理論に基づいた体系的な MILINE™調整手順

背屈制動スプリングと底屈制限ピン

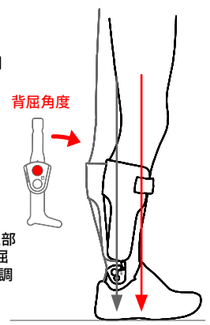
ステップ1: ベンチアライメントの調整

足関節アライメントは0°に設定します. 底屈可動域(PF ROM)設定を0°に調整します.背屈可動域(DF ROM)設定も0°に調整します.

ステップ2: 静止立位アライメント

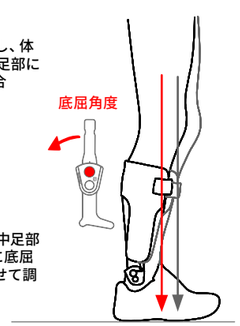
底屈および背屈角度は0°のまま、下腿前傾角度の調整を行います.

現象
膝関節が進展し、体重荷重線が踵側に下りている場合



調整
体重荷重線が中足部に下りるように背屈角度を増加させて調整します

現象
膝関節が屈曲し、体重荷重線が前足部に下りている場合



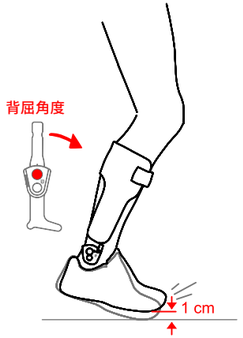
調整
体重荷重線が中足部に下りるように底屈角度を増加させて調整します

静止立位

ステップ3: 遊脚期アライメント

底屈および背屈角度は0°のまま、下腿前傾角度の調整を行います.

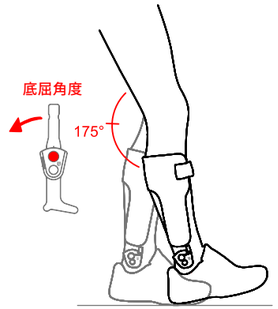
現象
遊脚中期にトウクリアランスが十分ではない



調整
背屈角度を増加させてトウクリアランスを増加させます

遊脚中期

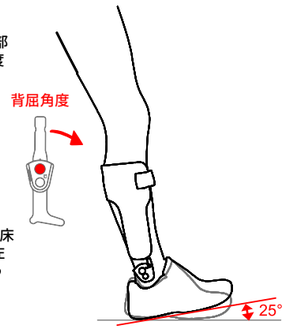
現象
歩幅の短縮の有無に関わらず、遊脚終期に膝の伸展が不十分



調整
歩幅を左右対象にし、膝関節の伸展を増加させるために底屈角度を増加させます

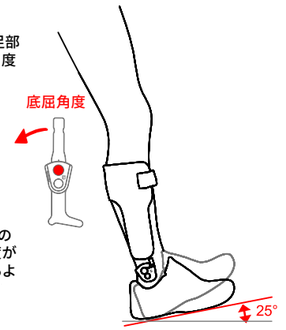
遊脚終期

現象
初期接地時に足部の床に対する角度が小さい



調整
背屈角度, 足部の床に対する角度が左右対称になるように調整します

現象
初期接地時に足部の床に対する角度が小さい

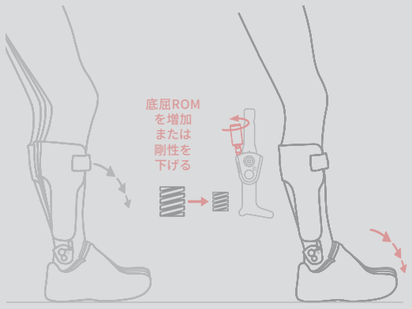


調整
底屈角度, 足部の床に対する角度が左右対称になるように調整します

初期接地

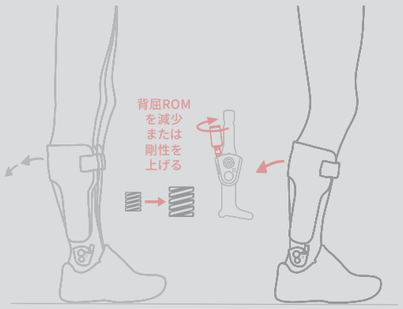
ステップ4A: 立脚期前半においての調整

背屈可動域は0°設定のまま,底屈可動域を調整します. 底屈可動域の増加に伴い, 初期接地時に足部の床に対する角度が減少する場合, 設定を元に戻すか, スプリング剛性をより高いものに上げます.



現象
足関節の底屈が制限された状態のヒールロッカーで急速な膝屈曲が起こる

調整
膝屈曲を遅らせるために底屈可動域を増加させます. 膝屈曲を遅らせるために, 底屈可動域を10°以上調整しなければならない場合は, 底屈スプリング剛性を下げます



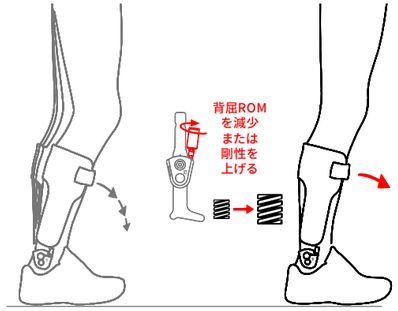
現象
立脚中期の前に膝の過伸展が起こる

調整
膝の過伸展を減少させるために, 底屈可動域を減少させます. 注意: 膝の過伸展を減少させるために, 底屈可動域を5° 以上調整しなければならない場合, 背屈スプリングの剛性を上げます

ヒールロッカー

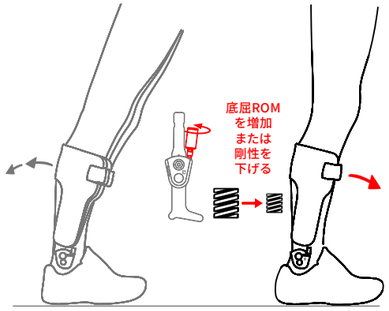
ステップ4B: 立脚期後半においての調整

背屈可動域を調整



現象
立脚中期後の膝折れ

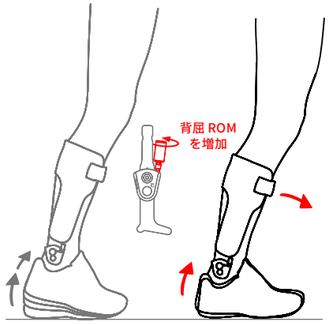
調整
膝折れを防ぐために, 背屈可動域を減少させます. 注意: 背屈可動域を5°以上調整しなければならない場合, 背屈スプリングの剛性を上げます



現象
立脚中期後に膝の過伸展が起こる

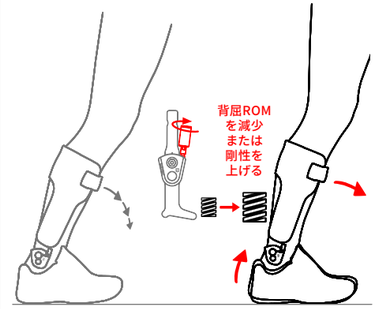
調整
膝の過伸展を減少させるために, 背屈可動域を増加させます. 注意: 背屈可動域を10°以上調整しなければならない場合, 背屈スプリング剛性を下げます

アンクルロッカー



現象
膝の伸展の有無に関わらず踵離床が早い

調整
踵離床を遅らせるために背屈可動域を増加させます



現象
膝の屈曲に関わらず踵離床が遅い

調整
踵離床を起こすために背屈可動域を減少させます. 注意: 背屈可動域を5° 以上調整しなければならない場合, 背屈スプリング剛性を上げます

フォアフットロッカー

©2023 Becker Othopedic Appliance Co.
無断複写転載禁じます

BECKER

理論に基づいた体系的な MILINE™調整手順

底屈制動スプリングと背屈制限ピン

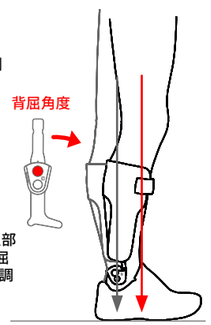
ステップ1: ベンチアライメントの調整

足関節アライメントは0°に設定します. 底屈可動域(PF ROM)設定を0°に調整します.背屈可動域(DF ROM)設定も0°に調整します.

ステップ2: 静止立位アライメント

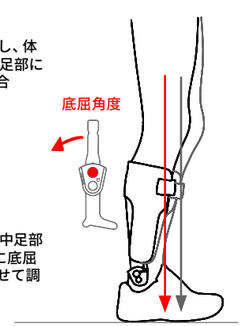
底屈および背屈角度は0°のまま、下腿前傾角度の調整を行います.

現象
膝関節が進展し、体重荷重線が踵側に下りている場合



調整
体重荷重線が中足部に下りるように背屈角度を増加させて調整します

現象
膝関節が屈曲し、体重荷重線が前足部に下りている場合



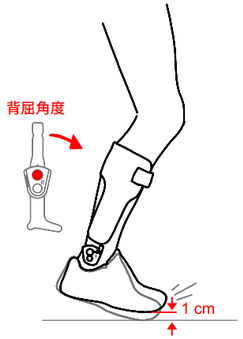
調整
体重荷重線が中足部に下りるように底屈角度を増加させて調整します

静止立位

ステップ3: 遊脚期アライメント

底屈および背屈角度は0°のまま、下腿前傾角度の調整を行います.

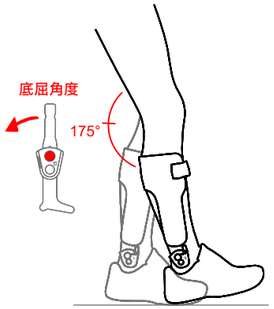
現象
遊脚中期にトウクリアランスが十分ではない



調整
背屈角度を増加させてトウクリアランスを増加させます

遊脚中期

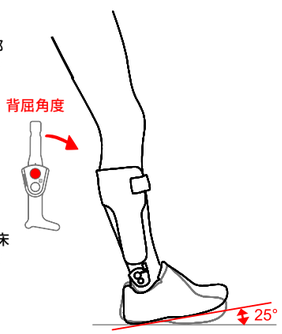
現象
歩幅の短縮の有無に関わらず、遊脚終期に膝の伸展が不十分



調整
歩幅を左右対象にし、膝関節の伸展を増加させるために底屈角度を増加させます

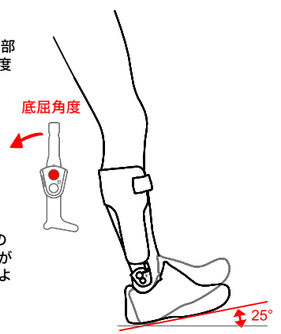
遊脚終期

現象
初期接地時に足部の床に対する角度が小さい



調整
背屈角度. 足部の床に対する角度が左右対称になるように調整します

現象
初期接地時に足部の床に対する角度が小さい

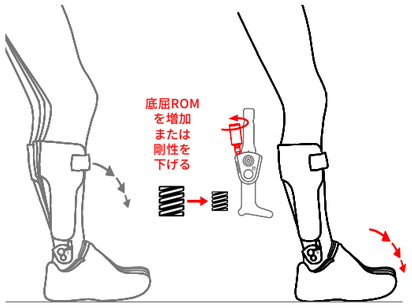


調整
底屈角度. 足部の床に対する角度が左右対称になるように調整します

初期接地

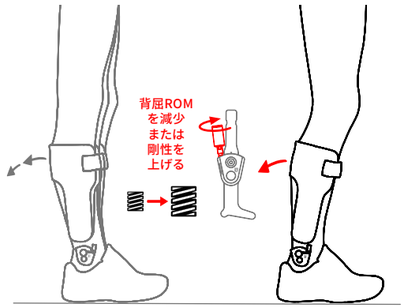
ステップ4A: 立脚期前半においての調整

背屈可動域は0°設定のまま,底屈可動域を調整します. 底屈可動域の増加に伴い, 初期接地時に足部の床に対する角度が減少する場合, 設定を元に戻すか, スプリング剛性をより高いものに上げます.



現象
足関節の底屈が制限された状態のヒールロッカーで急速な膝屈曲が起こる

調整
膝屈曲を遅らせるために底屈可動域を増加させます. 膝屈曲を遅らせるために, 底屈可動域を10°以上調整しなければならない場合は, 底屈スプリング剛性を下げます



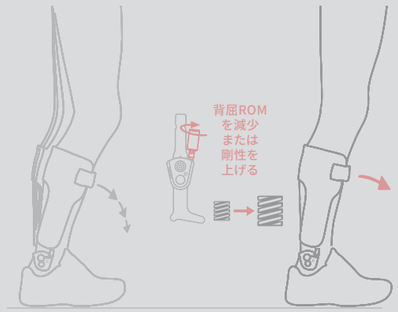
現象
立脚中期の前に膝の過伸展が起こる

調整
膝の過伸展を減少させるために, 底屈可動域を減少させます. 注意: 膝の過伸展を減少させるために, 底屈可動域を5° 以上調整しなければならない場合, 底屈スプリング剛性を上げます

ヒールロッカー

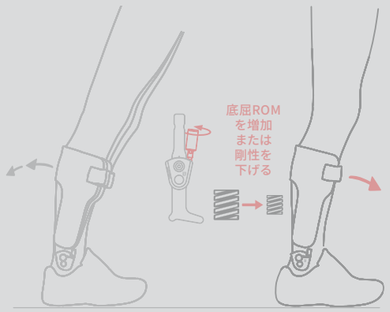
ステップ4B: 立脚期後半においての調整

背屈可動域を調整



現象
立脚中期後の膝折れ

調整
膝折れを防ぐために, 背屈可動域を減少させます. 注意: 背屈可動域を5°以上調整しなければならない場合, 背屈スプリングの剛性を上げます



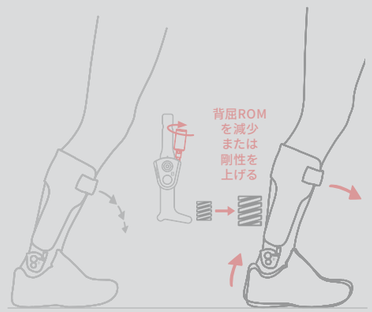
現象
立脚中期後に膝の過伸展が起こる

調整
膝の過伸展を減少させるために, 背屈可動域を増加させます. 注意: 背屈可動域を10°以上調整しなければならない場合, 背屈スプリング剛性を下げます

アンクルロッカー

現象
膝の伸展の有無に関わらず踵離床が早い

調整
踵離床を遅らせるために背屈可動域を増加させます



現象
膝の屈曲に関わらず踵離床が遅い

調整
踵離床を起こすために背屈可動域を減少させます. 注意: 背屈可動域を5° 以上調整しなければならない場合, 背屈スプリング剛性を上げます

フォアフットロッカー

©2023 Becker Othopedic Appliance Co.
無断複写転載禁じます