

手継手 製作マニュアル

10V39 屈曲手継手



1 はじめに

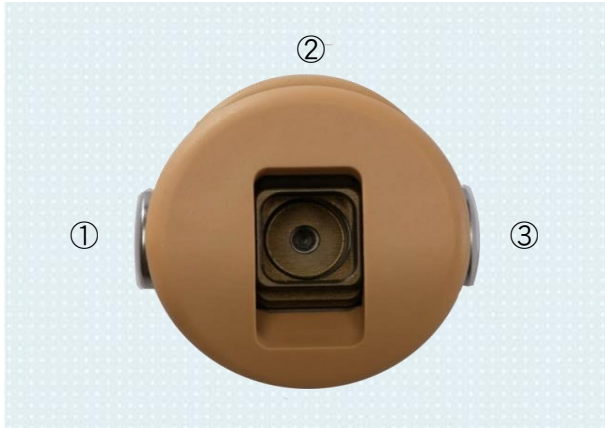
1.1 機能

ボタン操作により、リストの掌背屈、回旋、手先具の取外しが可能な手継手です。
プッシュボタンを離すとロックされます。

掌屈：15° /30° /45°

背屈：15°

回旋：18° 毎に20カ所



ボタン操作

- ① 手先具の取外し
- ② 回旋
- ③ 掌背屈

1.2 サイズ

10V39 屈曲手継手は10A30と合わせて使用します。



製品番号	直径
10V39=45	45mm
10V39=50	50mm

製品番号	ネジタイプ
10A30=M12x1.5	ミリ
10A30=1/2"-20	インチ

*10A30は別売りです。

【補足】

取外しを容易にするため10A30=*にはスプリングが付いています。手先具を装着する場合、ロックされるまでリストユニットにしっかりと挿入してください。

2 準備

2.1 前腕ソケット



ソケット支持部をラミネーションする際は、10V39 屈曲手継手が設置できるように形状を整えておいてください。

上腕義手で、殻構造肘継手を使用する場合は、リスト部分のサイズを合わせてください。

製品番号	直径	肘継手
10V39=45	45mm	12K42=45、12K5=45
10V39=50	50mm	12K42=50、12K5=50

2.2 材料



- ① 617H21：ジーゲルハルツ
- ② 617P37：硬化剤 アクリル樹脂用
- ③ 639A1：タルカムパウダー



2.2.1 タルクパテ

ラミネーションリングとソケットの隙間が広すぎる場合には、タルクパテで接着します。

タルクパテの使用方法

- 1) 少量の617H21 ジーゲルハルツに639A1 タルクパウダーを加えて、ジェラートほどの硬さにします。
- 2) 617P37 硬化剤 アクリル樹脂用を混ぜ、接着する箇所に塗布します。
- 3) はみ出たパテは取り除いてください。

3 10V39の取付け



ラミネーションリングを3mmの六角レンチで取外します。



ラミネーションリングが接着剤で汚れないように、プロテクトカバーを取付けます。

【注意】

回旋用の穴および本体との取付けネジ部分に接着剤が付かないように注意してください。



前腕ソケットに、掌屈する方向に従い適切な位置にラミネーションリングを設置する位置を決めます。

掌屈の方向はラミネーションリングの小さな窪みで判別することができます。



前腕ソケットのラミネーションリングが嵌る部分に印を付け、強固な接続をするために接着部分を粗します。

ジーゲルを接着面に塗布し、ラミネーションリングを接着します。

617H21：ジーゲルハルツ

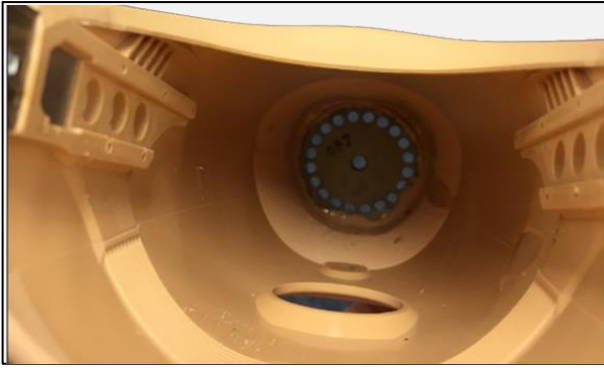
617P37：硬化剤 アクリル樹脂用

【補足】

ソケット遠位端をテープ等で塞ぎ、ソケット内側より隙間にジーゲルハルツを流し入れる方法もあります。

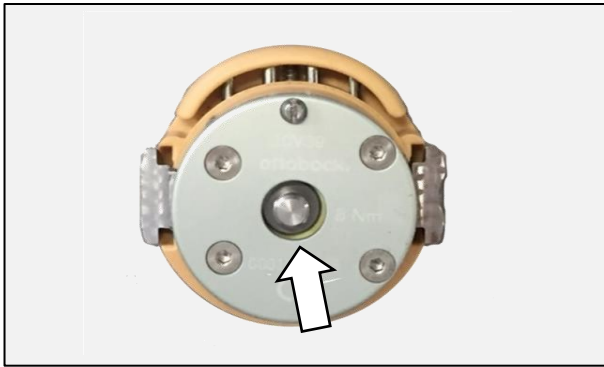
【補足】

ラミネーションリングとソケットの隙間が広い場合には、タルクパテで接着します。



接着剤が硬化したらプロテクトカバーを取外します。

接着剤がラミネーションリングとソケットの間に広がっているか、またはラミネーションリング底面の穴に付いていないかを確認します。



屈曲リスト本体の、ラミネーションリングと接続するネジ部分にロックタイトを塗布します。

締め付けトルク値5Nmで取付けます。



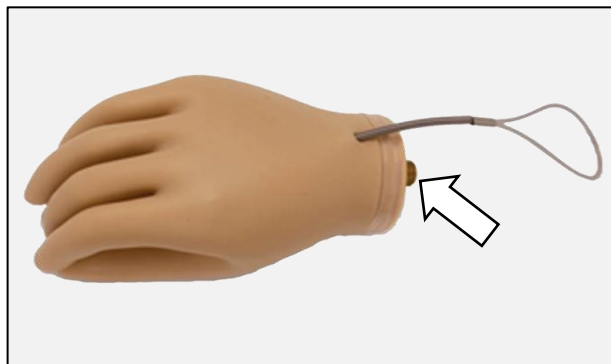
【注意】

4カ所の六角ネジは絶対に取外さないでください。

4 10A30の取付け



アセトンでネジ部分を綺麗に拭き取ります。
拭いた後は空気乾燥させ、拭いた箇所は触らないようにしてください。



手先具のネジ部分にロックタイト601(外さない部位に使用する高強度のもの)を塗布し、10A30 アダプターにねじ込みます。

【注意】

手先具と10A30は外れないように確実に接着してください。

【注意】

10A30の面が、ハンドの掌背屈方向と平行になるように取付けてください。

位置がずれていると掌背屈した時に斜めになります。



10A30を取付けた手先具を10V39に挿入し、アライメントを調整してください。

完成です。

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.co.jp



製作マニュアルダウンロードサイト
<http://www.p.ottobock.jp/manual/manual2.html>