



# Genium編 調整マニュアル

connectgo.pro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の電源とブルートゥース
5. Geniumとの接続と切断
6. 基本画面 - 接続中
7. 基本データ入力
8. アライメント
9. Geniumの調整
10. マイモード
11. データ管理
12. Genium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（2025年2月現在）



2) iOS環境

iOS 15 以上（2025年2月現在）



### 【注意】

本体に「DUAL」印が**アル**個体は、iOS、Androidともに接続可能です。

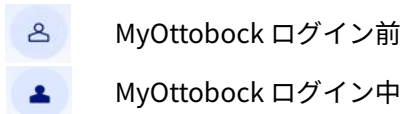
**ナイ**個体は、Androidとのみ接続が可能です。

### 3. 基本画面

#### 1) パーツと接続前画面



##### ① 接続者情報



##### ② 調整パーツとの接続

##### ③ 基本データ

Genium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Genium

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

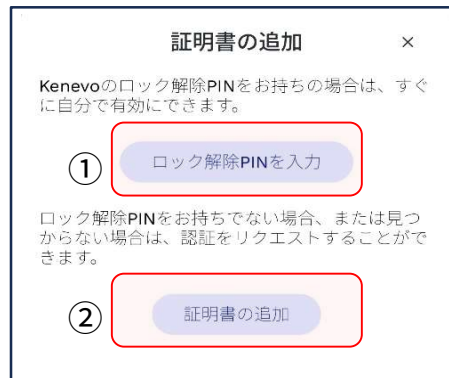
##### ④ 法的開示

## ・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：

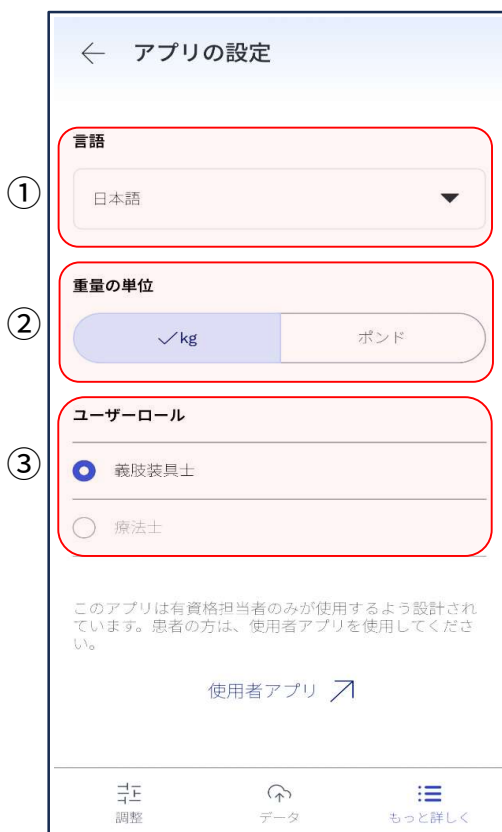


- ① アンロックPINコードを保有している場合  
オッターボックが発行した初期パスワードが必要です  
\* ご自身のパスワードに変更する前のパスワードです。  
\* 不明な場合は、オッターボック・ジャパンのスタッフ  
にお問合せください
- ② MyLearningの受講を終了している場合  
タップすると自動的にE-mailアドレスの整合性確認が行わ  
れます

### 【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. Geniumの電源とブルートゥース

### 4-1. Genium本体の電源ON/OFF

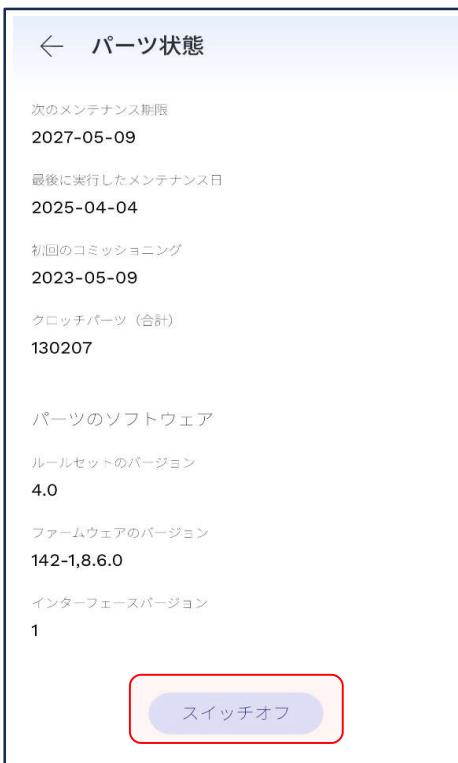
#### 1) 電源ON

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

● connectgo.proアプリ



メニューから「パーツ状態」をタップ

一番下の「スイッチオフ」をタップ

スイッチオフをタップ



充電器を取付ける



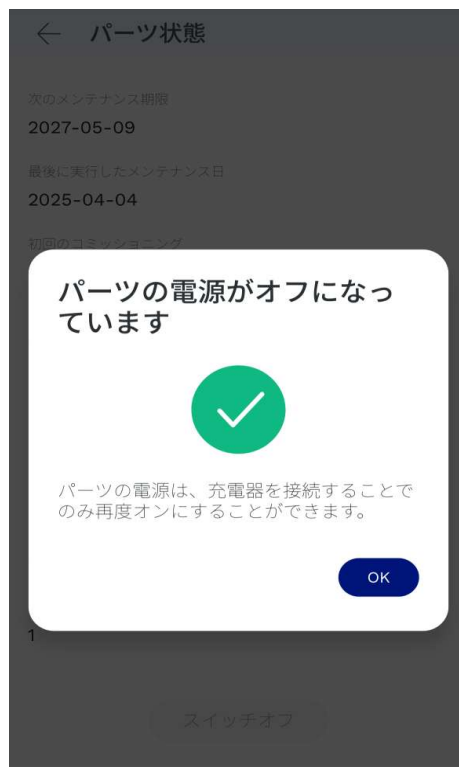
メッセージが表示される



充電器を取外す



電源OFF中



正常に終了

**必ず電源OFF！**

**→ メンテナンス品や試着品の輸送時**

## 4-2. Genium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. Geniumとアプリの接続と切断

### 5-1. Genium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. Geniumとアプリの切断手順

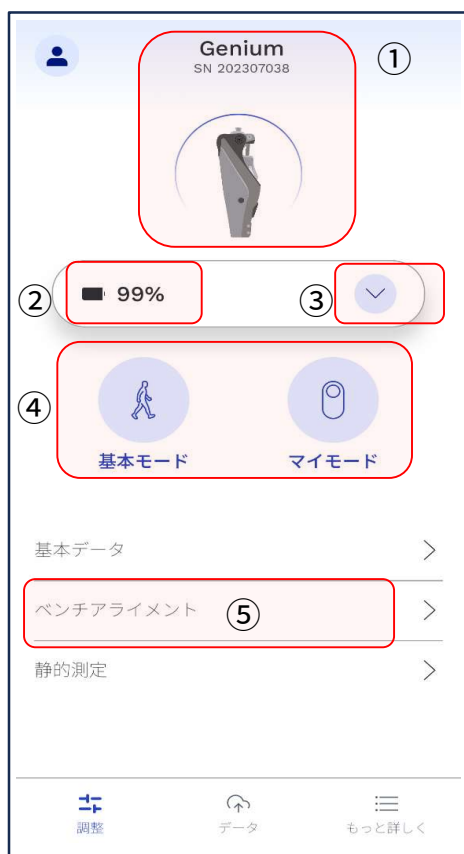


「メニュー」をタップ  
「接続」を選択

「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 Geniumのバッテリー残量

③ メニュー



パーツ状態 : 次項参照

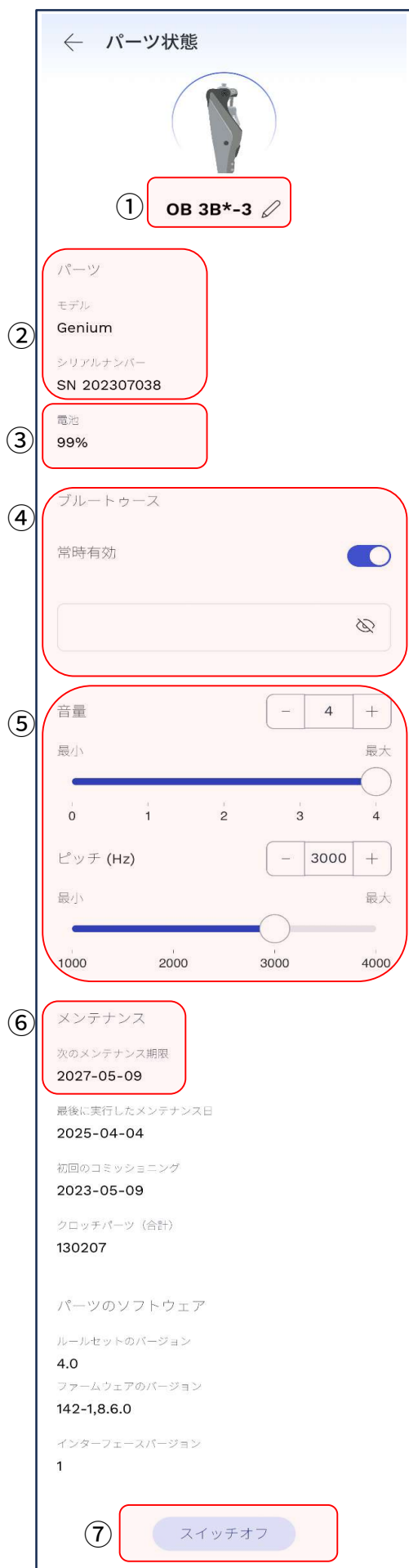
接続 : 5. Geniumとアプリの接続と切断 参照

データセット : 11.データ管理 参照

④ 調整項目

⑤ キャリブレーション

## 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



- 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Geniumのバッテリー残量
- ④ 接続中GeniumのBluetooth  
常時ON  
4桁のPINコードの確認が可能
- ⑤ Geniumの音量とピッチ  
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
- 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 スイッチオフ  
Geniumの電源をOFFにする  
手順は 4-1. Genium本体の電源ON/OFF 参照

## 7. 基本データ入力

該当のGeniumと接続し、「基本データ」を選択



### 【補足】

- Genium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
- Genium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)

-

80

+

最小

30

最大

175

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)

-

3

+

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)

-

530

+

最小

300

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。

膝中心から黒リングまで(mm)

-

390

+

最小

260

最大

485

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。

<

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

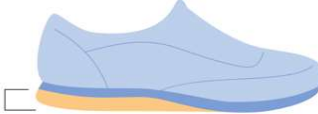
使用する脚のサイズを示します。選択した脚のタイプに対して利用可能な脚部のサイズのみが表示されます。

<

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

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               | 151    | 145    |
| セーフティーモードの屈曲抵抗          | 150    | 145    |
| 遊脚相での屈曲角度 (度)           | 65     | 65     |
| 立脚機能の感度 (意識的(0)/直感的(3)) | 強度     | 強度     |
| プレフレックス                 | オン     | オン     |
| 階段と障害物                  | オン     | オン     |
| スロープや階段を下りる際の動作         | ダイナミック | ダイナミック |

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      | 151  | 145 |
| セーフティーモードの屈曲抵抗 | 150  | 145 |
| 遊脚相での屈曲角度 (度)  | 65   | 65  |

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



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：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！  
異音の原因および破損に繋がります**

#### 2) 義足組み上げ時の注意事項：目盛の向き



**目盛り 前**

- ・ 取付けの向きに注意  
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】

Genium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

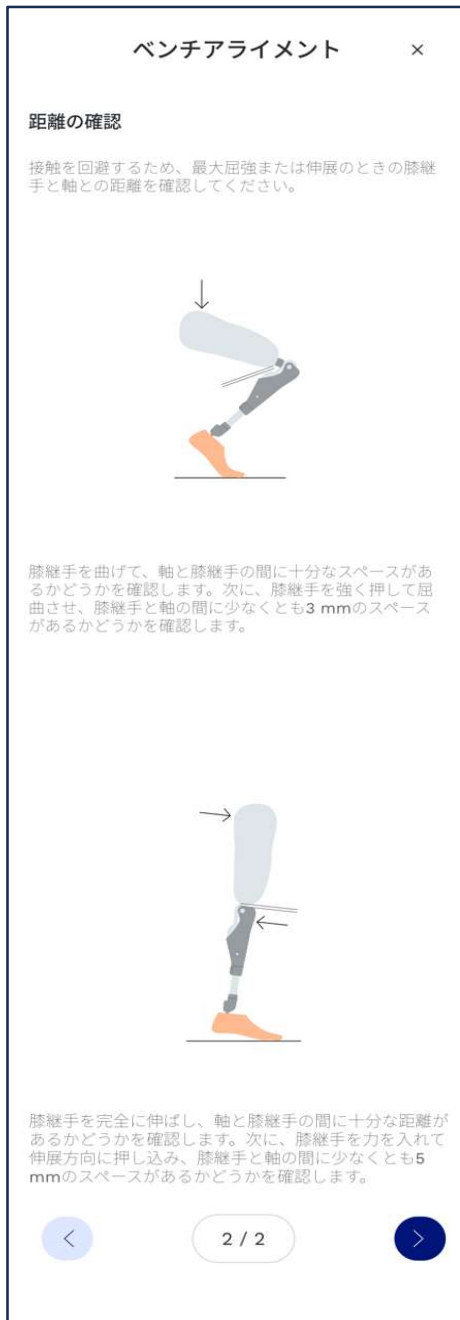
B 重垂線から足部中央までの距離

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Genium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Genium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、Genium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°フレクショ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Genium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、Genium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Geniumの接触があった場合、Genium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 Genium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



## キャリブレーション

平行棒内など安全を確保し、10歩程度歩いてもらう

- Geniumのキャリブレーションは歩行することで実施される
- アライメント調整後は、数歩歩いてもらい確認を行う



>をクリックすると「モード変更」画面が表示される

- Genium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

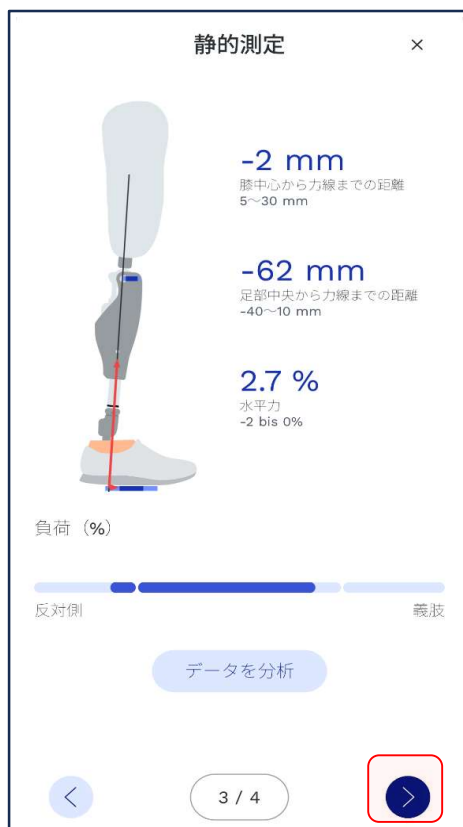
- ① 膝中心位置での距離  
5 - 30mm の範囲が望ましい
- ② 足部中心位置での距離  
-40 - 10mm の範囲が望ましい
- ③ 水平方向の力  
-2 - 0% の範囲が望ましい  
ポジティブ値：装着者は前方へ押される感じがする  
ネガティブ値：装着者は後方へ押される感じがする  
＊ややネガティブ値は許容範囲
- ④ 荷重ゲージ  
設定した体重から算出  
左寄り：反対側に荷重がかかっている  
右寄り：義足側に荷重がかかっている
- ⑤ データ分析  
タップすると4秒間データの測定を行い、データを表示  
【補足】  
4秒カウント中の状況を計測します。  
正しい姿勢で立位を保持してもらう



**【注意】**

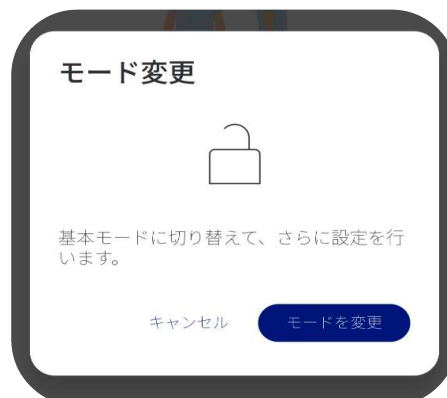
義足側に35%以上荷重がかかっていない場合は、床反力線は表示されません

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. Geniumの調整

「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

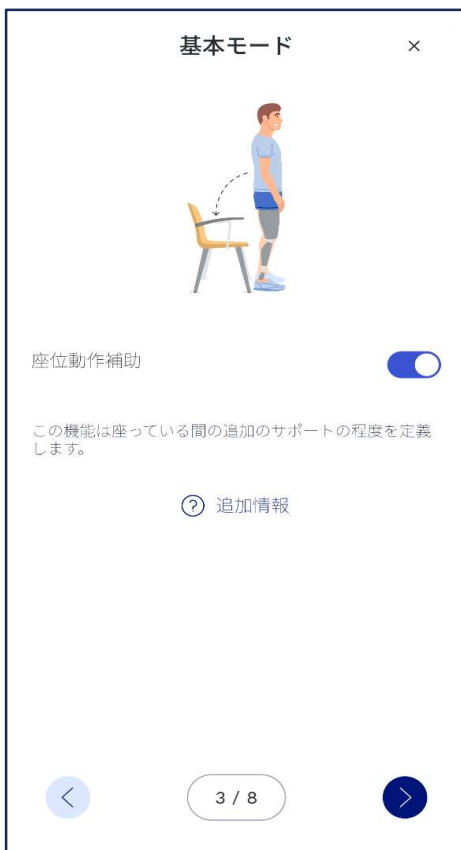


遊脚相での義足の屈曲角度を設定

- ・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

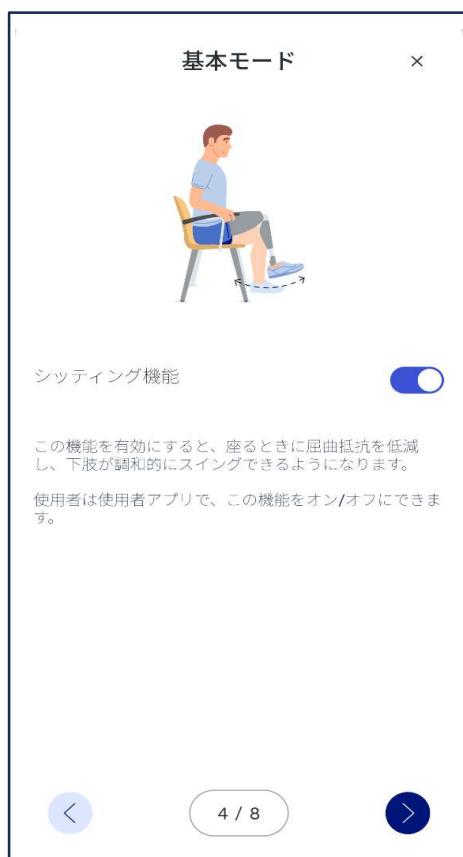


座位動作時の油圧抵抗サポート

- ・ 屈曲角度が深くなるにつ入れて抵抗値が大きくなる
- ・ 座面との衝突を避け、安定した座位動作が可能になる

機能OFF：立脚相の屈曲抵抗で設定した抵抗値で曲がる

#### 4) 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

#### 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

直感的：

- ロック→ 瞬時にロック
- ロック解除→ Geniumの前傾/後傾を検知すると瞬時に解除

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

## 6) 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

## 7) 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

起動方法は 12-1基本機能 参照

## 8) 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

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

## 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

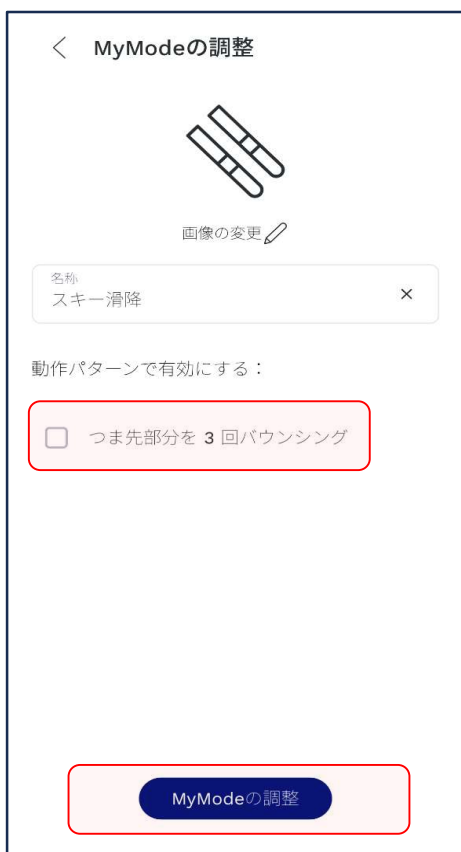


マイモードが反映される

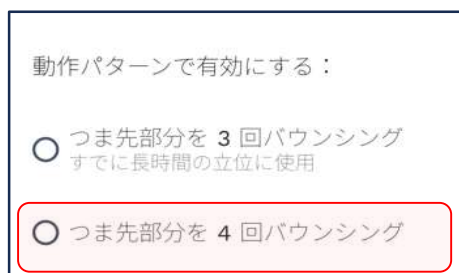
## 2) 値の調整



- 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

MyModeの調整

屈曲

基本屈曲抵抗

-

180

+

最小

最大

0

200

使用者の設定範囲 (160 - 200)

?

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)

?

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)

?

追加情報

①

MyModeの保存

②

詳細設定



屈曲

### 基本屈曲抵抗

|   |     |   |
|---|-----|---|
| - | 180 | + |
|---|-----|---|

最小

最大



0

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

仲展

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

- ① MyModeの保存  
設定した情報が保存される
- ② 詳細設定の表示  
該当マイモードの基本設定値以外の調整項目が表示される

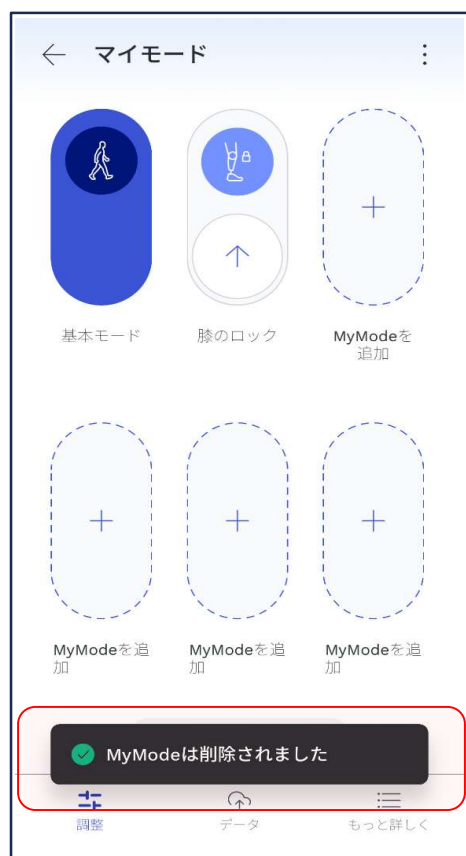
### 3) 削除方法

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     | ---     | ---    | ✓   |
| 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°     | ---    | --  |
| 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°     | ---    | ---     | ---    | ✓   |
| 卓球                | 120    | ---    | 25°     | ---    | ---     | ---    | ✓   |
| インライン/<br>アイススケート | 130    | ---    | 20°     | ---    | 5°      | ---    | --  |
| クロスカントリー<br>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<br>値が小さい程、曲がり始めが滑らか                                                           |
| 最大屈曲抵抗  | 屈曲抵抗値の増加する度合い<br>この値は「最大屈曲角度」と連動する                                                          |
| 屈曲ロック角度 | 屈曲角度の最大値<br>この値は「屈曲抵抗の増加」と連動する                                                              |
| 基本伸展抵抗  | 膝継手が伸展する際の抵抗値<br>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る                                               |
| 伸展ロック角度 | 伸展方向への制限角度<br>この値が0以外に設定された場合、膝継手は完全伸展しない<br>義足を後方へ伸ばすことで伸展ロックは解除される                        |
| 荷重ブレーキ  | 荷重を掛けるとブレーキがかかる<br>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る<br>この機能はOFFにすることが可能                        |
| 遊脚相の開始  | 歩行モードに戻さず数歩、遊脚相に切替えることが可能<br>マイモードのまま数歩移動することが可能<br>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こと |

## 伸展ロック解除方法



- ・ 義足を後方へ上げる
- ・ 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



### 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

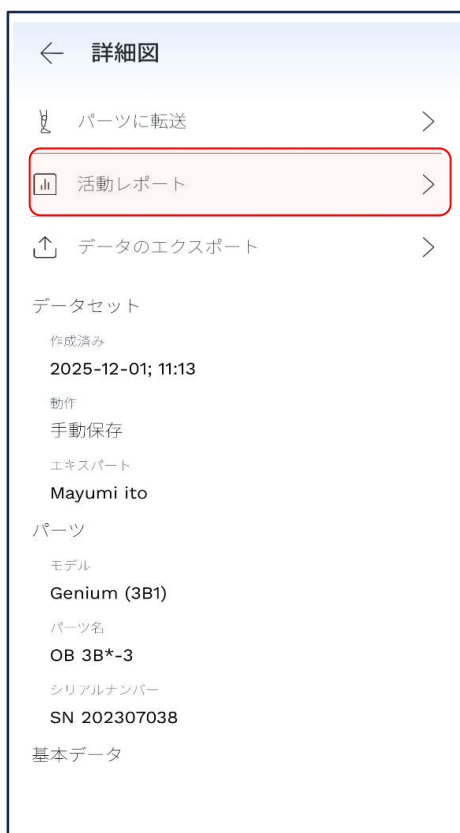
### ② 活動レポート

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

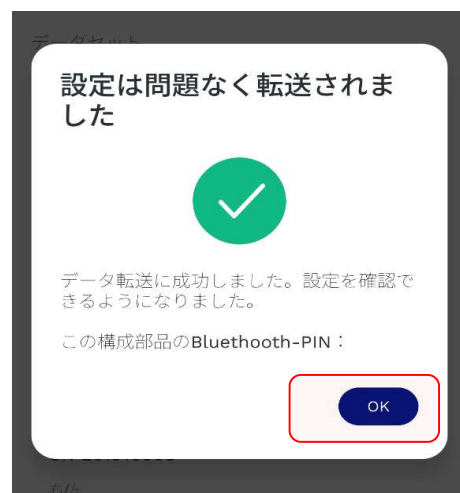


レポート期間の"いつまで"分を選択  
活動レポートをタップ

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Genium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. Geniumの基本情報

### 12-1. 基本機能

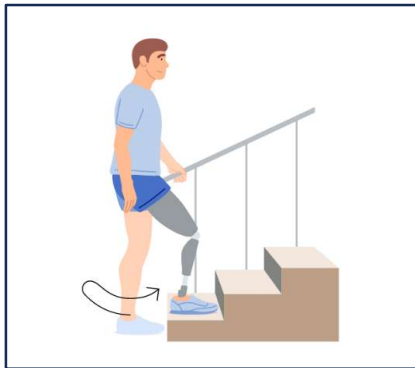
#### 1) プレフレックス



4°屈曲して踵接地を迎える

- より自然な歩行が可能
- 踵接地時の衝撃吸収
- 身体の上下動が軽減され、歩行が滑らかになる

#### 2) 階段の交互上り・障害物乗り越え



特定動作を行うことで、義足を上の段に持ち上げることができる

- ・ 障害物を乗り越えることが可能
- ・ 繰返し行うことで、階段の交互上りが可能

階段を上る：

- ・ Geniumは伸展位で荷重をかける
- ・ 後方に脚を振る動き（股関節を伸展）を行う
- ・ 直後に股関節を屈曲させる
- ・ 着地すると、Geniumは屈曲方向にロックする
- ・ 義足側の股関節を伸展させ、身体を前上方に持ち上げる

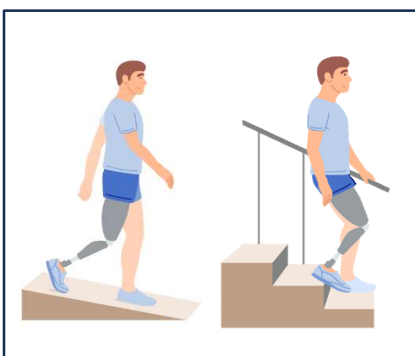
▶ 着地後、非荷重を検知するとロックは解除される

→ 足の位置を変更するなど

#### 【補足】

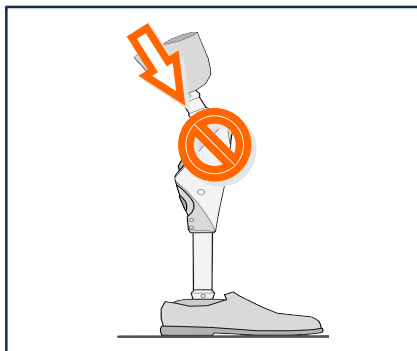
断端の筋力と練習、ソケットの適合が重要なポイントです

#### 3) イールディングサポート機能



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

#### 4) 立位機能



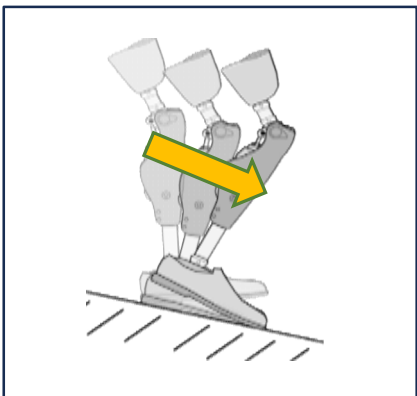
軽度屈曲位で静止すると、瞬時に屈曲方向へロックする

直感的：

- ・ ロック→ 瞬時にロック
- ・ ロック解除→ Geniumの前傾/後傾を検知すると瞬時に解除

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



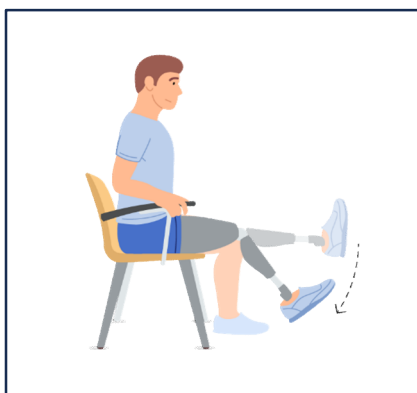
→ 信号待ち、坂道での立ち話など、安心して義足に体重をかけ、安全に立位を保つことができる

→ 「意識的」は、低活動ユーザーや両側ユーザーに有効

**[重要]**

装着者とロック解除の練習を行ってください

#### 5) シットイング機能



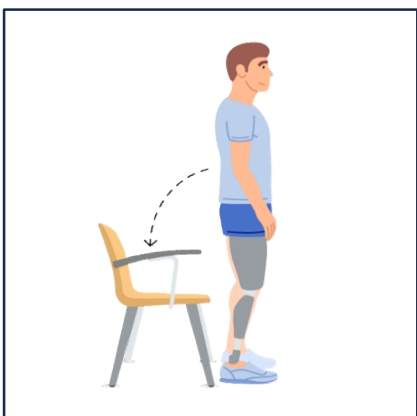
座位において屈曲伸展抵抗が小さくなる

- ・ 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

座位：大腿部がほぼ水平

機能をOFFにした場合、伸展抵抗のみ小さくなる

#### 6) 座位動作サポート



座位動作時の油圧抵抗サポート

- ・ 屈曲角度が深くなるにつれて抵抗値が大きくなる
- ・ 座面との衝突を避け、安定した座位動作が可能になる

機能をOFFにした場合、立脚相の屈曲抵抗で設定した抵抗値で曲がる

## 12-2. プロテクター

| 4X880                                                                             | 3F1=2                                                                                                                                                                              |
|-----------------------------------------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|  |   <p>99B120</p> |

## 12-3. テクニカルデータ

|           |                                                                                                                                                                           |                       |
|-----------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------|
| 品番        | 3B1-3 / ピラミッド仕様                                                                                                                                                           | 3B1-3=ST / スクリュートップ仕様 |
| 品名        | Genium (ジニウム)                                                                                                                                                             |                       |
| 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                                                                                                                                                                |                       |
| 重さ        | 1,395g (ピラミッド仕様)                                                                                                                                                          | 1,400g (スクリュートップ仕様)   |
| 防水規格      | IP67：耐水 非対応→腐蝕、浸水                                                                                                                                                         |                       |
| チューブアダプター | 2R20 専用チューブアダプター<br>2R21 専用チューブアダプター トーション付き                                                                                                                              |                       |
|           |   |                       |
| 充電器       | 4E60 充電器<br>757L16 ACアダプター                                                                                                                                                |                       |
|           |    |                       |



# 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](http://www.ottobock.com/ja-jp)

2026年8月版