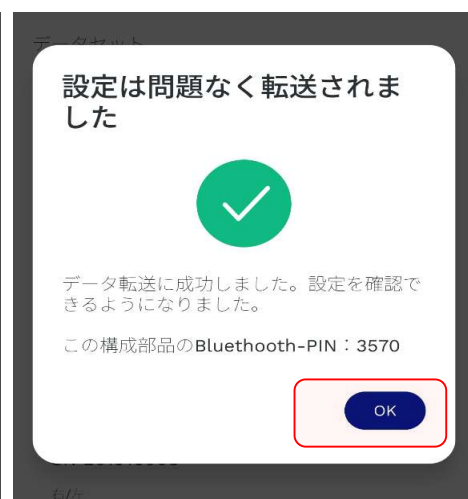
レポート期間の"いつから"分を選択
手動で期間変更も可能

レポートが表示される

データの転送：転送先のKenevoと接続する



「設定を転送」をタップ



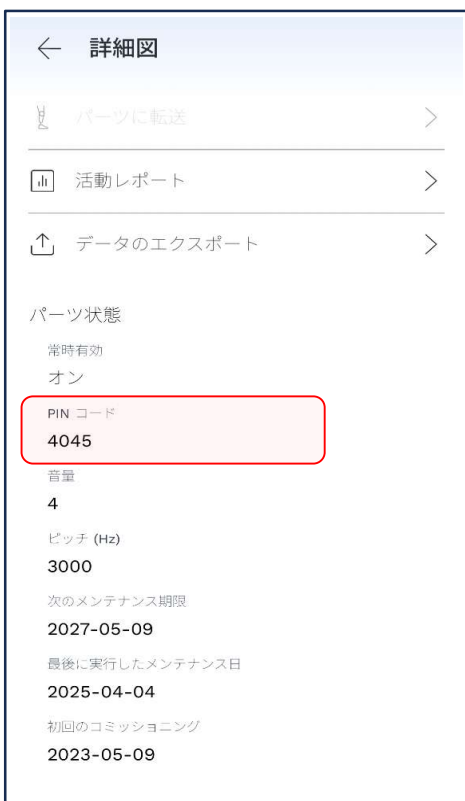
「OK」をタップ

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

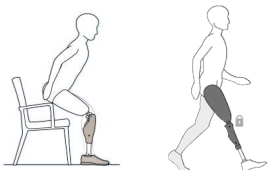
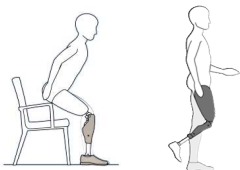
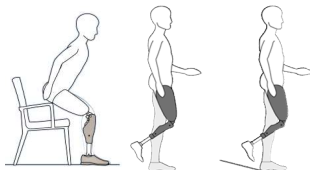
(補足) 4桁のPINコード



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」

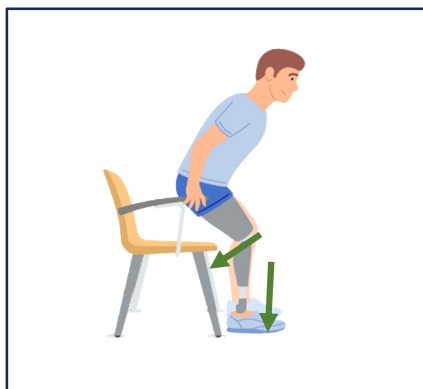
12. Kenevoの基本情報

12-1. 歩行モードと機能一覧

	歩行モードA	歩行モードB/B+	歩行モードC
			
立脚相	ロック	ロック / 最大10° 屈曲	イールディング
遊脚相	No	Yes	Yes
踵き回復機能	No	Yes	Yes
座位/立位動作アシスト機能	Yes (全歩行モードで有効)		
シッティング機能	Yes (全歩行モードで選択可能)		
自転車エルゴメーター機能	Yes (全歩行モードで選択可能)		
車いす機能	Yes (全歩行モードで選択可能)		
義足装着機能	Yes	Yes	No
階段/坂道 サポートの追加	No	No	Yes
立位機能	No	No	Yes

12-2. 基本機能

1) 座位動作サポート機能 1 (歩行モードA/B/B+)



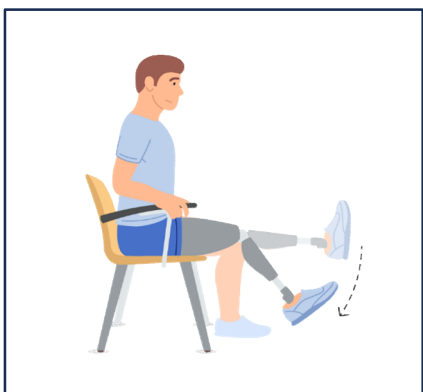
座位動作の要件を満たすとKenevoが屈曲する

- ・ 体重の10%～70%の荷重
- ・ 義足が後方へ傾く

[重要]

装着者と座位動作の練習を行ってください

2) 座位動作サポート機能 2 (歩行モードA/B/B+)

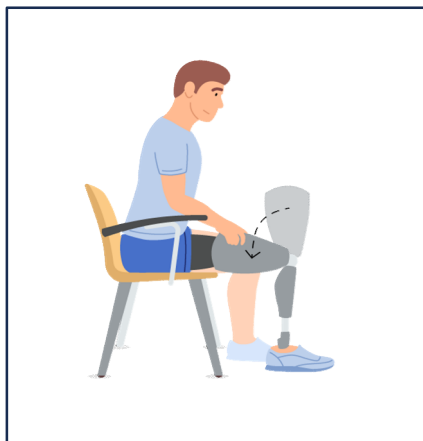


義足が60°後方へ傾くと、Kenevoは自動的にゆっくり屈曲する

有効なケース：

- ・ 健側を軸に座る
- ・ 座位動作のトリガーを起動させられない場合

3) 義足装着機能 (歩行モードA/B/B+)



義足を装着する際に、Kenevoを屈曲させることができる
座位での義足装着が可能となる

手順：

- ・充電器を取外す
- ・セルフチェック（バイブレーション・ピープ音1回）を確認する
- ・5秒後、Kenevoを屈曲させることができる

【補足】 1回の動きで屈曲させ続けること

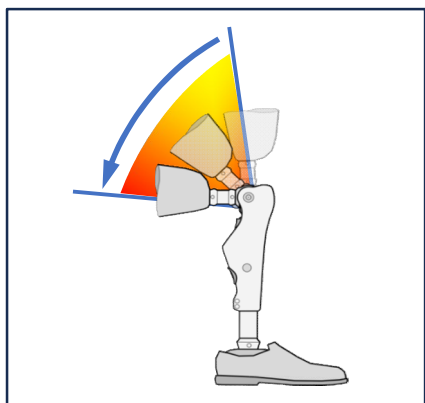
途中で動きが止まると、その角度でロックします

解除：下記の動作を検知すると機能は解除する

- ・荷重を検知した
- ・膝の伸展を検知した

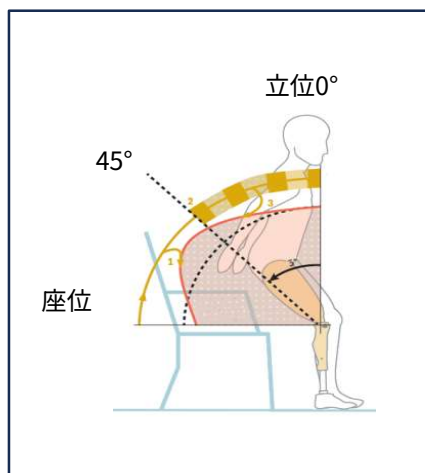
→再度機能を起動するためには充電器の取付け・取外しが必要

4) 座位動作サポート機能 3 (全歩行モード)



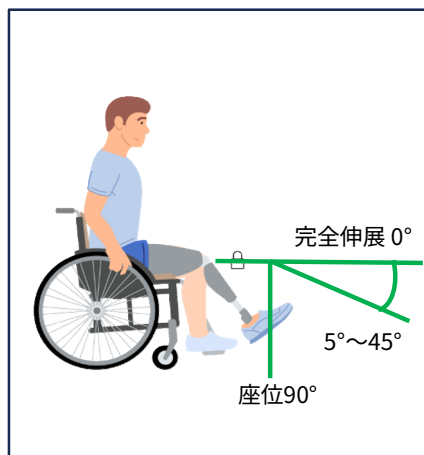
屈曲角度が増すと油圧抵抗が増加
安全な座位動作をサポート

5) 立位動作サポート機能 (全歩行モード)



- ・ 屈曲角度45°～5°(立位)の途中で立ち上がりを中断すると、屈曲方向にロックする
→ ロックしている間に、前方にある物を掴み身体を引っ張り上げ、立ち上がることが可能
- ・ 屈曲角度90°(座位)～45°の途中で立ち上がりを中断すると、設定抵抗値で屈曲方向に曲がる
→ 座面での衝撃を和らげる

6) 車いす機能 (全歩行モード)

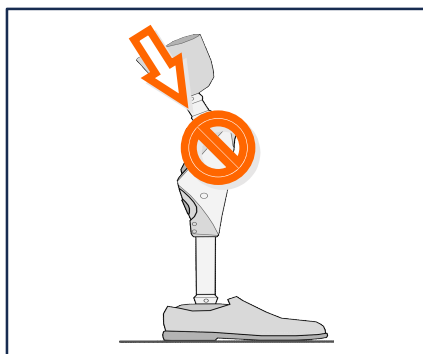


座位で、膝を伸展($5^{\circ}\sim 45^{\circ}$)させると、その位置でロックする
車いす使用時に、義足が引っかからず操作がしやすくなる

解除：

- ・膝を伸展させる
- ・足部つま先をプッシュする(壁を蹴るなど)

7) 立位機能 (歩行モードC)



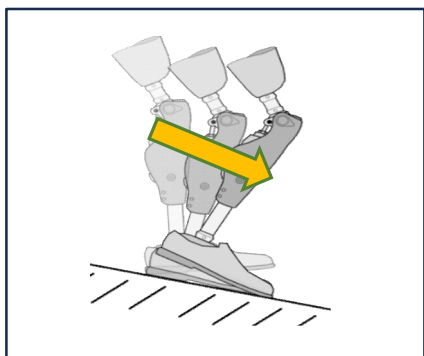
軽度屈曲位で静止すると、瞬時に屈曲方向へロックする

ロック→ 荷重をかけ少し静止

ロック解除→ 動きを検知または完全伸展位

有効な場面：

信号待ち、坂道での立ち話など、安心して義足に体重をかけ、安全に立位を保つことができる



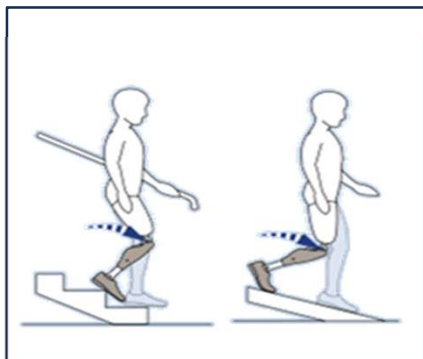
<解除：動きを検知>

Kenevoが動き（前傾または後傾）を検知すると瞬時にロックが解除される

【重要】

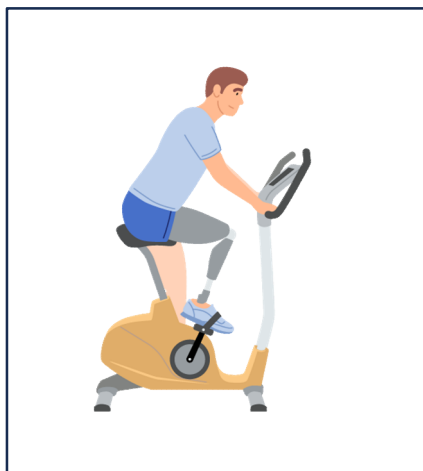
装着者とロック解除の練習を行ってください

8) イールディングサポート機能 (歩行モードC)



階段の下りまたは坂道の下りを検知すると、油圧抵抗が大きくなる
より安定した歩行が可能になる

9) 自転車エルゴメーター機能 (全歩行モード)



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

動作での起動：

- ・ サドルに座り、足部を安定させる
- ・ 最低2回転ペダルを漕ぐ
- ・ 油圧抵抗が下がり軽くペダルを漕ぐことができる

connectgoユーザーアプリのマイモード切替える：

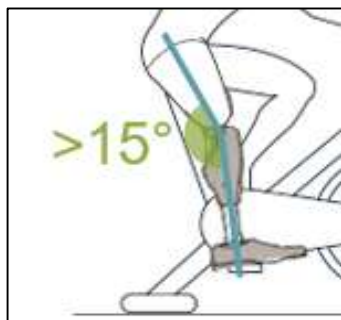
- ・ サドルに座り、足部を安定させる
- ・ マイモードで切替える
- ・ ひと漕ぎ目から軽くペダルを漕ぐことができる

＜モードの解除＞

下記のいずれかを検知した場合、Kenevoは設定した歩行モードに戻る

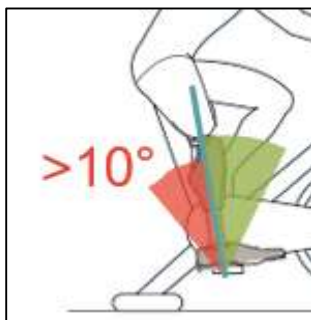
- ・ 屈曲角度が15°以下になる（伸展状態）
- ・ 10°以上後傾する

→ リカンベントバイク（ペダルが前方にあるタイプ）では、モード解除を検知するため使えません



膝継手の角度は15°以上

+



下腿の後傾き10°以下

【重要】

屋内用で固定されたバイクでのみ使用が可能

10) マニュアルロック (歩行モードA/B/B+) ★2024.6出荷分より追加された機能



膝を完全伸展させて、Kenevoの前面をたたくことで、ロックすることができる

ロック：

- ・ 膝継手前面を3回たたく
- ・ ビープ音と振動が1回ずつ発生し、膝が完全伸展位でロックする

解除：

- ・ 同じ動作を行う
- ・ 充電器を取付け、取外しを行う

【注意】

マニュアルロック起動時は、以下のことができません

- ・ 座位動作が行えない
- ・ 遊脚相へ切替わらない
- ・ 安全のためconnectgoユーザーアプリの操作はできない

振動の多い場所で仕事や生活をされる場合、
本機能を使用しない場合は、**常にOFF**にしてください。
振動を3回のタップ信号と認識し、誤作動が発生する場合があります。

11) フィードバック音 (全歩行モード)

★2024.6出荷分より追加された機能

- ・ トレーニングに有効な機能
- ・ 動作を検知すると、フィードバック音が鳴るまたは止まる
- ・ connectgoユーザーアプリでもON/OFFが可能

【注意】 connectgoユーザーアプリv2.9以降

connectgoユーザーアプリで操作可能な項目

← 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 ③

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 ④

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

← 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 ①

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） ②

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 ③

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 ④

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
- ② 軽度屈曲後の完全伸展
- ③ Kenevoへの荷重
- ④ つま先 - 踵への荷重

① スタンスリリース	② 立脚相での屈曲	③ 義足への荷重	④ つま先 - 踵への荷重
遊脚相へ切替わったことが確認できます	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	義足への荷重量、荷重の左右バランスを確認することができます	前後への荷重の移動を確認することができます

12-3. プロテクター

4X840	3S26+4X634
	 4X634

12-3. テクニカルデータ

品番	3C60=5 / ピラミッド仕様	3C60=ST-5 / スクリュートップ仕様
品名	Kenevo	
最大耐荷重	150kg	
最大屈曲角	124° / フレクションストップ無	
バッテリー	約 1 日間使用可能	
重さ	915g	
防水規格	IP54：耐水 非対応→腐蝕、浸水	
チューブアダプター	2R17 専用チューブアダプター	
		
充電器	4E70 757L16	充電器 ACアダプター
		

memo

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