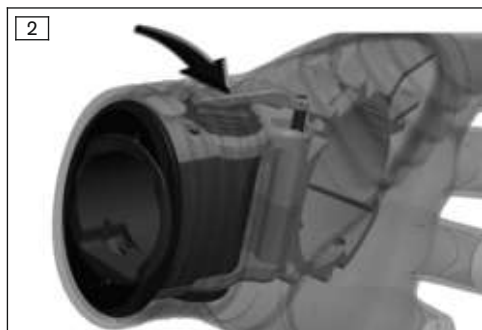
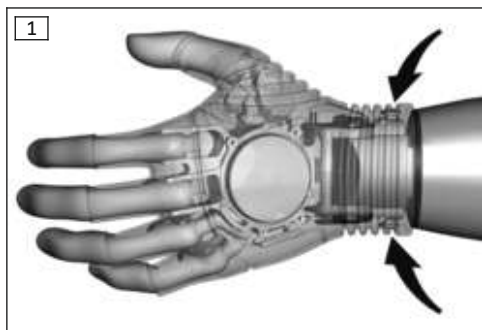


Michelangelo Hand 8E500

JA 取扱説明書 (有資格担当者)



1 はじめに

備考

最終更新日: 2022-02-14

- ▶ 本製品の使用前に本書をよくお読みになり、安全注意事項をご確認ください。
- ▶ 装着者には、本製品の安全な取り扱い方法やお手入れ方法を説明してください。
- ▶ 製品に関するご質問がある場合、また問題が発生した場合は製造元までご連絡ください。
- ▶ 製品に関連して生じた重篤な事象、特に健康状態の悪化などは、すべて製造元（裏表紙の連絡先を参照）そしてお住まいの国の規制当局に報告してください。
- ▶ 本書は控えとして保管してください。

8E500=R/L ミケランジェロハンドはこれ以降、本製品/アクソン-バスターミナルデバイス/ミケランジェロハンドと記載いたします。

本取扱説明書では、製品の使用方法や取り扱いに関する重要な情報を説明いたします。

製造元（Otto Bock Healthcare Products GmbH）によれば、患者はIEC 60601-1:2005/A1:2012基準に準拠して製品を操作する人物です。

本製品を使用する際は、本書で説明する手順に従ってください。

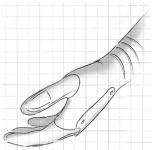
2 製品概要

2.1 機能

ミケランジェロハンドは、オットーボック アクソン-バス義肢システムの筋電制御グリップパーツです。軽量で、自然な人の手に外観が似ています。複雑な動きを再現することができるため、装着者の日常の活動をサポートし、最高のリハビリテーション効果を引き出します。自然な動作パターンを実現するため、ミケランジェロハンドには、2つの駆動装置が備えられています。主要駆動装置は、グリップの動きや握力に関与します。親指の駆動装置により、対立位モードとラテラルモードの2つのグリップモードが円滑に作動します。従って、親指、示指および中指が能動的に作動します。薬指と小指は、動作に伴って受動的に作動します。

ミケランジェロハンドのグリップモード

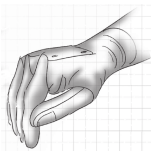
グリップに関しては、以下のオプションを備えています。



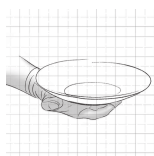
ニュートラルポジション
外観が自然で生理学的な安静位



ラテラルグリップ
母指掌側外転中間位（撓側外転位と対立位の間）での握み動作です。親指が半開きになると、中型の物体を持つことが可能になります。

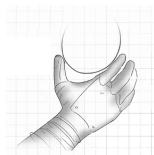


ラテラルピンチ
母指が、示指に向かって側方（内外転方向）に動きます。母指と示指の間に平らな物体を挟むことができます。



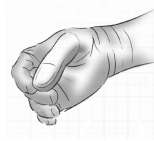
オープンパーム（掌を開いた状態）

母指撓側外転位で、他の指も伸びた状態です。手を平らにすることができます。



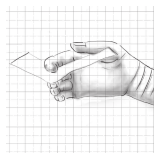
対立位での握り

母指対立位でのグリップです。開く幅により、大型で円筒の物体を持つことが可能になります。



3点つまみ

示指、中指、および母指の3本の指によるつまみです。小型の物体を安定した状態でつまむことができます。



指間でのつまみ

ハンドを閉じる際に、薄く平らな物体 (< 3 mm / < 0.12 インチ) を指の間で保持できます。

2.1.1 リストユニット

ニュートラル ポジションから開始し、4 箇所のロックポジションで約 75 度の掌屈、3 箇所のロックポジションで約 45 度の背屈が可能です。外部から力が加えられると掌屈および背屈動作を行います。

装着状況によってフレキシブルモードとロックモードをご利用いただけます。

フレキシブルモード

フレキシブルモードは、リラックス状態の手関節の自然な動作特性を模倣しています。フレキシブルモードでは、手や手首関節の身体的動作特性と非常に良く似た動作を行います。

フレキシブルモードを選択するには、咬み合って停止する位置までロック解除レバー（画像参照 2）を押します。ラチェットと咬み合っていないくても、手首関節部分を動かすことはできます。再度レバーを押すと、手継手は次の嵌合位置で停止し、フレキシブルモードからロックモードに切り替わります。

ロックモード

ロックモードでは、日々の多様な条件に対応し、必要な動作に合わせて掌屈および背屈を調整することが可能です。ロック解除レバーを、止まらない程度に軽く押すと（画像参照 2）、希望する位置に手継手を調整できます。ロック解除レバーを放すと、指定の角度で手関節ユニットが止まります。

2.2 可能な組み合わせ

本製品はアクソン-バス義肢システムのパーツとのみ組み合わせで使用することができます。オートーボック社製マイオボックシステムや他社メーカーのパーツと組み合わせで使用することはできません。

3 使用目的

3.1 適用

8E500 ミケランジェロハンドは、上肢の殻構造義手専用です。

3.2 使用条件

本製品は日常生活における活動のために開発されています。日常以外の活動には使用しないでください。日常的以外の活動とは、腕立て伏せ、スキー滑降、マウンテンバイクなどの義肢継手に過度な負荷や衝撃がかかるスポーツや、フリークライミングやパラグライディングなどの激しいスポーツのことで、さらに、本製品を、建設機械などの重機、産業用機械、電動式装置の操作には使用しないでください。

本製品は1人のユーザーのみが使用するよう設計されています。当社では、複数のユーザーが本製品を使用することを承認しておりません。

許容環境については、テクニカルデータに記載されています(12 ページ参照)。

3.3 適応 (以下の適応症は海外で認可されたものです。)

- ・ 切断レベル 前腕および上腕切断
- ・ 片側切断または両側切断の方向け
- ・ 前腕または上腕部の肢異常の方向け
- ・ 使用者は使用開始前に取扱説明書と安全性に関する注意事項をよく理解してください。
- ・ 装着者は、音信号や振動信号を、見る・聞く・感じ取ることができる身体的・精神的条件を満たしている必要があります。

3.4 禁忌




- ・ 「安全」および「適応」のセクションに記載されている内容と矛盾するまたはその範囲を超えているすべての条件。

3.5 取扱技術者の条件


本製品の装着は、オットーボック社が実施するトレーニングコースを受講し、認定を受けた義肢装具士のみが行うことができます。

4 安全性

4.1 警告に関する記号の説明

 警告	重大な事故または損傷の危険性に関する注意です。
 注意	事故または損傷の危険性に関する注意です。
 注記	損傷につながる危険性に関する注記です。

4.2 安全に関する注意事項の内訳

 警告
各項目のタイトルは、危険の原因または種類を表しています。 本文で、安全に関する注意事項に従わなかった場合の危険性について説明しています。1つ以上の危険性が考えられる場合には、次のように記載しています。 > 例えば、安全に関する注意事項に従わなかった場合に危険性1のおそれがあります。 > 例えば、安全に関する注意事項に従わなかった場合に危険性2のおそれがあります。 ▶ 記号は、危険を避けるための行動や動作を表します。

4.3 安全に関する注意事項

⚠ 警告

安全に関する注記に従わない場合の危険性

特定の状況で製品を使用すると、装着者が負傷したり製品が破損したりするおそれがあります。

▶ 本説明書の安全に関する注記と取扱方法に従ってください。

⚠ 警告

故障した電源・ACアダプター・充電器などを使用した場合に発生する危険性
電流に触れて感電するおそれがあります。

- ▶ 電源や充電器などを分解しないでください。
- ▶ 極端に負荷のかかる環境にさらさないでください。
- ▶ 故障した電源・ACアダプター・充電器などはただちに取替えてください。

⚠ 警告

作動中の植込み型医療機器の近くで義肢を操作することによる危険性

義肢システムの電磁放射により、ペースメーカーや除細動器などの作動中の植込み型医療機器との干渉が起こるおそれがあります。

- ▶ 作動中の植込み型医療機器のすぐ側で義肢システムを使用する場合、医療機器の製造業者が規定した最小距離を保つよう注意してください。
- ▶ 植込み型医療機器の製造業者が規定した操作状況や安全性に関する注意事項をよく確認してください。

⚠ 注意

不適切に製品の改造を行った場合に発生する危険性

義肢の予期せぬ動や誤作動により装着者が負傷するおそれがあります。

- ▶ 本取扱説明書に記載されていない改造などは絶対に行わないでください。
- ▶ 製品や損傷した部品については、オットーボック社認定の有資格者のみが分解や修理を行います。

⚠ 注意

製品装着時の信号により発生する危険性

製品の誤作動や制御不能により、装着者が負傷するおそれがあります。

- ▶ 安全にお使いいただくために、また、動作性能を保証するためにも、指定された定期メンテナンスを必ず受けてください。

4.4 電気干渉を起こす発生源との距離に関する注意事項

⚠ 注意

強力な磁気や電磁干渉の発生源（防犯装置や金属探知機など）に近づくことより発生する危険性

内部のデータ通信が干渉されて義肢システムが予期せぬ誤作動を起こし、装着者が負傷するおそれがあります。

- ▶ 店舗の出入り口にある防犯装置、空港などの金属探知機やボディスキャナー、強力な磁気や電磁干渉の発生源（高電圧線、トランスミッター、変電所、CT装置、MRI装置など）の近くに長時間滞在したり、製品を置かないでください。
- ▶ 防犯装置、金属探知機やボディスキャナーを通過する際は、義肢システムが不意に変化しないか充分注意してください。

△ 注意

短波通信機器までの距離が近すぎる場合に発生する危険性（携帯電話、Bluetooth機器、WiFi機器など）

内部のデータ通信が干渉され、本製品が予期せぬ誤作動を起こし、装着者を負傷するおそれがあります。

▶ したがって、短波通信機器とは少なくとも30 cmの間隔を保つようお勧めします。

4.5 アライメントと調整に関する注意事項

△ 注意

調整用ソフトを使った調整中の操作エラーにより発生する危険性

製品の予期せぬ誤作動により、装着者が負傷するおそれがあります。

- ▶ 本製品を取扱う前に、必ずオットーボック・ジャパンが実施するライセンスセミナーを受講してください。ライセンスセミナーでは、調整用ソフトウェアにアクセスするためのパスワードが付与されます。また、ソフトウェアがアップデートされた際に、追加のセミナーを受講していただくこともあります。
- ▶ ロック解除 PIN は他の人と共有しないでください。
- ▶ ソフトウェアに内蔵されているオンラインヘルプもご利用ください。

△ 注意

誤った電極の設定

製品の予期せぬ誤作動により、装着者が負傷するおそれがあります。

- ▶ 電極は必ず傷などのない皮膚に接触させ、皮膚との接触面をできるだけ広くしてください。電子機器により強い干渉を受ける場合は、電極の位置を確認し、必要であれば配置し直してください。干渉を除去できない場合、または、適切な制御プログラムを選択したり調整したりしても期待通りの動作が得られない場合は、お住まいの地域のオットーボック支店までご連絡ください。
- ▶ 店舗の出入り口にある防犯装置などの強力な電磁干渉の発生源、空港などの金属探知機や、その他の電磁干渉を引き起こす原因となるボディスキャナー、高電圧線、トランスミッター、変電所、CT装置、MRI装置などによる干渉を避けるために、電極はできるだけ低い位置に配置してください。

4.6 使用に関する注意事項

△ 注意

不適切な使用により発生する危険性

義肢の予期せぬ動や誤作動により装着者が負傷するおそれがあります。

- ▶ 装着者には、本製品の正しい取扱方法を説明してください。

△ 注意

製品に負荷をかけることにより発生する危険性

製品の誤作動や制御不能により、装着者が負傷するおそれがあります。

- ▶ 本製品に振動や衝撃を与えないでください。
- ▶ 毎回使用する前に、目に見える損傷がないことを確認してください。

△ 注意

許容範囲外の温度下で製品を操作することで発生する危険性

製品の誤作動や制御不能により、装着者が負傷するおそれがあります。

- ▶ 許容範囲外の温度下で製品を操作しないでください（12 ページ参照）。

⚠ 注意

義肢パーツへの汚れや湿気の侵入による危険性

義肢パーツの誤作動や制御不能により、装着者が負傷するおそれがあります。

- ▶ 粒子や液体が製品または端末などの義肢パーツ（端末など）の中に入り込まないように十分に注意してください。

⚠ 注意

電源を入れた際にアクソン-バスのグリップパーツを変更することによる危険性

アクソン-バス義肢システムの誤作動や制御不能により、装着者が負傷するおそれがあります。

- ▶ アクソン-バスのパーツ（アクソン-バスのグリップパーツなど）を変更する前には、必ず、充電口のボタンを押してアクソン-バス義肢システムの電源を切ってください。

⚠ 注意

アクソン-バスのグリップパーツが意図せずロック解除されることによる危険性

物体を運んでいる間などに、アクソン-バスグリップパーツが前腕から外れて装着者が負傷するおそれがあります。

- ▶ 2つの解除ボタンはアクソン-バスグリップパーツを変更する目的でのみ、状況を十分に考慮した上で適切に使用してください。

注記

製品の不適切なお手入れにより発生する危険性

不適切な洗浄剤を使用すると、製品が破損するおそれがあります。

- ▶ 製品のお手入れの際は、必ず、453H10=1-N Ottobock DermaCleanなどの低刺激石鹸と柔らかい布を使用してください。
- ▶ 内ソケットのお手入れと消毒には以下の製品のみを使用してください：
お手入れ：453H10=1-N Ottobock DermaClean
消毒：市販の医療用消毒液、無色

4.7 電源および充電に関する注意事項

⚠ 注意

汚れた、または、破損した端子で製品を充電することによる危険性

充電不足により継手が予期せぬ誤作動をおこし、装着者が怪我をするおそれがあります。

- ▶ 端子は、グリースなどの付着がなく、清潔な状態にしてください。
- ▶ 綿棒と中性洗剤液を使用して、定期的に充電器プラグおよび充電コンセントの清掃を行ってください。
- ▶ 鋭利な物体で端子を破損しないよう注意してください。

注記

不適切な電源や充電器を使用することで発生する危険性

不適切な電圧や電流、極性により製品が損傷を受ける可能性があります。

- ▶ 本製品には、オットーボック社指定のアダプターや充電器のみを使用してください（取扱説明書およびカタログを参照）。

注記

充電プラグに磁気データ媒体を接触させることによる危険性

データが消えるおそれがあります。

▶ クレジットカードやフロッピーディスク、オーディオやビデオカセットなどの上に充電プラグを置かないでください。

5 納品時のパッケージ内容および付属品

5.1 納品時のパッケージ内容

- ・ 1個 8E500 Michelangelo義肢
- ・ 1冊 取扱説明書(有資格担当者)
- ・ 1冊 取扱説明書(ユーザー用)

5.2 付属品

以下の構成部品および専用部品は納品時には同梱されておりません。別途ご注文ください。

- ・ 560X500=* アクソンソフト 調整用ソフトウェア
- ・ 757L500 AxonCharge Integral
- ・ 757B501 アクソンバッテリー
- ・ 13E500 アクソンマスター
- ・ 9S503 AxonRotation (能動的回旋ユニット)

または

- ・ 9S501 AxonRotation Adapter (受動的回旋ユニット)
- ・ 13E200=* 電極
- ・ 13E202=* 吸着ソケット用電極
- ・ 13E129=* 電極ケーブル
- ・ 8S501=* アクソンスキン ナチュラル 男性用 (異なるスキンカラー)
- ・ 8S502=* アクソンスキン ナチュラル 女性用 (異なるスキンカラー)
- ・ 8S500=* アクソンスキン ビジュアル (透明)
- ・ 8S511=* アクソンスキン シリコン 男性用 (異なるスキンカラー)
- ・ 8S512=* アクソンスキン シリコン 女性用 (異なるスキンカラー)

6 製品使用前の準備

6.1 義手グローブの装着

備考

義肢グローブを装着する際は、シリコンスプレーを使用しないでください。グローブを安定した状態で装着できず、製品(義肢)の機能が制限されます。

義肢グローブの取扱説明書を参照して、グローブの着脱方法を確認してください。

ミケランジェロハンドを毎日ご使用いただくには、アクソンスキン義手グローブと一緒に装着してください。グローブは、湿気や汚れ、粉塵などから義手を保護します。

義手グローブの取り扱い方法(着脱)とお手入れ方法については、義手グローブ同梱の取扱説明書を参照してください。

6.2 設定

本製品の調整は、560X500=* アクソンソフト ソフトウェアを使用してBluetoothデータ送信により行います。そのため、60X5 バイオニックリンク PC を使用して、13E500 アクソンマスターとPCとの間に無線接続を確立する必要があります。

詳細は、13E500 アクソンマスターおよび560X500=* アクソンソフト ソフトウェア付属の取扱説明書を参照してください。

7 使用方法

7.1 アクソン-バスグリップパーツの変更

アクソン-バスグリップパーツをソケットに装着する

- 1) 端末デバイスをソケットの上でカチッと音がして止まるまで（ソケットに回転固定）スライドさせます。
- 2) 端末を引っ張ってしっかり取り付けられているか確認します。

アクソン-バスグリップパーツをソケットから外す



- 1) Axon-Bus義肢システムの電源を切るには、充電口のボタンを1秒以上長押しします。
- 2) 屈曲リストユニットの両方のロック解除ボタンを押します。
備考: Axon-Busを安全にお使いいただくため、片方のロック解除ボタンが押されただけではグリップパーツを外すことができません。
- 3) Axon-Busグリップパーツをソケットから外します。

7.2 製品電源のオン/オフ

備考

飛行機または電車での旅行中、劇場や映画館にいる場合など、停止中にアクソン-バス義肢システムの電源を切ると、再充電までの充電を長く持たせることができます。接続しているパーツも含めてアクソン-バス義肢システム全体の電源だけを切ることができます。それぞれのアクソン-バスのパーツの電源を別々に切ることはできません。

△ 注意

製品を閉じた状態で保管することで発生する危険性

製品のセンサーや内部機構が故障して誤作動や制御不能になり、装着者が負傷するおそれがあります。

▶ 本製品はニュートラルポジションまたは開いた状態で保管してください。



- ▶ 1) 充電コンセントのボタンを確認音が聞こえるまで長押ししてください（1秒以上）。
→ 義肢および義肢パーツの電源が入ります。
義肢および義肢パーツの電源を切る場合は、この手順を繰り返してください。

備考

充電プラグが充電コンセントに接続されている間は、アクソン-バス義肢システムを使用することができません。充電中はアクソン-バス義肢システムの電源が切れます。

7.3 緊急時におけるアクソン-バスグリップパーツの開放



この安全性機能により、制御信号の有無にかかわらずアクソン-バスのグリップパーツを開かせることができます。

- 1) アクソン-バス義肢システムの電源を入れ、充電口のボタンを押して、アクソン-バスのグリップパーツが開き始めるまでそのまま約 3 秒待ちます。
→ 開く際に振動を伴ったピープ音が鳴ります。
- 2) ボタンを離すと、ただちにアクソン-バスのグリップパーツを開く動作が停止し、アクソン-バス義肢システムの電源が完全に切れます。

8 メンテナンス

怪我を防ぎ、製品の品質を維持するためにも、24ヵ月毎に定期的なメンテナンスを行うことが推奨されています。

通常、保証期間中は全ての製品が定期メンテナンスの対象です。定期メンテナンスを受けることで、完全な保証が維持されます。

定期メンテナンス時には、修理のような追加サービスを受けることもできます。追加サービスは、保証の有効期限によって無償対応になるか、または予め費用見積をお送りして有償となる場合もあります。

メンテナンスや修理の際には必ず次のパーツを送付してください：

製品、電源、充電器 配送時にローナーユニットが梱包されていたパッケージは保管しておいてください。点検のためにパーツを返却する際にはこれを利用してください。

9 法的事項について

9.1 保証責任

オットーボック社は、本書に記載の指示ならびに使用方法に沿って製品をご使用いただいた場合に限り保証責任を負うものといたします。不適切な方法で製品を使用したり、認められていない改造や変更を行ったことに起因するなど、本書の指示に従わなかった場合の損傷については保証いたしかねます。

9.2 登録商標

本書に記載された製品名はすべて、各商標法に準拠し、その権利は所有者に帰属します。商標をはじめ商号ならびに会社名はすべて登録商標であり、その権利は所有者に帰属します。本書に記載の商標が明らかに登録商標であることが分らない場合でも、第三者が自由にその商標を使用することは認められません。

9.3 CE 整合性

Otto Bock Healthcare Products GmbHは本製品が、欧州医療機器指令に準拠していることを宣言いたします。

本製品は2014/53/EU指令の要件を満たしています。

規制および要件に関する全文は以下のアドレスからご覧いただけます：

す：<http://www.ottobock.com/conformity><http://www.ottobock.com/conformity>

9.4 各国の法的事項について

特定の国に適用される法的事項については、本章以降に使用国の公用語で記載いたします。

10 追加情報

11 付録

11.1 本取扱説明書で使用している記号



製造元



本製品は、通常のご家庭ゴミと一緒に処分することはできません。お住まいの地域の条例に従わずに廃棄した場合、健康や環境に有害な影響を及ぼすおそれがあります。廃棄や回収に関しては必ず各自治体の指示に従ってください。



該当する欧州指令に準拠しています。



シリアルナンバー (YYYY WW NNN)
YYYY – 製造された年
WW – 製造された週
NNN – シリアル番号

11.2 テクニカル データ

環境条件	
保管（包装の有無に関わらず）	+5 ° C/+41 ° Fから+40 ° C/+104 ° F 相対湿度は結露の無い状態で、最大85 %まで
配送（包装の有無に関わらず）	-20 ° C/-4 ° Fから+60 ° C/+140 ° F 相対湿度は結露の無い状態で、最大90 %まで
操作	-5 ° C/+23 ° Fから+45 ° C/+113 ° F 相対湿度は結露の無い状態で、最大95 %まで

概要	
製造番号	8E500
開口幅	120 mm / 4.72 インチ
AxonRotationアダプターと義肢グローブを付けない状態でのMichelangelo義肢のみの重量	約 510 g / 18 オンス
手関節ユニットの掌屈	75° /4 ラチェット位置
手関節ユニットの背屈	45° /3 ラチェット位置
製品の耐用年数	5年

以下の把持力や荷重上限は、アクソン-バス義肢システムが完全に充電され室温で使用する場合にのみ、当てはまります。

最大把持力	
対立位モードの把持力	約 70 N
ラテラルモードの把持力	約 60 N
ニュートラルモードの把持力	約 15 N

荷重上限	
手継手がロックされた状態で、手のひらの垂直方向の最大荷重	10 kg / 22.1 ポンド

荷重上限	
ハンドが完全に開いた状態（プレートを持っている状態など）で能動駆動している指（人差し指、中指）の最大荷重	10 kg / 22.1 ポンド
ハンドを閉じた状態（鞆を持っている状態など）で能動駆動している指（人差し指、中指）の最大荷重	20 kg / 44.1 ポンド
握りこぶしのブレーシングなど、指関節にかかる垂直方向の最大荷重	60 kg / 132 ポンド
ハンドから滑り落ちる前の（「把持力」グリップタイプ）物体の重量（通常直径 19 mm/0.75 インチ）	18 kg / 39.6 ポンド

11.3 用語集

「Axon（アクソン）」は、Adaptive exchange of neuroplacement data（ニューロプレースメントデータの適応型置換）を意味します。殻構造義手分野におけるオットーボック社の革新的技術であるアクソン-バスは、航空・自動車産業で開発された安全性に関するバスシステムをもとにしたデータ伝達システムです。従来のシステムと比較して電磁障害を受けにくくなっており、装着者の安全性と信頼性が高められています。





The 8E500 Michelangelo is covered by the following patents:

Australia:	AU 2006 332 253; AU 2006 332 292; AU 2006 332 315; AU 2006 332 317; AU 2006 332 318; AU 2006 332 316;
Canada:	CA 2 631 970; CA 2 631 982; CA 2 632 241; CA 2 632 551; CA 2 632 240; CA 2 676 196; CA 2 678 987; CA 2 631 966
China:	CN 101 340 864; CN 101 340 865; CN 101 340 866; CN 101 340 867; CN 101 346 107; CN 101 346 109; CN 101 681 704
Japan:	JP 4 843 055; JP 5 242 409; JP 5 123 206; JP 5 074 414; JP 5 155 183; JP 5 389 667; JP 5 074 415
Mexico	MX 285 670; MX 286 932; MX 291 871; MX 291 872; MX 292 784
Russia:	RU 2 387 412; RU 2 414 871; RU 2 416 379; RU 2 423 952; RU 2 427 348; RU 2 429 803; RU 2 469 429
South Korea	KR 101 131 692; KR 101 169 834; KR 101 178 679; KR 101 178 646; KR 101 509 265; KR 101 509 264; KR 101 353 867; KR 101 265 934
Taiwan:	R.O.C. Invention Patent No. I421884
USA:	US 7 867 287; US 8 016 969; US 8 257 446; US 8 188 835; US 8 579 991; US 8 663 339; US 8 690 963
European Patent	EP 1962732 in AT, DE, FR, GB, IT, NL, SE, TR; EP 1962734 in AT, DE, FR, GB, IT, NL, SE, TR; EP 1962737 in AT, DE, FR, GB, IT, NL, SE, TR; EP 1962738 in DE, FR, GB, TR; EP 1971297 in AT, DE, FR, GB, IT, NL, SE, TR; EP 2129340 in DE, FR, GB, IS, IT, NL, SE, TR; EP 2115752 in AT, CH, DE, ES, FR, GB, IT, NL, SE, TR; EP 2528549 in DE, FR, GB, IS, PL, TR

Patents pending in Brazil, EPA, Germany, India, Mexico and USA.

The 8E500 Michelangelo or parts thereof are covered by the following registered designs and design patents:

Australia:	317212; 317213; 317214; 317789; 317790; 317791; 317792; 317866; 317867; 317868; 317869; 317870; 317871
Canada:	©Ottobock No. 122162; 122163
China:	ZL 200730154423.X; ZL 200730154429.7; ZL 201130050582.1; ZL 201130050654.2; ZL 200730154424.4; ZL 200730154425.9
European Design:	No.000786421; No.000786694; No.001824004
Germany:	40701345.8; 40701357.1
India:	212295; 212296; 212297; 212298; 212299; 212300; 212301; 212302; 212303
Japan:	Registered Design No. 1 365 277; 1 365 278
Russia:	69 071; 70 542
Taiwan:	R.O.C. Design Patent D 128 170; D 128 171
USA:	Patent US D 595,854; D 597,672; D 694,189; D697 030

Michelangelo is a tradename of Otto Bock Healthcare GmbH.

Michelangelo is a registered trademark in many countries of the world, beside others registered at the US Patent and Trademark Office, Reg.–No. 4008171.



Otto Bock Healthcare Products GmbH
Brehmstraße 16 · 1110 Wien · Austria
T +43-1 523 37 86 · F +43-1 523 22 64
info.austria@ottobock.com · www.ottobock.com