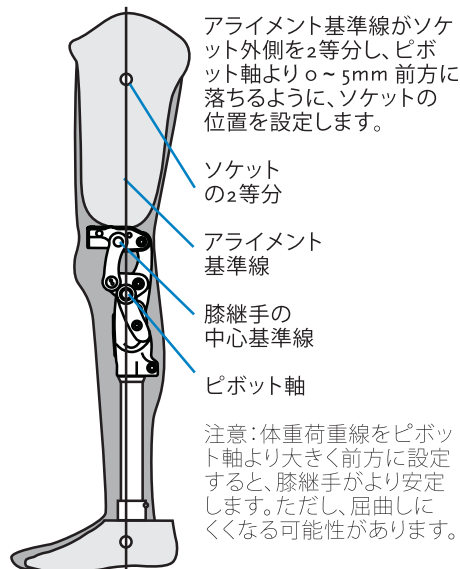


# トータルニーのシステム調整

## 推奨されるアライメント



## 立脚相および軽度屈曲の調整

1100	色	硬さ	装着者の体重
	緑	柔らかい	14-20kg
	黒	普通	20-29kg
	赤	硬い	29-36kg
	黄	非常に硬い	36-45kg

0002, 0102, 0601	色	硬さ	装着者の体重
	緑	柔らかい	35-50kg
	黒	普通	50-70kg
	赤	硬い	70-90kg
	黄	非常に硬い	90-100kg

2100	色	硬さ	装着者の体重
	黒	柔らかい	50-70kg
	赤	普通	70-90kg
	黄	硬い	90-110kg
	オレンジ	非常に硬い	110-125kg

## シムの調整

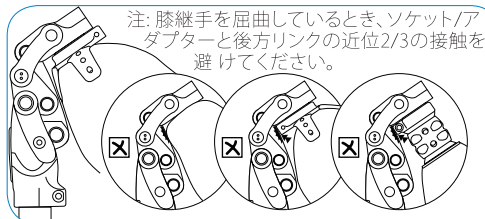
シムの厚みを増加すると、安定性を減少させ幾何学ロックのリリースを早めます。シムの厚みを減少させると、安定性を増し幾何学ロックのリリースを遅らせます。

## 足部における注意：

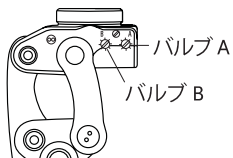
- ・足部の踵が柔らかい場合は柔らかいパンパーを選択してください。
- ・足部の踵が硬い場合は硬いパンパーを選択してください。

## モデルの選択

TKモデル	動作	体重制限
TK1900	ケーデンスが一定	100 kg
TK2000	ケーデンスを変えられる	100 kg
TK2100	ケーデンスを変えられる(衝撃あり/なし)	125 kg
TK1100	小児用	45 kg



## 遊脚制御の調整 油圧抵抗性の調整 - 2000および2100



**出荷時設定:**  
油圧弁はあらかじめ以下のとおりに設定されています。

- バルブA: 3/4 オープン
- バルブB: 3/4 オープン
- バルブC: 1~1/2 オープン

### 屈曲抵抗



### 屈曲抵抗

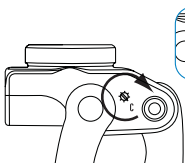
• バルブA - Aのバルブは、60°から完全な屈曲位までの抵抗を制御します。

• バルブB - Bのバルブは、完全な伸展位から60°(0~60)までの抵抗を制御します。

• バルブC - Cのバルブは、伸展抵抗を制御します。

### 伸展抵抗

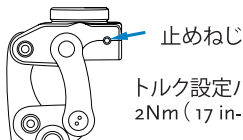
時計回りに回すと弁が閉じ、抵抗が増します。



反時計回りに回すと弁が開き、抵抗が減ります。

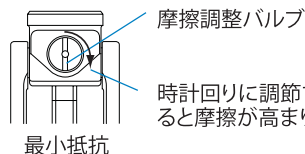
注意: バルブを締めすぎたり、バルブを全て閉じたままで膝を屈曲すると、バルブの故障の原因となります。

## ポリマー摩擦による遊脚相制御の調整 - 1900



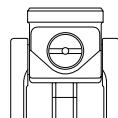
止めねじ  
トルク設定バルブ:  
2Nm (17 in-lbs)

注意: 1/2回転以上回さないでください。



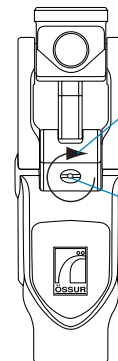
摩擦調整バルブ  
時計回りに調節すると摩擦が高まります。

最小抵抗



最大抵抗  
1/4回転

## 伸展プロモーター - 1100、1900、2000および2100



時計回りに回転させると踵の跳ね上がりを抑えられます。

伸展プロモーター調節ネジ

伸展プロモーターは、踵の過度の跳ね上がりを抑えることが目的です。伸展プロモーターは、メーカー出荷時には最小に設定されています。

パシフィックサプライ株式会社 グループ事業開発本部

〒574-0064 大阪府大東市御領1-12-1

Tel: 072 875 8013 Fax: 072 875 8017

Ossur Asia

Tel: +86 21 6127 1700

Fax: +89 21 6127 1799



Life Without Limitations®