



Genium X4 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. スリープモード
8. 接続パーツの追加と削除

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）

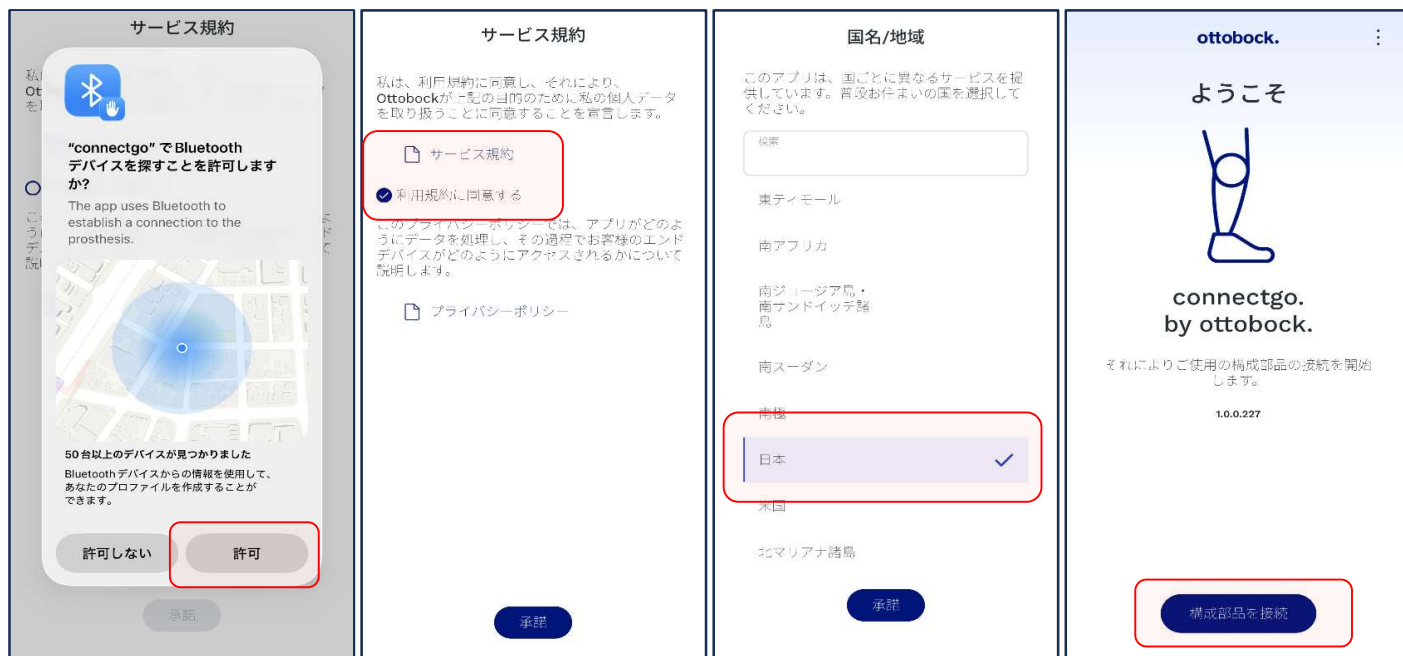


3. 初期設定



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。



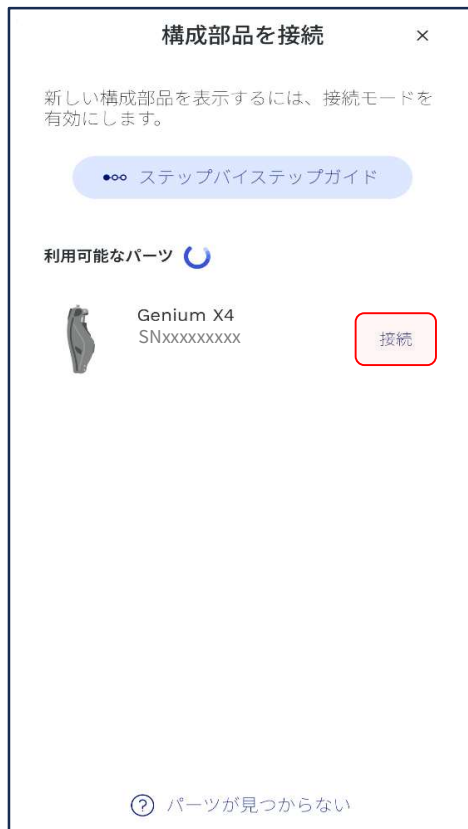
「許可」を選択

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GeniumX4が表示されない場合

- GeniumX4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 選択したマイモード

【注意】

モードを切替える際、特に「サイクリングモード」へ切替える場合は、油圧抵抗がゼロになるため、安全に注意してください。

③ スリープモード

詳しくは「7.スリープモード」を参照ください。

④ 歩数



⑤ オーディオ設定

フィードバック音量の調整ができます。
エラー音は常に最大音量で発せられます。



⑥ パーツの状態

GeniumX4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。



⑦ 構成部品の管理

詳しくは「8. 接続パーツの追加と削除」を参照ください。



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）



⑨ 言語

アプリに表示させる言語の選択ができます。

⑩ サービス規約

⑪ プライバシーポリシー

⑫ 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

6-1. 通常モード



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。



【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
抵抗値の微調整
座り動作、階段を降りる時に作用する屈曲抵抗値

- ② 遊脚相の屈曲角度
屈曲角度の微調整
遊脚相で足が振りあがる角度

プレフレックス - 1 +

踵接地時に膝がわずかに屈曲：
 - 生理学的な歩行に近づける
 - 踵接地時に着地するときの衝撃吸収性を向上
 - 前方への移動を容易にする

電源を切る 電源を入れる

電源を入れる

最大立脚相での屈曲 - 10 +

平らな場所を歩く際の立脚相における屈曲角度を制限し、膝継手の過度な屈曲を防止します。

最小 最大

8 9 10 11 12

10 基本設定

初期の立脚相サポート - 1 +

踵接地直後の追加サポートの高さ。このサポートは、平坦から中程度の傾斜の坂道を歩くときに特に役立ちます。

最小 最大

0 1

1 基本設定

後期の立脚相サポート - 4 +

立脚相の終わりに、傾斜路や階段を降りる際のサポートを調整します。
 低い値：立脚相の終わりにサポートが少なく、よりダイナミックな下降が可能。良好な断端管理が必要。
 高い値：立脚相の終わりにサポートが増し、下降時の制御性が向上。

最小 最大

1 2 3 4 5 6 7

4 基本設定

最適化された上昇動作 - 1 +

この機能により、スロープや傾斜地での歩行が容易になります。傾斜の勾配に対しては自動的に調整されます。

電源を切る 電源を入れる

電源を入れる

電源を入れる

Basiseinstellung: 電源を入れる

③ プレフレックス

機能のON/OFF

踵を着地する直前に膝が軽度曲る機能

④ 最大立脚相での屈曲

屈曲角度の微調整

踵を着いた後、膝継手が曲がる角度

⑤ 初期の立脚相サポート

機能のON/OFF

軽度から中程度までの下り坂におけるサポート

踵が着地～足底が着くまでの期間

⑥ 後期の立脚サポート

機能のON/OFF

軽度から中程度までの下り坂におけるサポート

足底が着地～膝が曲がる期間

⑦ 最適化された上昇動作

機能のON/OFF

上り坂の傾斜を自動検知する機能

階段上り 障害物乗り越え機能

- 1 +

階段を交互に上ったり、障害物を乗り越えたりすることができます。

電源を切る
電源を入れる

Basiseinstellung: 電源を入れる

Start-to-walk

- 1 +

義肢側での歩行や狭い場所での歩行を容易にします。

電源を切る
電源を入れる

Basiseinstellung: 電源を入れる

動的な後方歩行

- 15 +

動的な後退歩行時に膝継手が曲げられる角度。

最小
最大

15 20 25 30

15 基本設定

直感的なサイクリング機能

- 1 +

ペダルを2回転以上回すと、膝継手がサイクリング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。

電源を切る
電源を入れる

Basiseinstellung: 電源を入れる

立脚機能

- 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ます。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

⑧ 階段上り障害物乗り越え機能

機能のON/OFF

特定の動作で障害物を超える、階段を交互で上ることが可能な機能

⑨ スタート to ウォーク機能

機能のON/OFF

歩行開始の際、義足を軽く振ることができる機能

⑩ 動的な後方歩行

設定値の微調整

義足に荷重をかけて後方へ移動することができる機能、重い物を引く際などに便利

⑪ 直感的なサイクリング機能

機能のON/OFF

⑫ 立脚機能

機能のON/OFF

軽度曲がった状態で、屈曲方向にロックする機能

「直感的」に起動するオプションと「意図的」に起動するオプションがあります

オプションの変更は、担当の義肢装具士にご相談ください

着座機能

-

0

+

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。

設定値が低いほど、座ったときの屈曲抵抗が小さくなります。

最小

最大

0

1

2

3

座位動作補助

-

0

+

屈曲が増すにつれて抵抗力を高めることで、座る際の追加のサポートを特定します。

レベル0：追加のサポートなし

レベル3：最大限のサポート

最小

最大

0

1

2

3

0

基本設定

スタンスリリースのフィードバック

-

0

+

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。

電源を切る

電源を入れる

0

1

2

3

Basiseinstellung: 電源を切る

⑬ シットティング機能

抵抗値の微調整

座位で義足の位置を変えられる機能

⑭ 座位動作補助

抵抗値の微調整

座る動作の際に、屈曲角度が大きくなるにつれて抵抗値が大きくなる機能

⑮ スタンスリリースのフィードバック

機能のON/OFF

遊脚相へ切替わる条件を満たした時にフィードバック音が鳴る機能

リハビリ期間などで有効

6-2. マイモード

 バレーボール

設定は、構成部品が動いていないときにのみ行うことができます。

屈強抵抗の基本

-

150

+

屈曲開始時の抵抗の高さ。

最小

最大

130

138

146

154

162

170

150

 基本設定

屈曲のロック角度

-

35

+

膝継手が屈曲できる角度。

最小

最大

25

29

33

37

41

45

35

 基本設定

スタンスリリース

-

1

+

スポーツや活動においてスタンスリリースが不要な場合は、この機能をオフにすることができます。

電源を切る

電源を入れる

電源を切る

電源を入れる

Basiseinstellung: 電源を入れる

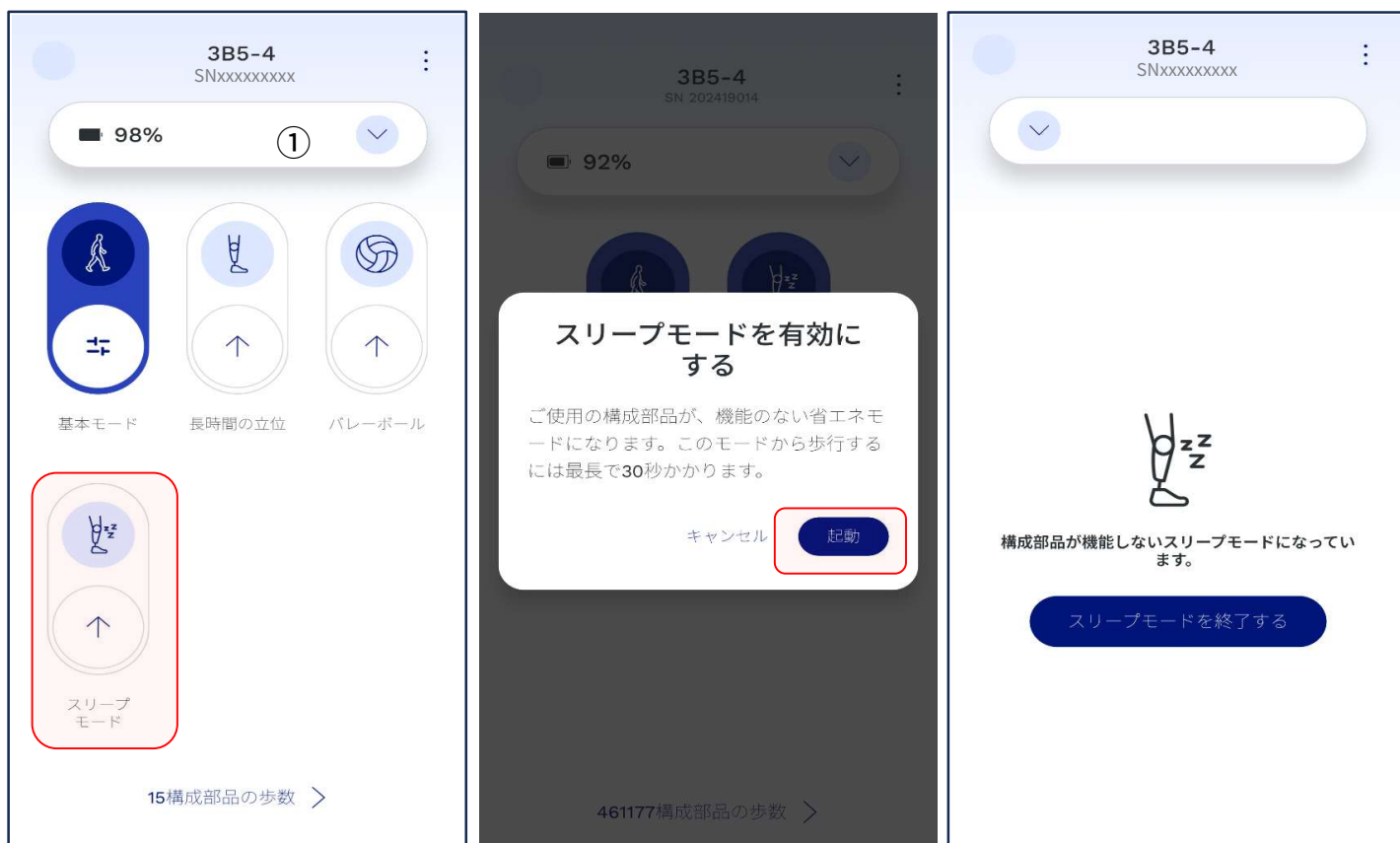
【補足】 機能の詳しい内容は、担当の義肢装具士にご確認ください。
マイモードの種類によって微調整できる項目は異なります。

- ① 屈曲抵抗の基本
膝が屈曲し始める際の抵抗値
- ② 屈曲のロック角度
屈曲角度の最大値
- ③ スタンスリリース
歩行モードに戻さず数歩、遊脚相に切替える事が可能です

7. スリープモード

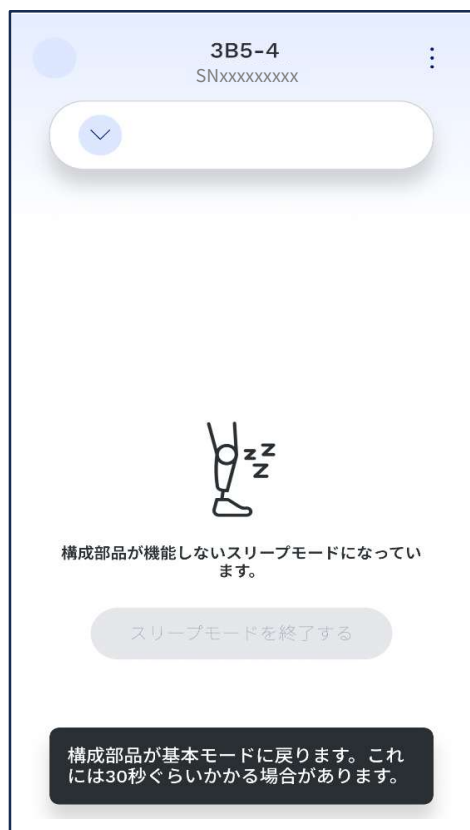
バッテリーの消費を軽減できるモードです。

旅先で充電器を忘れた際など、夜間にスリープモードを起動するとバッテリー消費を抑えられます。



矢印を1秒保持しながら上にスワイプする

「起動」を選択



「スリープモードを終了する」を選択すると、通常モードに戻ります。

【注意】

スリープモード起動時は、遊脚相へ切替わらなくなります。義足を装着する際は、必ず「スリープモードは終了」して使用してください。

8. 接続パーツの追加と削除

8-1. 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



8-2. 接続パーツの切替え



「接続」を選択して切替えます。

8-3. 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。

8-4. 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。

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