

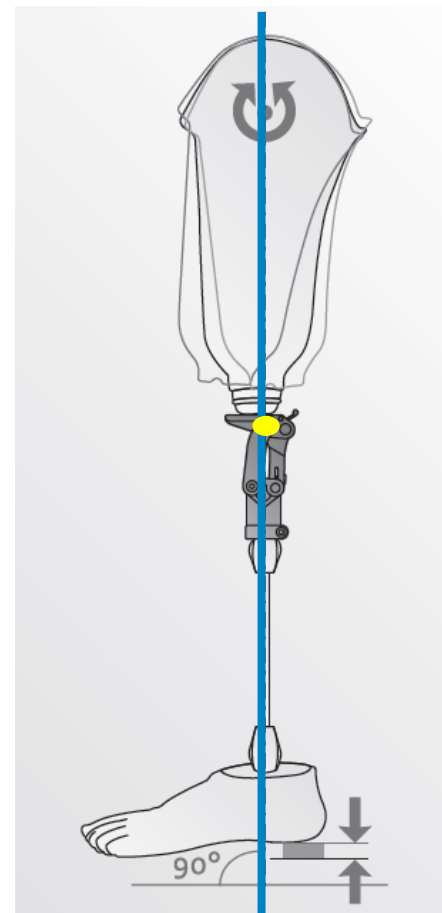
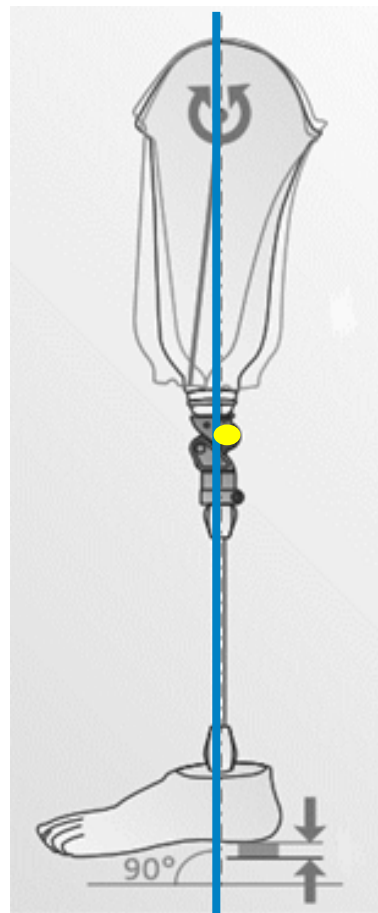
# アライメント

## 単軸

- 坐骨レベルでソケットを2等分したアライメントの基準線が膝軸の5-15mm前方と、Flex Footの後方3分の1の印を通して設定する。

## 多軸

- 坐骨レベルでソケットを2等分したアライメントの基準線が前上方軸と、Flex Footの後方3分の1の印を通して設定する。



# OM8

## ・立脚リリースの設定

- 時計回り (+) より早いリリース、よりダイナミックに
- 反時計回り (-) より遅い立脚リリース、より安全に



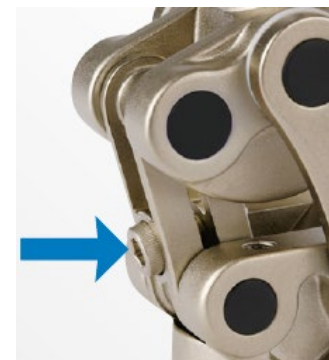
## ・伸展バネの設定

- 時計回り (+) 伸展補助を大きく
- 反時計回り (-) 伸展補助を小さく



## ・軸摩擦の設定

- 時計回り (+) 軸摩擦を大きく
- 反時計回り (-) 軸摩擦を小さく

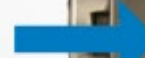


# OFM2

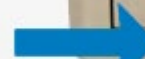
## ・ブレーキ感度の調整 (L)

- 時計回り (-) 感度を下げる
- 反時計回り (+) 感度を上げる

L



B



## ・ブレーキ遊び調整ネジ (B)

- 長期間の使用で遊びが生じた場合、ネジを締める (+)
- 締めすぎると遊脚時の過度の摩擦
- 時計回り (-) ブレーキの遊びを小さく
- 反時計回り (+) ブレーキの遊びを大きく

## ・ロッキング機能の解除

- 解除レバーを押し上げた状態で保つ
- ネジを解除レバーの中へ締め込む  
\*解除ネジは必ずロックタイトで固定すること!



## ・伸展補助バネ (I)

- 時計回り (+) 伸展補助を大きく
- 反時計回り (-) 伸展補助を小さく



# OFM1

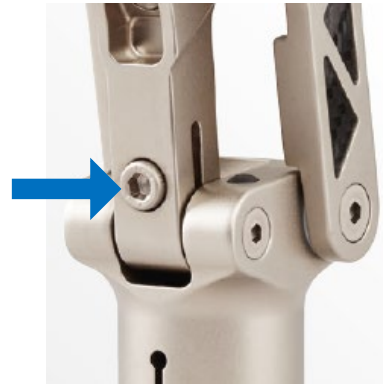


## •伸展補助の設定:

- 時計回り (+) 伸展補助をより強く
- 反時計回り (-) 伸展補助をより弱く

## •軸摩擦の設定:

- 時計回り (+) 軸摩擦をより大きく
- 反時計回り (-) 軸摩擦をより小さく



## ロッキング機能の解除

解除レバーを引き上げた状態で保つ  
ネジを解除レバーの中へ締め込む

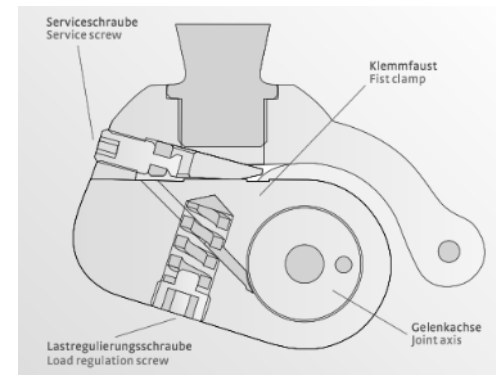
\* 解除ネジは必ずロックタイトで固定すること!



# OP4

## •ブレーキ感度 (L)

- 時計回り (-) 感度を下げる
- 反時計回り (+) 感度を上げる



## •屈曲バルブの調整 (F)

- 時計回り (+) 屈曲抵抗を大きく
- 反時計回り (-) 屈曲抵抗を小さく

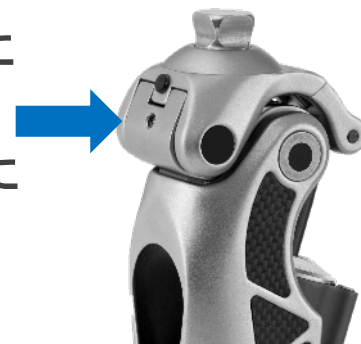


## •伸展バルブの調整 (E)

- 時計回り (+) 伸展抵抗を大きく
- 反時計回り (-) 伸展抵抗を小さく

## •ブレーキ遊び調整ネジ (B)

- 長期間の使用において遊びが生じた場合にのみネジを締める (+)
- 締めすぎると過度の遊脚時の摩擦の原因に
- 時計回り (-) ブレーキの遊びを小さく
- 反時計回り (+) ブレーキの遊びを大きく



# OP5

## •伸展バルブの設定 (E)

- 時計回り (+) 伸展抵抗を大きく
- 反時計回り (-) 伸展抵抗を小さく



## •屈曲バルブの設定 (F)

- 時計回り (+) 屈曲抵抗を大きく
- 反時計回り (-) 屈曲抵抗を小さく

# OHP3

## •立脚解除の設定 (ダイナミックウェッジセット)

- ウェッジなし = 立脚解除をより遅く、より安全に
- ウェッジA = 安全性とダイナミック性
- ウェッジB = 立脚解除をより早く、よりダイナミックに



## •伸展バルブの設定 (E)

- 時計回り (+) 伸展抵抗を大きく
- 反時計回り (-) 伸展抵抗を小さく



## •屈曲バルブの設定 (F)

- 時計回り (+) 屈曲抵抗を大きく
- 反時計回り (-) 屈曲抵抗を小さく



# OH7

## ・立脚解除の設定 (1つのウェッジが付属)

- ウェッジなし = 立脚解除をより遅く、より安全に
- ウェッジあり = 立脚解除がより早く、よりダイナミックに



## ・バルブA – 屈曲の設定 > 屈曲角度 60°

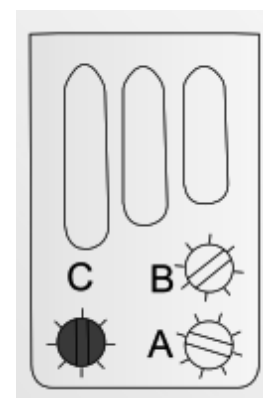
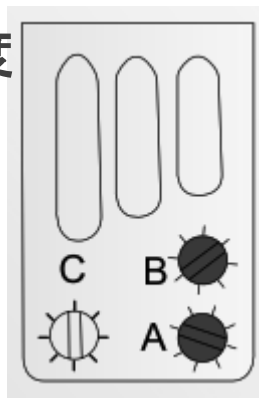
- 時計回り (+) 屈曲抵抗を大きく
- 反時計回り (-) 屈曲抵抗を小さく

## ・バルブB – 屈曲の設定 < 屈曲角度 60°

- 時計回り (+) 屈曲抵抗を大きく
- 反時計回り (-) 屈曲抵抗を小さく

## ・バルブC – 伸展の設定

- 時計回り (+) 伸展抵抗を大きく
- 反時計回り (-) 伸展抵抗を小さく





# Paso Knee

## •立脚解除の設定 (ダイナミックウェッジ セット)

- ウェッジなし = 立脚解除をより遅く、より安全に
- ウェッジA = 安全性とダイナミック性
- ウェッジB = 立脚解除をより早く、よりダイナミックに

