

残存機能を「最大限」に発揮する。

H25-27年度障害者自立支援機器等開発促進事業

アクティブギプス

自立支援用装着型ロボット

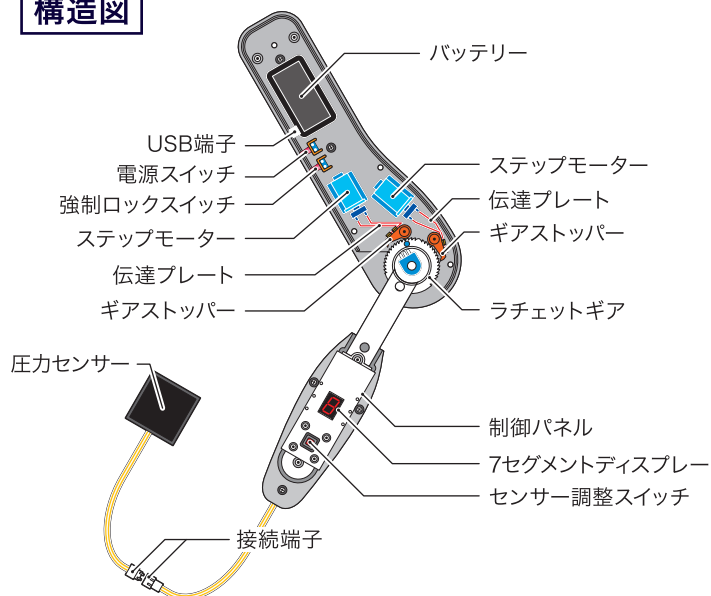
アクティブギプスは上肢に障害がある方を対象として開発された電動ロック機能を有する肘ヒンジ継手です。主に手の平に装着する圧力センサーからの信号により装着者の必要なタイミングで肘関節の保持を行います。

LJAGA-1701L LJAGA-1701R

完成例

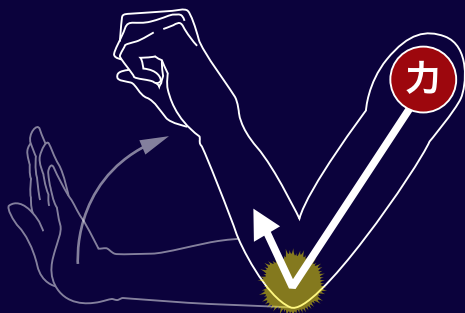


構造図



残存機能の発揮とは

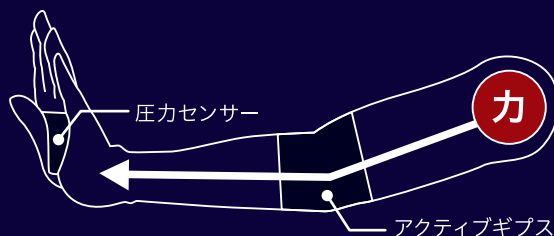
アクティブギプス使用前



車いす操作や押し扉など何かを押す動作をする時に肘が固定できず折れてしまい力を伝える事ができない。



アクティブギプス使用后



押す動作をする時に圧力センサーに物が触れている間は肘がロックされるので力を伝える事ができる。

一般仕様

動作概要	4つのセンサー入力をもとに、肘関節の保持を行う
外形寸法	縦326mm×横幅最大55mm×高さ242mm ※1
重量	片腕あたり260g (装具込参考値550g)
材質	主にアルミニウム合金(A7075/A2024)PC-ABS樹脂など
可動範囲	屈曲-伸展角度120° 肘角8°
体重制限	80kg以下
動作時間	最長30時間(標準動作時) ※2
電源	リチウムポリマー電池 DC3.7V 700mA ※3
圧力センサー	10段階の感度調整が可能(2種制御切換あり)

装具との接続方法

上腕	装具側よりナット締め 3箇所
前腕	装具側よりナット締め 2箇所

充電仕様

充電器	入力電圧AC100~240V 周波数50/60Hz ※4
ケーブル	USB-USBmicroB(付属)

※1 肘関節より上腕側164mm前腕側162mm/高さ寸法は上腕装具取付面より ※2 動作状況、動作環境により変化します。 ※3、4 発火の恐れがあるので付属の充電器以外からは充電しないでください。

販売元



株式会社 啓愛義肢材料販売所

東京営業所 名古屋営業所 仙台営業所 大阪営業所 札幌営業所
E-mail info@kioa.co.jp URL <http://www.po.kioa.co.jp>

開発元・製造元



株式会社 ルミナス ジャパン

〒959-3134 新潟県村上市羽ヶ榎68
TEL 0254-62-2332(代) FAX 0254-62-2589
E-mail info@luminous.co.jp
URL <http://www.luminous.co.jp>

開発元



国立大学法人 三重大学

工学部 機械工学科 メカトロニクス研究室
〒514-8507 三重県津市栗真町屋町1577
E-mail yanolab@robot.mach.mie-u.ac.jp
URL <http://www.robot.mach.mie-u.ac.jp>