

ottobock.



CE

connectgo.pro 560X29-2=*

FR Instructions d'utilisation (personnel spécialisé)	3
---	----------

1	Avant-propos	6
2	Description du produit.....	6
3	Utilisation conforme	6
3.1	Destination	6
3.2	Qualification	6
3.2.1	Qualification de l'orthoprothésiste	6
3.2.2	Qualification du personnel thérapeutique spécialisé	6
4	Sécurité	7
4.1	Signification des niveaux d'alerte.....	7
4.2	Consignes générales de sécurité	7
5	Configuration minimale requise	7
6	Utilisation	7
7	Démarrage de l'application de réglage	7
8	Établissement de la connexion Bluetooth avec le composant	8
9	Compte Ottobock ID	8
10	Certification	9
11	Rôle de l'utilisateur	9
12	Éléments de commande de l'application de réglage.....	9
12.1	Menu principal avancé	11
12.2	Gestion des données	12
12.2.1	Sauvegarde manuelle des données.....	13
12.2.2	Filtrage des données	14
12.2.3	Vue détaillée d'un enregistrement.....	14
12.2.4	Transmission des données à un autre composant	14
13	Connecter/déconnecter le composant	16
14	Consultation de l'état du composant.....	16
15	Modification du nom du composant	18
16	Désactivation/activation de la fonction Bluetooth du composant.....	18
17	Affichage du code PIN Bluetooth	18
18	Fonction de verrouillage manuel.....	20
19	Modification des paramètres (Kenevo)	21
19.1	Sélection du mode d'activité	21
19.1.1	Mode d'activité A (mode verrouillé)	21
19.1.2	Mode d'activité B (mode semi-verrouillé)	21
19.1.3	Mode d'activité B+ (mode semi-verrouillé avec flexion en phase d'appui)	21
19.1.4	Mode d'activité C (mode adaptatif)	21
19.2	Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans les modes d'activité	22

19.3	Vue d'ensemble des fonctions dans les modes d'activité.....	22
19.4	Signaux de retour d'entraînement	24
19.5	Représentation graphique de la charge prothétique	25
19.6	Calibrage (Kenevo).....	26
20	MyModes	26
20.1	Ajouter MyMode	27
20.2	Ajustement de MyMode.....	27
20.2.1	Paramètres modifiables	28
20.3	MyMode défini par l'utilisateur	28
20.4	Activer MyMode	29
20.5	Supprimer MyMode	29
20.6	Modification du nom du MyMode.....	29
20.7	Particularités des MyModes (C-Brace).....	30
20.7.1	MyMode « Mode entraînement »	30
20.7.2	MyMode « Geler la position »	30
21	Modification des réglages (C-Leg).....	32
21.1	Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans le mode de base	32
21.2	Vue d'ensemble des fonctions en mode de base	33
21.3	Activation du mode de sommeil profond (C-Leg)	35
21.4	Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans les MyModes (C-Leg)	36
21.5	Calibrage (C-Leg)	37
22	Modifier les paramètres (Genium, Genium X3)	37
22.1	Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans le mode de base	37
22.2	Vue d'ensemble des fonctions en mode de base	38
22.3	Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans MyModes (Genium, Genium X3)	41
22.4	Arrêt/mise en marche du composant.....	42
23	Modifier les paramètres (Genium X4).....	43
23.1	Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans le mode de base	43
23.2	Activation du mode de sommeil profond (Genium)	44
23.3	Vue d'ensemble des fonctions en mode de base	44
23.4	Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans MyModes (Genium X4)	49
23.5	Arrêt/mise en marche du composant.....	50
24	Modification des paramètres (C-Brace)	51
24.1	Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans le mode de base	51
24.2	Vue d'ensemble des fonctions en mode de base	52
24.3	Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans les MyModes (C-Brace).....	54
24.4	Calibrage (C-Brace)	54
25	Informations légales	55
25.1	Marque	55
25.2	Conformité CE	55
26	Caractéristiques techniques	55
27	Annexe	56
27.1	Symboles utilisés.....	56

27.2	Dépannage.....	56
------	----------------	----

1 Avant-propos

INFORMATION

Date de la dernière mise à jour : 2025-09-08

- Lire attentivement l'intégralité de ce document avant d'utiliser le produit et respecter les consignes de sécurité.
- S'adresser au fabricant pour toute question concernant le produit ou en cas de problèmes.
- Tout incident grave survenu en rapport avec le produit, notamment s'il provoque une aggravation de l'état de santé, doit être signalé au fabricant et à l'autorité compétente du pays concerné.

L'application de réglage « connectgo.pro 560X29-2=* » est appelée ci-après application de réglage / produit.

D'autres langues de cette notice d'utilisation sont disponibles en ligne ou peuvent être commandées gratuitement sous forme imprimée à l'adresse e-mail « order-ifu@ottobock.com ».

Document: 647G1834 **Version:** 05

Download: <https://product-documents.ottobock.com/IFU/INT/560X29-2/647G1834/05/O/S/F>

2 Description du produit



Cette application de réglage permet d'ajuster le composant aux besoins d'un utilisateur. L'application de réglage sert de guide pas-à-pas tout au long du réglage.

L'application de réglage permet également d'effectuer des configurations pour l'application utilisateur.

Avant la première utilisation, il faut créer un compte utilisateur (enregistrement).

L'alignement de la prothèse peut également être effectué sans compte utilisateur.

L'utilisation de l'application de réglage nécessite de consentir à ses « conditions d'utilisation ». L'application de réglage ne peut pas être utilisée sans le consentement de l'utilisateur.

3 Utilisation conforme

3.1 Destination

Fonctionnalité de base de l'application

- Réglage des exoprothèses / orthèses du membre inférieur par un personnel spécialisé via une communication sans fil entre l'appareil mobile et la prothèse / l'orthèse.
- Échange de données pour authentifier les utilisateurs.

3.2 Qualification

3.2.1 Qualification de l'orthoprothésiste

La configuration d'un composant sur l'utilisateur à l'aide de l'application de réglage ne peut être effectuée qu'après une formation produit et une certification appropriées. Pour ce faire, sélectionner le rôle « **Orthoprothésiste** » (consulter la page 9) pour l'utilisateur. Après les mises à jour de l'application, d'autres formations produit / certifications peuvent être nécessaires.

3.2.2 Qualification du personnel thérapeutique spécialisé

L'utilisation de l'application en tant que thérapeute pour l'articulation de genou Kenevo ne peut être effectuée qu'après une formation produit et une certification appropriées. Pour ce faire, sélectionner le rôle « **Thérapeute** » (consulter la page 9) pour l'utilisateur

4 Sécurité

4.1 Signification des niveaux d'alerte

PRUDENCE! Le non-respect des consignes accompagnées de cette mention peut provoquer des accidents et des blessures.

4.2 Consignes générales de sécurité

PRUDENCE! Chutes possibles

- ▶ Aucune phase pendulaire n'est déclenchée sans le calibrage des composants nécessitant un calibrage.
- ▶ L'unité réglée (lb/kg) lors de la saisie du poids du corps doit être respectée.
- ▶ La saisie de données incorrectes (taille du pied, dimensions de la prothèse, poids du corps, etc.) peut empêcher le déclenchement de la phase pendulaire ou entraîner son déclenchement au mauvais moment.

5 Configuration minimale requise

Pour les informations de compatibilité avec les terminaux mobiles et les versions, consulter les informations dans l'Apple App Store ou le Google Play Store.

6 Utilisation

Informations sur l'application de réglage

- L'application de réglage peut être téléchargée gratuitement depuis l'App Store concerné (Apple App Store, Google Play Store). Saisir les mots-clés suivants : « connectgo.pro », « Ottobock ».
- Les grandes tailles de police d'écriture sur des écrans de petite taille peuvent rendre le texte entrecoupé ou illisible. Renseignez-vous sur le fonctionnement des régulateurs et des paramètres de réglage de l'application de réglage en consultant cette notice d'utilisation.
- Les illustrations de la présente notice d'utilisation ne sont fournies qu'à titre d'exemple et peuvent varier en fonction du terminal mobile et de la version utilisés.
- Toujours maintenir l'application de réglage à jour.
- En cas de soupçon de problème de cybersécurité, veuillez vous adresser au fabricant.

7 Démarrage de l'application de réglage

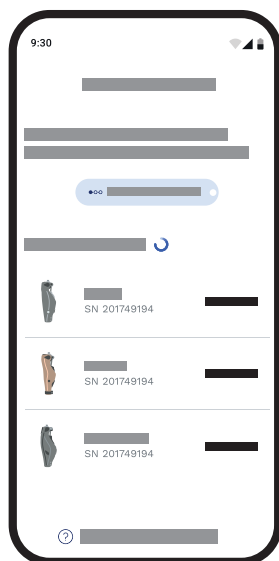
- 1) Appuyer sur l'icône de l'application « connectgo.pro » (🌐).
→ Les conditions d'utilisation et la politique de confidentialité s'affichent.
- 2) Accepter les conditions d'utilisation en cochant la case à sélectionner « **J'accepte** ».
- 3) Appuyer sur la touche « **Accepter** ».
→ L'écran contenant les paramètres de l'application s'affiche.
- 4) Sélectionner la langue préférée de l'interface et l'unité de poids.
- 5) Sélectionner le rôle de l'utilisateur pour l'utilisation de l'application de réglage (consulter la page 9) :
Orthoprothésiste : accès complet à toutes les fonctions de l'application de réglage
Thérapeute : accès limité aux fonctions de l'application de réglage
- 6) Appuyer sur la touche « **Continuer** ».
→ Les options suivantes sont disponibles pour continuer :
 - **Se connecter** : l'enregistrement d'un compte Ottobock ID est requis pour la connexion à un composant (consulter la page 8). En outre, les données relatives à la certification du composant concerné doivent être saisies (consulter la page 9).
 - **Continuer sans connexion** : commencer l'alignement de la prothèse sans enregistrement et sans connexion avec le composant. Pour continuer à utiliser l'application de réglage, l'enregistrement d'un compte Ottobock ID est toutefois nécessaire.

Une fois l'enregistrement du compte Ottobock ID réussi, la recherche de composants disponibles peut être effectuée.

8 Établissement de la connexion Bluetooth avec le composant

En fonction du composant, Bluetooth peut être activé comme suit :

- Faire tourner le composant avec pyramide/raccord fileté de 180° vers le bas (pyramide en haut – pyramide en bas) jusqu'à ce qu'un signal sonore retentisse ou qu'un signal vibratoire soit perceptible. Le signal sonore retentit uniquement en mode de base, pas en MyMode. Pour activer le mode de base, le chargeur/adaptateur de charge doit être branché puis débranché.
- S'il y a des boutons pour allumer le Bluetooth sur le composant, les utiliser pour l'allumer.
- Brancher le chargeur/adaptateur de charge au composant et le débrancher après environ 5 secondes.



Appuyer sur la touche « **Connecter le composant** » pour lancer la recherche des composants disponibles.

- 1) Sélectionner le composant voulu parmi les composants affichés à l'aide du numéro de série et appuyer sur la touche « **Connecter** ».
→ Pendant l'établissement de la connexion, l'icône animée  s'affiche.
- 2) Suivre les indications qui s'affichent ensuite à l'écran.
→ Une fois la connexion établie avec succès, le menu principal de l'application de réglage s'affiche avec l'état du composant connecté.

INFORMATION

Activation permanente de la fonction Bluetooth du composant

Il est recommandé d'activer en permanence la fonction Bluetooth du composant pour la durée d'utilisation de l'application de réglage. Le cas échéant, le Bluetooth doit être réactivé pendant 2 minutes après une interruption de la connexion (retourner le composant ou brancher / débrancher le chargeur / adaptateur). Pour de plus amples informations, consulter le paragraphe « Activer Bluetooth » (consulter la page 18).

9 Compte Ottobock ID

Pour configurer un composant à l'aide de l'application de réglage, merci de créer un compte utilisateur et de se connecter avec ces identifiants.

L'alignement de la prothèse peut également être effectué sans enregistrement / connexion.



-  Pas encore connecté avec un compte Ottobock ID.
Se connecter ou s'enregistrer à un compte Ottobock ID en appuyant sur cette icône.
-  Connecté avec un compte Ottobock ID.
Appuyer sur cette icône pour disposer des options suivantes :
 - **Se déconnecter** : se déconnecter du compte Ottobock ID
 - **Gestion du compte** : gérer les paramètres du compte Ottobock ID, changer le mot de passe ou supprimer le compte

10 Certification

Le réglage d'un composant n'est possible qu'après certification effectuée (expert) du composant concerné. Les données de certification (nom d'utilisateur et mot de passe) peuvent être saisies soit lors de l'établissement de la connexion avec le composant soit collectées via le menu.

- 1) Dans le menu principal de l'application de réglage, appuyer sur le symbole  (« **Plus** ») dans la ligne inférieure.
- 2) Appuyer sur la rubrique « **Certification** » du menu.
→ Les certifications correspondant aux différents composants s'affichent.
- 3) Appuyer sur « **Ajouter** » permet d'ajouter des certificats.
En cas de possession d'un code PIN de déverrouillage, l'autorisation peut être délivrée immédiatement.

11 Rôle de l'utilisateur

Pour utiliser l'application de réglage, les certificats doivent être enregistrés en fonction du rôle de l'utilisateur.

Orthoprothésiste

En tant qu'orthoprothésiste certifié et enregistré, vous disposez de toutes les fonctions de l'application de réglage nécessaires pour adapter le composant à l'utilisateur.

Thérapeute

En tant que thérapeute certifié et enregistré pour l'articulation de genou Kenevo, vous disposez des fonctions suivantes de l'application de réglage :

- Changement du mode d'activité entre « A », « B », « B+ » et « C » (consulter la page 21)
- Activation / désactivation de différentes fonctions (consulter la page 22)
- Réglage restreint du paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** » (consulter la page 22)
- Passage manuel en mode vélo d'appartement
- Activation de signaux de retour pour entraîner certains types de mouvements (consulter la page 24)
- Enregistrement, lecture et exportation d'enregistrements (consulter la page 12) et création de rapports d'activité.
- Le transfert de données entre les composants n'est possible qu'en tant qu'orthoprothésiste certifié.

12 Éléments de commande de l'application de réglage

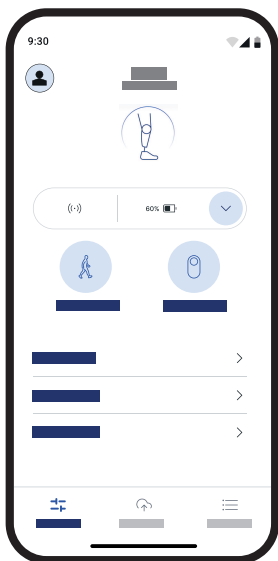
INFORMATION

Les éléments de menu répertoriés ici peuvent différer des éléments de menu réellement affichés, en fonction de la version de l'application de réglage et des composants connectés.

Une fois la connexion au composant sélectionné établie avec succès, le menu principal de l'application de réglage s'affiche automatiquement.



Appuyer sur l'icône  « **Réglage** » permet d'ouvrir le menu principal de l'application de réglage.



 /  Dans le coin supérieur gauche : gérer le compte Ottobock ID

 Connecté au compte Ottobock ID

 Non connecté au compte Ottobock ID

Les rubriques de menu ci-dessous peuvent être configurées comme suit :

 « **Mode de base** » : réglage de base pour le mode de base, ainsi que d'autres paramètres au sous-chapitre « **Fonctions** ».

De plus, il est possible de définir les fonctions / paramètres disponibles dans l'application utilisateur.

 « **MyModes** » (en fonction du composant) : ce menu permet de configurer des MyModes, voir chapitre « MyModes » (consulter la page 26). Ces MyModes sont directement transmis au composant.

 « **ModeEntraînement** » (en fonction du composant) : Pour activer / désactiver les signaux de retour d'entraînement pour des mouvements spécifiques, voir chapitre « Signaux de retour d'entraînement » (consulter la page 24)

Réinitialiser (en fonction du composant) : Réinitialiser le réglage sur l'état antérieur à l'exercice thérapeutique

Données de base : saisir les informations sur l'utilisateur et les données du composant.

Alignement de base : affichage des valeurs pour l'alignement de base.

Calibrage (en fonction du composant) : avant la première utilisation de la prothèse / l'orthèse, le composant doit être calibré. Ce qui permet de garantir que la prothèse / l'orthèse fonctionne parfaitement dès le début.

Pour en savoir plus sur le calibrage des composants :

C-Leg : chapitre « Calibrage (C-Leg) » consulter la page 37

Kenevo : chapitre « Calibrage (Kenevo) » consulter la page 26

C-Brace : chapitre « Calibrage (C-Brace) » consulter la page 54



Les informations suivantes concernant le composant connecté s'affichent dans la ligne sous le composant :

(••) Connexion établie

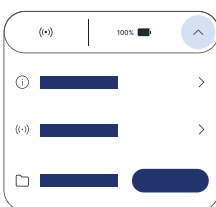
■ État de charge de l'accumulateur

S'il y a une erreur dans le composant, elle est indiquée par des icônes :

⚠ Légère erreur

⚠ Grave erreur

⌵ Ouvrir la barre d'état pour afficher d'autres éléments de menu ou des informations sur les erreurs.



Dans ce menu, les options suivantes sont disponibles :

Statut du composant : voir le chapitre « Consulter l'état du composant » consulter la page 16

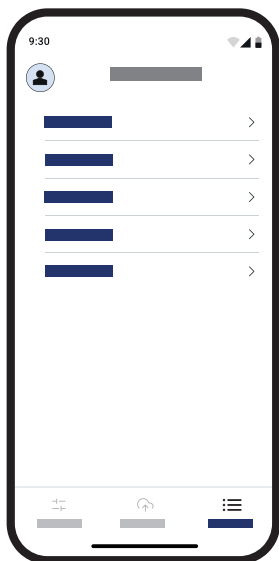
Connexions : voir le chapitre « Connecter / déconnecter le composant » consulter la page 16

Ensemble de données : les données actuelles du composant peuvent être sauvegardées en appuyant sur le bouton « **Enregistrer** ». De plus amples détails sur les données stockées se trouvent dans le chapitre « Gestion des données » consulter la page 12

12.1 Menu principal avancé



► Une fois le symbole ☰ « **Plus** » activé, les éléments de menu suivants sont disponibles :



Certification

Les certifications des composants peuvent être ajoutées au compte Ottobock ID.

Instructions d'utilisation

Afficher / télécharger la notice d'utilisation pour l'application de réglage. Une connexion Internet est requise à cette fin.

Réglages de l'application

Effectuer des réglages supplémentaires dans l'application de réglage (par exemple changement d'unités, modifier la langue)

Nouvelles fonctions

Afficher les nouvelles fonctionnalités de cette version de l'application de réglage

Mentions légales

Affichage des informations / mentions légales sur l'application de réglage.

Afficher les conditions d'utilisation et de licence ainsi que la politique de confidentialité de l'application de réglage.



Appuyer sur l'icône  « **Réglage** » permet d'ouvrir le menu principal de l'application de réglage.

12.2 Gestion des données

À chaque déconnexion du composant, les paramètres et paramètres actuels sont automatiquement enregistrés dans l'appareil mobile connecté.

Il est également possible de sauvegarder à tout moment un enregistrement avec les paramètres actuels (consulter la page 13).

INFORMATION

Application toujours visible

Pendant le transfert de données, l'application doit toujours être ouverte (visible) sur l'appareil mobile. Si l'écran de l'appareil mobile s'éteint, la connexion de données au composant est interrompue et les données ne sont ni enregistrées ni chargées.

Lors de la connexion du composant, seules les données déjà enregistrées dans le composant sont lues. Tous les paramètres de connectgo.pro n'étant pas enregistrés dans le composant, ils ne sont pas transmis lors de l'établissement de la connexion. Il s'agit par exemple des paramètres : « **Contracture en flexion de la hanche (degrés)** », « **Type de pied** », « **Phase d'appui verrouillée** ».



- 1) Appuyer sur l'icône  « **Données** » pour afficher l'aperçu des enregistrements sauvegardés avec une présélection des filtres.
- 2) Sélectionner / désélectionner les filtres en appuyant dessus.
- 3) Après avoir appuyé sur le bouton « **Appliquer** », les enregistrements qui correspondent aux critères de filtrage seront affichés.



Appuyer sur le symbole > pour ouvrir l'enregistrement sélectionné. Les données peuvent être stockées, exportées ou transmises à un autre composant.

Procéder à un nouveau filtrage en appuyant sur l'icône  située à côté du titre.

12.2.1 Sauvegarde manuelle des données



- 1) Dans le menu principal, ouvrir la barre d'état du composant en appuyant sur l'icône .
 - 2) Dans la ligne « **Ensemble de données** », activer la touche « **Enregistrer** ».
- Les paramètres actuels sont enregistrés en tant qu'enregistrement.

12.2.2 Filtrage des données

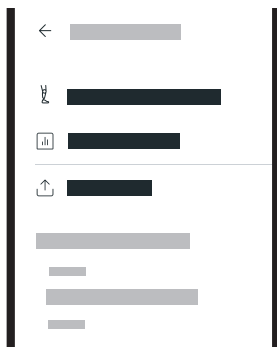


- 1) Dans le menu de l'aperçu des données, appuyer sur l'icône  à côté du titre.
→ La vue « **Options de filtrage** » s'ouvre. Certains filtres sont déjà présélectionnés.
- 2) À partir des propriétés affichées, sélectionner celles à utiliser comme filtre. Appuyer à nouveau pour supprimer le filtre sélectionné.
- 3) Appuyer sur le bouton « **Appliquer** » pour appliquer le filtre.

12.2.3 Vue détaillée d'un enregistrement

Appuyer sur le symbole > pour ouvrir l'enregistrement sélectionné.

Les rubriques de menu suivantes sont également disponibles :



Transmettre au composant : transmettre un enregistrement sauvegardé au composant actuellement connecté.

Rapport d'activités : sélectionner deux enregistrements afin d'exporter l'utilisation du composant au cours de cette période sous forme de rapport d'activité.

Exportation des données : l'enregistrement sauvegardé peut être exporté sous forme de document texte, par exemple pour l'envoyer.

12.2.4 Transmission des données à un autre composant

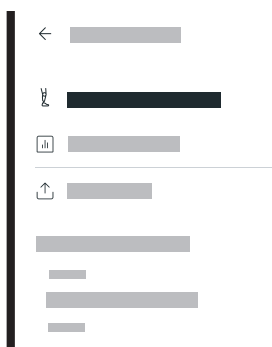
Lorsqu'un nouveau composant est connecté, un enregistrement sauvegardé peut être transmis à ce composant.

Les conditions suivantes doivent être remplies :

- L'enregistrement provient d'un composant similaire.
Il n'est pas possible de transmettre l'enregistrement d'un composant 3B5-4 vers un composant 3C98.
- La version du micrologiciel des deux composants est identique.
- La version du jeu de règles du nouveau composant est identique ou plus récente que la version du composant dans l'enregistrement.

Si ces conditions ne sont pas remplies, un message d'erreur s'affiche lors de l'importation.

Effectuer la transmission de données



- 1) Établir une connexion avec le composant (consulter la page 8).
- 2) Pour accéder à l'aperçu des données, appuyer sur l'icône  « **Données** ».
→ La page « **Options de filtrage** » avec les paramètres de filtre présélectionnés s'ouvre.
- 3) Définir le filtre souhaité sur la page « **Options de filtrage** ».
- 4) Appuyer sur la touche « **Appliquer** ».
→ Les enregistrements qui répondent aux critères de filtrage sont affichés.
- 5) Appuyer sur l'icône « > » de l'enregistrement à transmettre.
→ La vue d'ensemble « **Vue détaillée** » s'ouvre.
- 6) Appuyer sur l'entrée de menu « **Transmettre au composant** ».
- 7) Démarrer la transmission de données en appuyant sur la touche « **Transmettre les réglages** ».
→ Une fois la transmission de données réussie, le code PIN du Bluetooth du composant s'affiche.
- 8) Dans le menu principal, appuyer sur l'entrée de menu « **Données de base** » et vérifier les données.
- 9) Saisir par exemple les entrées « **Contracture en flexion de la hanche (degrés)** », « **Type de pied** », « **Phase d'appui verrouillée** » car ces valeurs ne sont pas stockées dans l'enregistrement.

13 Connecter/déconnecter le composant



- 1) Dans le menu principal, ouvrir la barre d'état du composant en appuyant sur l'icône .
- 2) Appuyer sur l'élément « **Connexions** » du menu.

Ce menu propose les fonctionnalités suivantes :

Déconnecter : déconnexion du composant actuellement connecté

Connecter : connexion à des composants.

La fonction Bluetooth du composant doit être activée. Voir le chapitre « Établissement de la connexion Bluetooth avec le composant » consulter la page 8.

14 Consultation de l'état du composant

INFORMATION

Les éléments de menu répertoriés ici peuvent différer des éléments de menu réellement affichés, en fonction de la version de l'application de réglage et des composants connectés.



- 1) Dans le menu principal, ouvrir la barre d'état du composant en appuyant sur l'icône .
- 2) Appuyer sur l'élément « **Statut du composant** » du menu.

Les éléments de menu suivants sont disponibles :



 : appuyer sur cette icône pour modifier le nom (désignation) du composant actuellement connecté pour l'affichage dans l'application utilisateur.

Composant : désignation et numéro de série du composant connecté.

Batterie : affichage de l'état de charge du composant connecté.

Afficher le mode de sommeil profond dans l'application utilisateur (en fonction du composant) : ce mode peut être activé comme un MyMode dans l'application utilisateur.

Bluetooth : activer / désactiver de manière permanente la fonction Bluetooth.

PIN Bluetooth : afficher le code PIN Bluetooth du composant actuellement connecté.

Fonction de verrouillage manuelle (en fonction du composant) : L'activation de « **Tapotement identifié** » active l'identification de trois tapotements pour le verrouillage manuel de l'articulation de genou prothétique (consulter la page 20). Si l'articulation de genou prothétique est verrouillée, un message correspondant s'affiche.

Éteindre le composant (en fonction du composant) : éteindre le composant pour le transport. Le chargeur / adaptateur de charge et une source d'alimentation sont nécessaires pour la mise en marche.

Volume : modifier le volume des signaux de confirmation. Le volume des signaux d'erreur ne peut pas être modifié.

Hauteur du son (en fonction du composant) : changer la tonalité des signaux de confirmation. La tonalité des signaux d'erreur ne peut pas être modifiée.

Maintenance : informations sur les travaux de maintenance (inspections de service).

Logiciel composant : informations sur le jeu de règles et la version du micrologiciel du composant.

Touche **Éteindre** (en fonction du composant) :
Éteindre le composant pour le transport. L'arrêt et la mise en marche requièrent une prise de courant, un transformateur AC et un chargeur.

15 Modification du nom du composant



Le nom du composant peut être modifié pour différencier les composants dans l'application utilisateur.

- Dans le menu principal, ouvrir la barre d'état du composant en appuyant sur l'icône .



- 1) Appuyer sur l'icône  à côté de la désignation (nom) du composant.
- 2) Saisir le nouveau nom.

INFORMATION: Si les caractères saisis ne correspondent pas au jeu de caractères disponibles pour l'affichage dans l'application utilisateur, le champ est entouré d'un cadre rouge.

- 3) Enregistrer le nouveau nom en appuyant sur la touche « **Enregistrer** ».

16 Désactivation/activation de la fonction Bluetooth du composant

La fonction Bluetooth permet une connexion sans fil du composant à l'application de réglage ou l'application utilisateur. L'utilisateur peut ici désactiver ou activer la fonction Bluetooth du composant à l'aide de l'application de réglage. Lorsque la fonction Bluetooth est désactivée, le Bluetooth peut être activé temporairement (2 minutes) (consulter la page 8) pour établir une liaison à l'application de réglage ou à l'application utilisateur. La fonction Bluetooth du composant peut ensuite être activée en permanence si l'utilisateur le souhaite.

Désactiver la fonction Bluetooth

- 1) Dans le menu principal, ouvrir la barre d'état du composant en appuyant sur l'icône .
 - 2) Appuyer sur la rubrique de menu « **Statut du composant** ».
 - 3) Sous la section « **Bluetooth** », faire glisser le bouton de l'élément de menu « **activée de manière permanente** » vers la gauche  (Désactivé).
- Une fois le composant déconnecté, la fonction Bluetooth est désactivée durablement.

Activer la fonction Bluetooth

- 1) Tourner le composant à 180° ou brancher / débrancher l'adaptateur de charge.
 - La fonction Bluetooth est ensuite activée pendant 2 minutes environ. Pendant ce temps, l'application de réglage doit être lancée et une connexion au composant doit être établie.
 - 2) Dans le menu principal, ouvrir la barre d'état du composant en appuyant sur l'icône .
 - 3) Appuyer sur la rubrique de menu « **Statut du composant** ».
 - 4) Sous la section « **Bluetooth** », faire glisser le bouton de l'élément de menu « **activée de manière permanente** » vers la droite  (Activé).
- La fonction Bluetooth du composant est activée durablement.

17 Affichage du code PIN Bluetooth

Pour établir une connexion avec l'application utilisateur, l'utilisateur doit se munir du PIN du Bluetooth. Ce dernier se trouve sur la carte fournie avec le produit. En cas de perte de la carte, il est possible d'afficher le code PIN Bluetooth en activant une touche. Le code PIN du Bluetooth n'est valable que pour le composant actuellement connecté.

- 1) Dans le menu principal, ouvrir la barre d'état du composant en appuyant sur l'icône .
- 2) Appuyer sur la rubrique de menu « **Statut du composant** ».
- 3) Sous la section « **Bluetooth** », appuyer sur l'icône «  ».

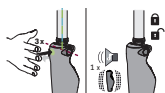
→ Le code PIN Bluetooth du composant actuellement connecté s'affiche.

18 Fonction de verrouillage manuel

(C-Leg, Kenevo)

Avec la fonction de verrouillage manuel, l'utilisateur peut verrouiller et déverrouiller l'articulation de genou avec un tapotement latéral. Cette fonction peut être utilisée dans des situations où le verrouillage manuel est nécessaire pour renforcer le sentiment de sécurité lors de la marche (par exemple sur un sol humide ou lisse).

Dans l'affichage d'état du composant (consulter la page 16), la rubrique « **Fonction de verrouillage manuelle** » du menu permet d'activer ou de désactiver l'identification de tapotements au moyen de l'interrupteur « **Tapotement identifié** ». Ce réglage peut également être effectué via l'application utilisateur en utilisant le réglage « **Fonction de verrouillage manuelle** ».



Fonction activée :

Taper trois fois à hauteur du genou pour verrouiller et déverrouiller l'articulation de genou prothétique.

Fonction désactivée :

Taper trois fois au niveau du genou n'entraîne aucune réaction de l'articulation de genou prothétique.

19 Modification des paramètres (Kenevo)

19.1 Sélection du mode d'activité

19.1.1 Mode d'activité A (mode verrouillé)

Dans ce mode, le composant est bloqué en phase d'appui et phase pendulaire. Aucune phase pendulaire peut être déclenchée. Pour que le patient puisse s'asseoir, le composant doit être déverrouillé par le biais d'un modèle de mouvement.

Cas d'utilisation : besoin très élevé de sécurité, vitesse de marche très faible. L'utilisateur ne peut pas effectuer de pas alternés.

19.1.2 Mode d'activité B (mode semi-verrouillé)

Dans ce mode, le composant est bloqué en phase d'appui. La phase pendulaire est déclenchée quand le composant est déchargé à la fin de la phase d'appui et se déplace vers l'avant à partir de la position de marche.

Cas d'utilisation : besoin élevé de sécurité, vitesse de marche faible.

19.1.3 Mode d'activité B+ (mode semi-verrouillé avec flexion en phase d'appui)

Dans ce mode, le composant est toujours bloqué en phase d'appui et fléchit légèrement lors de la pose du talon (flexion en phase d'appui de 10°). La phase pendulaire est déclenchée quand le composant est déchargé à la fin de la phase d'appui et se déplace vers l'avant à partir de la position de marche.

Cas d'utilisation : besoin élevé de sécurité, vitesse de marche faible.

Au cours de l'activation de la flexion du genou initiale, l'articulation de genou se fléchit légèrement après la pose du talon avant d'être verrouillée.

19.1.4 Mode d'activité C (mode adaptatif)

Dans ce mode, le composant n'est pas bloqué. Le composant présente une résistance élevée à la flexion en phase d'appui.

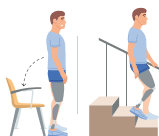
Cas d'utilisation : vitesse de marche jusqu'à 3 km/h, le patient contrôle suffisamment son membre résiduel et il ressent le besoin de franchir des rampes, des côtes plus accentuées et de descendre des escaliers de façon alternée dans la vie quotidienne.

19.2 Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans les modes d'activité



Les paramètres du mode d'activité décrivent le comportement dynamique de la prothèse dans le cycle de marche normal. Ces paramètres servent de réglage de base pour l'adaptation automatique du comportement d'amortissement au mouvement actuel (par ex. rampes, vitesse de marche lente, etc.).

Résistance à la flexion en phase d'appui



Résistance à la flexion au cours du passage en position assise.

En mode d'activité C (mode yielding), ce réglage exerce un effet supplémentaire en phase d'appui, pendant la marche sur des rampes et des escaliers.

19.3 Vue d'ensemble des fonctions dans les modes d'activité

INFORMATION

Les fonctions suivantes doivent être activées dans l'application de réglage pour pouvoir être utilisées dans l'application utilisateur : « **Fonction enfilage** », « **Fonction position assise** », « **Fonction fauteuil roulant** », « **Fonction vélo d'appartement intuitive** »

Fonction enfilage (mode A, B, B+)



Si l'utilisateur ne transfère pas son poids sur l'articulation de genou pendant les quelques secondes suivant le retrait du chargeur, la prothèse peut être fléchie. La flexion facilite l'enfilage de la prothèse. Dès que l'utilisateur met fin à la flexion du genou ou transfère son poids sur la prothèse, le mode de fonctionnement réglé est immédiatement réactivé.

Fonction position assise (mode A, B, B+, C)



Si l'articulation de genou est en position assise pendant plus de 2 secondes, la résistance à la flexion est réduite lorsque la fonction est activée et la jambe peut se balancer harmonieusement.

Fonction fauteuil roulant (mode A, B, B+, C)



Cette fonction permet, en position assise, de bloquer l'articulation de genou à une flexion comprise entre 5° et 45°. Cette fonction est avant tout pratique lors du transport de l'utilisateur dans un fauteuil roulant pour éviter que son pied ne frotte le sol ou ne se coince dans le fauteuil roulant.

Fonction position debout



Pour effectuer des exercices, par ex. descendre des escaliers, la fonction position debout intuitive peut être si nécessaire désactivée dans l'application. Il est conseillé d'activer à nouveau cette fonction dès les exercices thérapeutiques terminés.

Information : l'utilisateur doit également être en mesure de franchir des escaliers avec la fonction position debout activée.

Si la fonction position debout est désactivée, l'assistance pour se lever n'est plus disponible.

Soutien supplémentaire lors de la descente de rampes/d'escaliers (mode C)



Cette fonction offre une résistance à la flexion qui progresse avec l'angle du genou (à partir de la résistance du paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** ») jusqu'à la fin de la phase d'appui.

Fonction vélo d'appartement intuitive (mode A, B, B+, C)



À partir de la position assise, la modification de l'angle du genou et de la jambe est détectée après quelques coups de pédale. Des résistances minimales dans le sens de l'extension et de la flexion commutent alors automatiquement (mode vélo d'appartement).

Consulter la notice d'utilisation de l'articulation de genou pour les autres conditions de commutation.

Dès que les pieds quittent les pédales et sont posés sur le sol ou que l'angle de genou est inférieur à 15°, les résistances pour la marche et la position debout sont de nouveau activées.

Si l'utilisation de cette fonction a été autorisée dans l'application de réglage, elle peut être activée manuellement dans l'application utilisateur du MyMode « **Vélo d'appartement** ».

19.4 Signaux de retour d'entraînement

À des fins d'entraînement, des signaux de retour peuvent être activés sur certains modèles de mouvement.

INFORMATION

Les signaux de retour « **Charge prothétique** » et « **Charge prothétique avant-pied – talon** » ne peuvent pas être activés simultanément.

Mouvement vers position assise détecté (mode A, B, B+)



Un bip unique et court (son aigu) retentit dès que le mouvement d'assise a été détecté et que la résistance à la flexion a été réduite.

L'ensemble des critères suivants doivent être remplis pour la détection de l'assise

- Inclinaison vers l'arrière de la jambe (ne pas placer la prothèse trop près de la chaise)
- Sollicitation de la prothèse de 15 % à 70 % du poids corporel

Assistance du passage en position assise/debout (mode A, B, B+)



Un bip unique et court (son grave) retentit dès que l'articulation de genou a été bloquée dans le sens de la flexion pendant le passage en position assise/debout.

Le verrouillage dans le sens de la flexion s'effectue en cas d'interruption du mouvement d'assise entre 0° et 45° de flexion du genou.

Flexion en phase d'appui (mode B+/C)



Un bip court (son grave) retentit immédiatement après la réalisation d'une flexion en phase d'appui pendant le cycle de marche. Un déclenchement de la phase pendulaire réussi doit avoir eu lieu au préalable.

Le bip est émis au début du mouvement d'étirement, lorsque l'articulation de genou a été légèrement fléchie.

Déclenchement de la phase pendulaire (mode B, B+, C)



Signal sonore lors du déclenchement correct et fiable de la phase pendulaire.

L'ensemble des critères suivants doivent être remplis pour déclencher la phase pendulaire :

- Articulation de genou étirée
- **Mode B, B+** : la charge axiale diminue après la fin de la phase d'appui terminale (plus de temps pour le déclenchement de la phase pendulaire).
- **Mode C** : la charge axiale diminue après la phase d'appui terminale.
- Inclinaison vers l'avant de la jambe
- Mouvement de rotation de la jambe vers l'avant

Angle de phase pendulaire trop élevé (mode C)



Signal (3 x bips rapides) lorsque l'angle de phase d'inertie est trop élevé. Cela pourrait indiquer que l'utilisateur doit opter pour une articulation de genou d'une classe de mobilité supérieure (par exemple C-Leg).

Charge prothétique (mode A, B, B+, C)



Signal en cas de répartition inégale de la charge côté prothèse – côté controlatéral.

En fonction de la charge exercée sur le côté prothèse, un signal acoustique continu retentit.

Son aigu : sollicitation de la prothèse de 40 % ou moins.

Son grave : sollicitation de la prothèse de 70 % ou plus.

Dès que la répartition de la charge se situe dans les limites indiquées ci-dessus, le signal s'arrête.

Ce signal est également émis lors du passage à la position assise jusqu'à une flexion du genou de 30°

et peut ainsi être utilisé pour s'entraîner à acquérir un mouvement uniforme.

Charge prothétique avant-pied – talon (mode A, B, B+, C)



Signal en cas de sollicitation inégale de la prothèse, au niveau de l'avant-pied et du talon.

En fonction de la sollicitation exercée sur l'avant-pied ou le talon, un signal acoustique continu retentit.

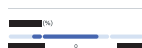
Son aigu : sollicitation de l'avant-pied

Son grave : sollicitation du talon

Le signal s'arrête dès que l'avant-pied et le talon sont soumis à une sollicitation uniforme.

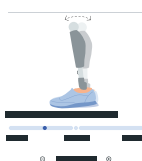
19.5 Représentation graphique de la charge prothétique

Charge prothétique



Dans cette section, la charge actuelle de la prothèse axiale entre le côté appa-reillé et le côté controlatéral est représentée sous forme de graphique. (Lors de l'adoption de la position assise ou d'exercices en position debout). La valeur de l'échelle « 100 % » correspond au poids corporel défini.

Charge prothétique avant-pied – talon



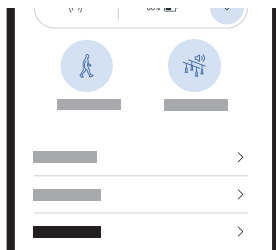
Cette section montre comment la charge est répartie uniformément entre l'avant-pied et le talon.

Pour une meilleure représentation, il est possible d'ajuster la zone en appuyant sur les symboles ⊕ ou ⊖.

19.6 Calibrage (Kenevo)

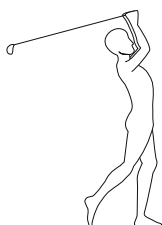
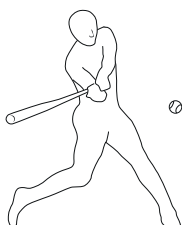
En fonction des forces de serrage sur l'adaptateur tubulaire, une charge peut être détectée même si aucun poids n'est transféré sur la prothèse. Le calibrage permet d'effectuer une compensation à zéro de l'adaptateur tubulaire. Si aucun calibrage n'est effectué, le fonctionnement et la sécurité de la prothèse pourraient être fortement affectés, car la phase pendulaire pourrait être déclenchée trop tôt ou ne pas être déclenchée du tout. Ce calibrage doit toujours être effectué au début de l'optimisation statique de l'alignement et à la fin de l'optimisation dynamique de l'alignement.

Exécution du calibrage



- 1) Dans le menu principal, appuyer sur l'entrée de menu « **Calibrage** ».
- 2) Suivre les indications qui s'affichent ensuite à l'écran.

20 MyModes

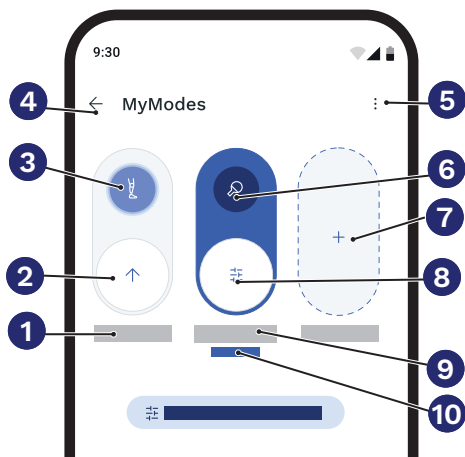


Les MyModes sont conçus pour des mouvements ou des postures spécifiques (par exemple, golf, basket, etc.). L'application de réglage permet de les activer et de les configurer en plus du mode de base (mode 1). La commutation sur le composant s'effectue via l'application utilisateur ou via un motif de mouvement. Pour cela, il faut que la commutation par modèles de mouvement soit activée dans l'application de réglage.

De plus, des ajustements peuvent être effectués via l'application utilisateur.



- Dans le menu principal de l'application de réglage, appuyer sur l'icône « **MyModes** ».
- Le menu MyModes s'ouvre :



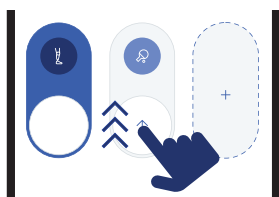
1. Désignation (nom) du mode par défaut
2. Commutateur coulissant permettant d'activer un MyMode en faisant glisser le commutateur dans le sens de la flèche
3. MyMode désactivé « **Mode de base** »
4. Retour au menu précédent
5. Menu - supprimer les MyModes et afficher plus d'informations sur les MyModes
6. MyMode activé « **Tennis de table** »
7. Ajouter un nouveau MyMode en appuyant sur l'icône Plus
8. Modifier les réglages du MyMode activé en appuyant sur l'icône ⚙️.
9. Nom du MyMode (par ex. **Tennis de table**)
10. Affiche le mouvement permettant d'activer ce MyMode (par ex. **Se balancer 3x**)

20.1 Ajouter MyMode



- 1) Dans le champ du nouveau MyMode, appuyer sur l'icône Plus +.
- 2) Dans les MyModes affichés, sélectionner le MyMode souhaité avec des paramètres prédéfinis.
Les paramètres de MyMode « **Personnalisé** » peuvent être sélectionnés librement.
→ Le MyMode sélectionné est transmis au composant et est disponible dans l'application utilisateur et dans l'application de réglage.

20.2 Ajustement de MyMode



- ▶ Activer le MyMode correspondant en faisant « glisser » le bouton vers le haut et en le maintenant brièvement dans cette position.
→ Le composant émet un signal de confirmation pour indiquer la commutation correcte.



Une fois l'icône  ou la touche « **Ajustement du mode actif** » activée, les modifications suivantes peuvent être apportées :



- « **Modification de l'image** » : sélectionner une image pour l'identification dans l'application utilisateur
- « **Nom** » : sélectionner une désignation pour l'identification dans l'application utilisateur. Cette désignation est identique dans toutes les langues.
- « **Activer avec modèles de mouvement** : » (en fonction du composant) : l'activation de ce champ de sélection permet d'activer le MyMode souhaité par un mouvement défini (par exemple : **Se balancer 3x**) en plus de l'activation par l'application utilisateur.

Les options suivantes sont disponibles pour continuer :

- Enregistrer la modification en appuyant sur l'icône  à côté du titre « **Ajustement de My-Mode** » ou
- Modifier les paramètres de MyMode en appuyant sur la touche « **Ajustement de MyMode** ».

20.2.1 Paramètres modifiables

C-Leg

Voir le chapitre « Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans les MyModes (C-Leg) » (consulter la page 36).

Genium / Genium X3

Voir le chapitre « Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans MyModes (Genium, Genium X3) » (consulter la page 41).

Genium X4

Voir le chapitre « Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans MyModes (Genium X4) » (consulter la page 49).

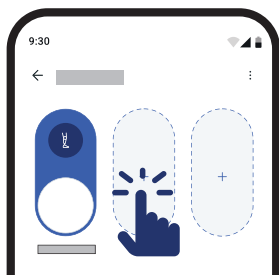
C-Brace

Voir le chapitre « Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans les MyModes (C-Brace) » (consulter la page 54).

Les paramètres des MyModes « **ModeEntraînement** » et « **Geler la position** » ne peuvent pas être modifiés.

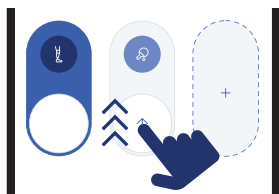
20.3 MyMode défini par l'utilisateur

Le nombre de paramètres disponibles dépend du MyMode prédéfini correspondant. Si le My-Mode « **Personnalisé** » est sélectionné, tous les paramètres sont disponibles.



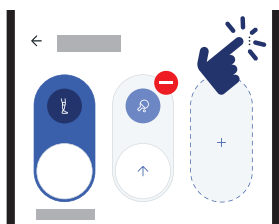
- 1) Dans le champ du nouveau MyMode, appuyer sur l'icône Plus « + ».
- 2) Dans les MyModes affichés, sélectionner le MyMode « **Personnalisé** ».
→ Le MyMode sélectionné est transmis au composant.
- 3) Activer ce MyMode (en faisant glisser le bouton vers le haut et en le maintenant brièvement dans cette position).
- 4) Appuyer sur la touche « **Ajustement du mode actif** » ou sur l'icône «  ».
- 5) Saisir un nom, sélectionner une image et cocher éventuellement « **Activer avec modèles de mouvement :** » (en fonction du composant).
- 6) Appuyer sur la touche « **Ajustement de MyMode** ».
- 7) Adapter le MyMode avec les paramètres affichés.
- 8) Enregistrer le MyMode en appuyant sur la touche « **Sauvegarde de MyMode** ».

20.4 Activer MyMode



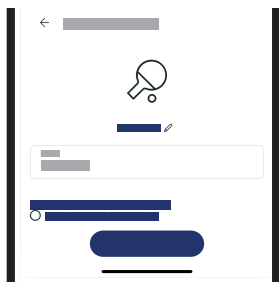
- 1) Dans le menu principal, appuyer sur l'entrée « **MyModes** ».
- 2) Activer le MyMode correspondant en faisant « glisser » le bouton vers le haut.
→ Le composant émet un signal de confirmation pour indiquer la commutation correcte.

20.5 Supprimer MyMode



- 1) Activer le mode « **Mode de base** ». Il est impossible de supprimer un MyMode activé.
- 2) Appuyer sur l'icône «  ».
- 3) Appuyer sur l'entrée de menu « **Suppression de MyModes** ».
→ L'icône «  » s'affiche dans le coin supérieur droit du MyMode à supprimer.
- 4) Pour supprimer, appuyer sur l'icône «  ».
→ Le composant émet un signal de confirmation pour indiquer la suppression correcte du MyMode.

20.6 Modification du nom du MyMode

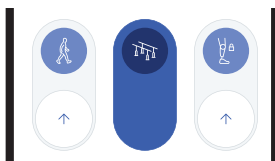


- 1) Dans le menu principal, appuyer sur l'entrée « **MyModes** ».
- 2) Activer le MyMode correspondant (en faisant glisser le bouton vers le haut).
- 3) Appuyer sur la touche « **Ajustement de MyMode** ».
- 4) Saisir un nouveau nom.
INFORMATION: Certains MyModes prédéfinis ne peuvent pas être renommés.
- 5) Enregistrer la modification en appuyant sur l'icône «  » située à côté du titre « **Ajustement de MyMode** ».

20.7 Particularités des MyModes (C-Brace)

20.7.1 MyMode « Mode entraînement »

(si l'articulation de genou est verrouillée dans la phase d'appui et permet un déclenchement de la phase pendulaire)



Ce mode permet de donner un certain sentiment de sécurité à l'utilisateur au début de son appareillage. L'articulation de genou est bloquée lors de la phase d'appui, car la résistance de la phase d'appui est paramétrée à la valeur maximale. La phase pendulaire est toutefois déclenchée lors de la marche.

Dans ce mode, descendre des escaliers ou une rampe est possible uniquement pas à pas. Pour désactiver le MyMode « **ModeEntraînement** », sélectionner le mode de base ou un autre MyMode. Le mode de base peut également être sélectionné en éteignant / allumant le composant.

INFORMATION

Passage en position assise malgré le verrouillage

En fonction de la version du composant, il est possible de passer en position assise.

PRUDENCE

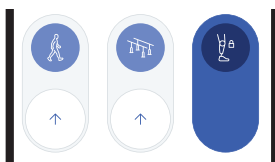
Utilisation non conforme du MyMode « ModeEntraînement »

Chute occasionnée par un comportement inattendu du produit à la suite d'une modification du comportement d'amortissement.

- ▶ Pendant l'utilisation de ce MyMode, s'assurer que la position debout du patient est bien stable et que le patient vérifie le verrouillage de l'articulation de genou avant de transférer complètement son poids sur l'orthèse.
- ▶ Signaler au patient que, dans ce MyMode, l'articulation de genou est verrouillée dans le sens de la flexion. Informations sur ce mode, consulter la page 30.
- ▶ Une fois terminées les activités dans ce MyMode, il faut repasser au mode de base.

20.7.2 MyMode « Geler la position »

(si l'articulation de genou est verrouillée en permanence)



Ce MyMode verrouille l'articulation de genou dans la position actuelle et ne permet aucune flexion ni extension

Pour désactiver le MyMode « **Geler la position** », sélectionner le mode de base ou un autre MyMode. Le mode de base peut également être sélectionné en éteignant / allumant le composant.

PRUDENCE

Utilisation non conforme du MyMode « ModeEntraînement »

Chute occasionnée par un comportement inattendu du produit à la suite d'une modification du comportement d'amortissement.

- ▶ Pendant l'utilisation de ce MyMode, s'assurer que la position debout du patient est bien stable et que le patient vérifie le verrouillage de l'articulation de genou avant de transférer complètement son poids sur l'orthèse.
- ▶ Signaler au patient que, dans ce MyMode, l'articulation de genou est verrouillée aussi bien dans le sens de la flexion que de l'extension. Informations sur ce mode, consulter la page 30.
- ▶ Une fois terminées les activités dans ce MyMode, il faut repasser au mode de base.

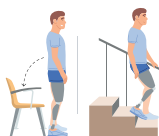
21 Modification des réglages (C-Leg)

21.1 Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans le mode de base



Les paramètres du mode de base décrivent le comportement dynamique de la prothèse dans le cycle de marche normal. Ces paramètres servent de réglage de base pour l'adaptation automatique du comportement d'amortissement au mouvement actuel (par ex. rampes, vitesse de marche lente, etc.).

Résistance à la flexion en phase d'appui



Résistance à la flexion lors de la descente des escaliers, des rampes ou le passage en position assise. Une suggestion pour ce paramètre a été calculée à partir des réglages « **Poids corporel avec prothèse** » et de la distance « **Axe du genou** ».

Résistance à la flexion en mode de sécurité

La fonction « **Ajuster la résistance** » doit être activée pour régler ce paramètre.

Ajuster la résistance

Dès qu'une erreur critique survient dans le composant (par ex. défaillance d'un signal de capteur) ou lorsque l'accumulateur est vide, le composant passe à une résistance à la flexion modifiée (« **Résistance à la flexion en mode de sécurité** »). La résistance d'extension est faible et ne peut pas être modifiée. Aucun déclenchement de la phase pendulaire n'est possible.

Pour tester ce comportement avec l'utilisateur et régler la résistance à la flexion, le mode de sécurité peut être simulé.

- 1) Appuyer sur la touche « **Ajuster la résistance** ».
- 2) Démarrer la simulation du mode de sécurité en appuyant sur la touche « **Simuler le mode** ».
→ La résistance à la flexion est commutée et peut maintenant être réglée.
- 3) Régler la résistance à la flexion souhaitée (« **Résistance à la flexion en mode de sécurité** ») et tester avec l'utilisateur.

PRUDENCE! Lorsque la résistance est faible, il faut veiller à maintenir activement la pose du talon par extension de la hanche afin d'éviter une chute ou un pli/affaissement involontaire.

Terminer le réglage en appuyant sur les touches « **Quitter la simulation** » et « **Activation du mode de base** ».

Angle de flexion en phase pendulaire (degrés)



Angle de flexion maximal pendant la phase pendulaire. Il est de 65° environ pour une marche physiologique, peu importe la vitesse de la marche. Le réglage de ce paramètre influence également le temps nécessaire à la jambe prothétique pour revenir en position d'extension au terme de la phase pendulaire. Plus la valeur de ce paramètre est élevée, plus la jambe met longtemps pour arriver en extension.

21.2 Vue d'ensemble des fonctions en mode de base

INFORMATION

Les paramètres / fonctions suivants doivent être activés dans l'application de réglage pour pouvoir être utilisés dans l'application utilisateur : « **Fonction position debout** », « **Fonction position assise** ».

Soutien supplémentaire lors de la descente de rampes/d'escaliers



Cette fonction offre une résistance à la flexion qui progresse avec l'angle du genou (à partir de la résistance du paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** ») jusqu'à la fin de la phase d'appui.

PreFlex



Cette fonction garantit que le genou prothétique présente une flexion de 4° au terme de la phase pendulaire ainsi qu'au moment de la préparation à la pose du talon. La flexion en phase d'appui est ainsi favorisée, l'amortissement des chocs amélioré et le mouvement vers l'avant facilité.

Fonction position debout

INFORMATION

Fonction position debout pour le niveau d'amputation « désarticulation de hanche »

Les utilisateurs présentant une désarticulation de la hanche peuvent rencontrer des difficultés pour activer / désactiver la fonction position debout. Si ces utilisateurs souhaitent rester debout pendant une période prolongée avec une articulation de genou prothétique fléchie et verrouillée, il est possible de configurer un MyMode qui pourra être activé / désactivé avec l'application utilisateur.



La fonction position debout offre la possibilité de se tenir debout de manière décontractée, même sur un terrain accidenté ou incliné, grâce au blocage de la flexion du genou.

Réglage : « Intuitive »

La fonction position debout offre la possibilité de se tenir debout de manière décontractée, même sur un terrain accidenté ou incliné, grâce au blocage de la flexion du genou. La fonction position debout est activée dès que l'articulation de genou est au repos et sollicitée. Le verrouillage se désactive par un déroulé de pas vers l'avant ou l'arrière, une extension ou un déchargement de l'articulation de genou.

Réglage : « Manuelle »

Information : le réglage « Manuelle » ou « Ciblée » dépend de la version de l'articulation de genou.

Cette fonction convient particulièrement aux utilisateurs munis d'un appareillage bilatéral. Pour l'activation, procéder aux étapes suivantes :

- 1) Fléchir l'articulation entre 5° et 65° et l'immobiliser pendant une seconde.
- 2) Étirer lentement l'articulation jusqu'à l'angle de posture debout souhaité.
- 3) Tenir l'articulation dans cette position sans la bouger pendant une seconde jusqu'à ce qu'elle vibre.

→ L'articulation bloquée peut, à présent, être sollicitée dans le sens de la flexion.

Seule une extension volontaire et rapide de l'articulation ou bien encore une inclinaison légère de la cuisse vers l'avant ou de plus de 50° vers l'arrière permet de déverrouiller le verrou.

Réglage : « Ciblée »

Information : le réglage « Manuelle » ou « Ciblée » dépend de la version de l'articulation de genou.

Cette fonction convient particulièrement aux utilisateurs munis d'un appareillage bilatéral. Pour l'activation, procéder aux étapes suivantes :

- 1) Adopter l'angle du genou souhaité.
 - 2) Ne pas décharger complètement la prothèse.
 - 3) Ne pas modifier l'angle du genou pendant un court laps de temps.
- L'articulation bloquée peut, à présent, être sollicitée dans le sens de la flexion.

Seuls une extension ou un déchargement délibérés de l'articulation de genou permettent de désactiver de nouveau le verrouillage.

Fonction position assise



Si l'articulation de genou est en position assise pendant plus de 2 secondes, la résistance à la flexion est réduite lorsque la fonction est activée et la jambe peut se balancer harmonieusement.

Assistance du passage en position assise



Pour un soutien supplémentaire à l'assise, il est possible d'augmenter la résistance pendant l'assise avec l'augmentation de l'angle de flexion.

Fonction activée :

La résistance au cours du passage à la position assise est augmentée en fonction de l'angle du genou à partir du réglage du paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** ».

Fonction désactivée :

Pas d'augmentation. La résistance correspond à la valeur du paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** ».

Retour déclenchement de la phase pendulaire



Cette fonction permet de déclencher un signal sonore pour vérifier si la phase pendulaire est déclenchée correctement et de manière fiable.

Fonction vélo intuitive (en fonction de la région et du composant)



À partir de la position assise, la modification de l'angle du genou et de la jambe est détectée après quelques coups de pédale. Des résistances minimales dans le sens de l'extension et de la flexion commutent alors automatiquement.

Consulter la notice d'utilisation de l'orthèse pour les autres conditions de commutation.

Dès que les pieds quittent les pédales et sont posés sur le sol ou que l'angle de genou est inférieur à 15°, les résistances initiales pour la marche et la position debout sont de nouveau activées.

Si cette fonction est désactivée, un MyMode doit être configuré pour faire du vélo et sera activé via l'application utilisateur.

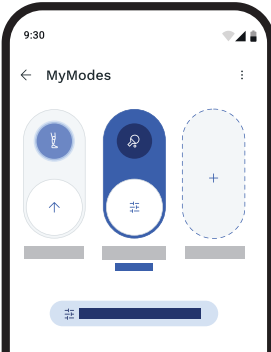
21.3 Activation du mode de sommeil profond (C-Leg)

Activer cette case à cocher permet de disposer dans le composant d'un MyMode grâce auquel le composant peut être placé dans un mode dit de « sommeil profond ». Dans ce mode, la consommation d'énergie électrique est réduite à un niveau minimum. Le composant placé dans ce mode ne présente aucune fonction et se comporte comme dans le mode de sécurité.

- 1) Dans le menu principal, ouvrir la barre d'état du composant en appuyant sur l'icône .
 - 2) Appuyer sur l'élément « **Statut du composant** » du menu.
 - 3) Faire glisser le bouton de l'élément de menu « **Afficher le mode de sommeil profond dans l'application utilisateur** » vers la droite  (Activé).
- Le mode sommeil profond peut ensuite être activé dans l'application utilisateur comme un MyMode.

Pour désactiver le mode sommeil profond dans l'application utilisateur, sélectionner le mode de base ou un autre MyMode.

21.4 Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans les MyModes (C-Leg)



Les paramètres des MyModes décrivent le comportement statique de la prothèse pour un modèle de mouvement donné, par ex. pour la pratique du golf. Aucune adaptation automatique du comportement d'amortissement n'a lieu dans les MyModes.

INFORMATION

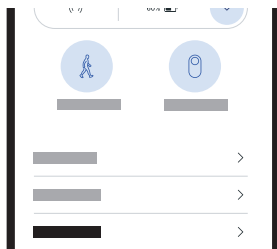
En fonction du MyMode sélectionné, il n'est pas possible d'effectuer tous les réglages énumérés ici.

Paramètre	Signification
Résistance de base à la flexion	Intensité de la résistance à la flexion au début de la flexion de l'articulation de genou.
Augmentation de la résistance à la flexion	Ce paramètre influence la hausse de la résistance à la flexion (à partir du paramètre « Résistance de base à la flexion ») lors de la flexion de l'articulation de genou. La résistance augmente progressivement jusqu'à ce que l'articulation de genou soit bloquée à partir d'un certain angle de flexion. L'angle de flexion à partir duquel l'articulation de genou est verrouillée dépend du réglage des paramètres « Résistance de base à la flexion » et « Augmentation de la résistance à la flexion ».
Angle de blocage pour la flexion (degrés)	Angle de flexion jusqu'auquel l'articulation de genou peut être pliée avant d'être verrouillée pour une nouvelle flexion. Information : cet angle est calculé automatiquement en fonction des résistances réglées et ne peut pas être réglé.
Déclenchement de la phase pendulaire	Dans le cas d'un mouvement ou de la pratique d'un sport avec une résistance constante ou dépendante de l'angle de flexion, une phase pendulaire peut être déclenchée indépendamment des valeurs de résistance réglées. Les valeurs de résistance définies par d'autres paramètres ne sont pas appliquées pendant la durée de la phase pendulaire.
Résistance de base à l'extension	Intensité de la résistance à l'extension
Angle de blocage pour l'extension (degrés)	Angle jusqu'auquel l'articulation de genou peut être tendue. Information : si ce paramètre est supérieur à 0, le genou est verrouillé dans le sens de l'extension dans une position fléchie. Pour désactiver le verrouillage, décharger la prothèse et l'incliner vers l'arrière pendant au moins 1,5 seconde, ce qui peut se révéler nécessaire pour passer au mode de base avec un type de mouvement.

21.5 Calibrage (C-Leg)

La position individuelle de l'articulation de genou sur l'utilisateur doit être calibrée. Si aucun calibrage n'est effectué sur l'utilisateur, la phase pendulaire est déclenchée trop tôt ou trop tard en raison de données erronées. Ce calibrage doit toujours être effectué au début de l'optimisation statique de l'alignement et à la fin de l'optimisation dynamique de l'alignement.

Exécution du calibrage



- 1) Dans le menu principal, appuyer sur l'entrée de menu « **Calibrage** ».
- 2) Suivre les indications qui s'affichent ensuite à l'écran.

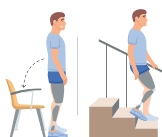
22 Modifier les paramètres (Genium, Genium X3)

22.1 Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans le mode de base



Les paramètres du mode de base décrivent le comportement dynamique de la prothèse dans le cycle de marche normal. Ces paramètres servent de réglage de base pour l'adaptation automatique du comportement d'amortissement au mouvement actuel (par ex. rampes, vitesse de marche lente, etc.).

Résistance à la flexion en phase d'appui



Résistance à la flexion lors de la descente d'escaliers ou de rampes ou du passage en position assise.

Résistance à la flexion en mode de sécurité

La fonction « **Ajuster la résistance** » doit être activée pour régler ce paramètre.

Ajuster la résistance

Dès qu'une erreur critique survient dans le composant (par ex. défaillance d'un signal de capteur) ou lorsque l'accumulateur est vide, le composant passe à une résistance à la flexion modifiée (« **Résistance à la flexion en mode de sécurité** »). La résistance d'extension est faible et ne peut pas être modifiée. Aucun déclenchement de la phase pendulaire n'est possible.

Pour tester ce comportement avec l'utilisateur et régler la résistance à la flexion, le mode de sécurité peut être simulé.

- 1) Appuyer sur la touche « **Ajuster la résistance** ».
- 2) Démarrer la simulation du mode de sécurité en appuyant sur la touche « **Simuler le mode** ».
→ La résistance à la flexion est commutée et peut maintenant être réglée.
- 3) Régler la résistance à la flexion souhaitée (« **Résistance à la flexion en mode de sécurité** ») et tester avec l'utilisateur.

PRUDENCE! Lorsque la résistance est faible, il faut veiller à maintenir activement la pose du talon par extension de la hanche afin d'éviter une chute ou un pli/affaissement involontaire.

Terminer le réglage en appuyant sur les touches « **Quitter la simulation** » et « **Activation du mode de base** ».

Angle de flexion en phase pendulaire (degrés)



Angle de flexion maximal pendant la phase pendulaire. Il est de 65° environ pour une marche physiologique, peu importe la vitesse de la marche.

Le réglage de ce paramètre influence également le temps nécessaire à la jambe prothétique pour revenir en position d'extension au terme de la phase pendulaire. Plus la valeur de ce paramètre est élevée, plus la jambe met longtemps pour arriver en extension.

22.2 Vue d'ensemble des fonctions en mode de base

INFORMATION

Les paramètres / fonctions suivants doivent être activés dans l'application de réglage pour pouvoir être utilisés dans l'application utilisateur : « **Fonction position debout** », « **Fonction position assise** », « **Escaliers et obstacles** ».

Assistance du passage en position assise



Pour un soutien supplémentaire à l'assise, il est possible d'augmenter la résistance pendant l'assise avec l'augmentation de l'angle de flexion.

Fonction activée :

La résistance au cours du passage à la position assise est augmentée en fonction de l'angle du genou à partir du réglage du paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** ».

Fonction désactivée :

Pas d'augmentation. La résistance correspond à la valeur du paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** ».

Fonction position assise



Si l'articulation de genou est en position assise pendant plus de 2 secondes, la résistance à la flexion est réduite lorsque la fonction est activée et la jambe peut se balancer harmonieusement.

Fonction position debout

INFORMATION

Fonction position debout pour le niveau d'amputation « désarticulation de hanche »

Les utilisateurs présentant une désarticulation de la hanche peuvent rencontrer des difficultés pour activer / désactiver la fonction position debout. Si ces utilisateurs souhaitent rester debout pendant une période prolongée avec une articulation de genou prothétique fléchie et verrouillée, il est possible de configurer un MyMode qui pourra être activé / désactivé avec l'application utilisateur.



La fonction position debout (mode position debout) constitue un complément fonctionnel du mode de base (mode 1). Elle facilite par ex. une position debout prolongée sur un sol en pente. Pour cela, l'articulation est immobilisée dans le sens de la flexion.

Réglage : « Ciblée »

Cette fonction convient particulièrement aux patients munis d'un appareillage bilatéral. Pour l'activation, procéder aux étapes suivantes :

- 1) Adopter l'angle du genou souhaité.
- 2) Ne pas décharger complètement la prothèse.
- 3) Ne pas modifier l'angle du genou pendant un court laps de temps.

→ L'articulation bloquée peut, à présent, être sollicitée dans le sens de la flexion.

Seuls une extension ou un déchargement délibérés de l'articulation de genou permettent de désactiver de nouveau le verrouillage.

Réglage : « Intuitive »

Les situations dans lesquelles la prothèse est sollicitée dans le sens de la flexion, mais ne doit pas fléchir, sont détectées. C'est le cas, par exemple, en position debout sur un sol inégal ou incliné. L'articulation de genou est alors toujours bloquée dans le sens de la flexion lorsque la jambe prothétique n'est pas totalement tendue, pas totalement déchargée et se trouve au repos. Lors du déroulé de pas vers l'avant, vers l'arrière ou lors de l'extension, la résistance diminue à nouveau immédiatement pour passer à la résistance en phase d'appui.

L'articulation de genou ne se bloque pas lorsque les conditions ci-dessus sont remplies et lorsqu'une position assise est adoptée (par ex. en cas de conduite d'un véhicule).

PreFlex



Cette fonction garantit que le genou prothétique présente une flexion de 4° au terme de la phase pendulaire ainsi qu'au moment de la préparation à la pose du talon. La flexion en phase d'appui est ainsi favorisée, l'amortissement des chocs amélioré et le mouvement vers l'avant facilité.

Escaliers et obstacles



Cette fonction permet une montée des escaliers à pas alternés et un franchissement naturel des obstacles.

- 1) Soulever la prothèse étirée du sol et étirer brièvement la hanche.
→ La résistance à la flexion est alors réduite.
- 2) Fléchir rapidement la hanche.
→ Cela entraîne la flexion du genou.
- 3) Monter sur la marche d'escalier ou franchir l'obstacle genou fléchi.
→ La résistance à l'extension est augmentée afin que l'utilisateur dispose d'assez de temps pour monter la marche d'escaliers suivante ou pour franchir l'obstacle.
- 4) Placer le pied et étirer la prothèse.
→ La résistance à la flexion est augmentée pour que la stabilité et la sécurité soient suffisantes pendant l'extension.
- 5) Lorsque l'articulation de genou est en extension complète, l'état initial est atteint. L'utilisateur peut monter sur la marche d'escalier suivante ou il continue à marcher normalement (à plat).

Comportement lors de la descente de rampes/d'escaliers

Soutien supplémentaire lors de la descente de rampes/d'escaliers



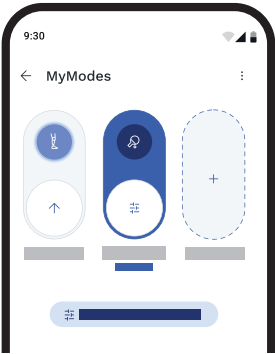
Réglage « **Soutenu** » :

Une résistance à la flexion qui progresse avec l'angle du genou (à partir de la résistance du paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** ») jusqu'à la fin de la phase d'appui est définie.

Réglage « **Dynamique** » :

Ce réglage permet un balancement vers le haut de la prothèse à la fin de la phase d'appui sur des rampes ou dans des escaliers. Cela garantit une garde au sol plus importante lors du balancement de la prothèse.

22.3 Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans MyModes (Genium, Genium X3)



Les paramètres des MyModes décrivent le comportement statique de la prothèse pour un modèle de mouvement donné, par ex. pour la pratique du golf. Aucune adaptation automatique du comportement d'amortissement n'a lieu dans les MyModes.

INFORMATION

En fonction du MyMode sélectionné, il n'est pas possible d'effectuer tous les réglages énumérés ici.

Flexion

Paramètre	Signification
Résistance de base à la flexion	Intensité de la résistance à la flexion au début de la flexion de l'articulation de genou.
Augmentation de la résistance à la flexion	Ce paramètre influence la hausse de la résistance à la flexion (à partir du paramètre « Résistance de base à la flexion ») lors de la flexion de l'articulation de genou. La résistance augmente progressivement jusqu'à ce que l'articulation de genou soit bloquée à partir d'un certain angle de flexion. L'angle de flexion à partir duquel l'articulation de genou est verrouillée dépend du réglage des paramètres « Résistance de base à la flexion » et « Augmentation de la résistance à la flexion ».
Angle de blocage pour la flexion (degrés)	Angle de flexion jusqu'auquel l'articulation de genou peut être pliée avant d'être verrouillée pour une nouvelle flexion. Information : cet angle est calculé automatiquement en fonction des résistances réglées et ne peut pas être réglé.

Extension

Paramètre	Signification
Résistance de base à l'extension	Intensité de la résistance à l'extension
Angle de blocage pour l'extension (degrés)	Angle jusqu'auquel l'articulation de genou peut être tendue. Information : si ce paramètre est supérieur à 0, le genou est verrouillé dans le sens de l'extension dans une position fléchie. Pour désactiver le verrouillage, décharger la prothèse et l'incliner vers l'arrière pendant au moins 1,5 seconde, ce qui peut se révéler nécessaire pour passer au mode de base avec un type de mouvement.

Autres fonctions

Paramètre	Signification
Déclenchement de la phase pendulaire	Dans le cas d'un mouvement ou de la pratique d'un sport avec une résistance constante ou dépendante de l'angle de flexion, une phase pendulaire peut être déclenchée indépendamment des valeurs de résistance réglées. Les valeurs de résistance définies par d'autres paramètres ne sont pas appliquées pendant la durée de la phase pendulaire.
Genou de freinage	Lorsque la fonction est activée, un verrouillage est effectué dans le sens de la flexion lorsque l'articulation de genou est sollicitée. Une flexion supplémentaire est possible lors du déchargement.

22.4 Arrêt/mise en marche du composant

Mise à l'arrêt

Dans certains cas, par ex. lors du stockage ou du transport, le composant peut être désactivé.

La mise en marche n'est possible qu'en liaison avec une prise de courant sous tension, un transformateur AC et un chargeur.

- 1) Dans le menu principal, ouvrir la barre d'état du composant en appuyant sur l'icône .
- 2) Appuyer sur la rubrique « **Statut du composant** » du menu.
- 3) Activer la touche « **Éteindre** ».
- 4) Suivre les indications qui s'affichent ensuite à l'écran.
- 5) Pour vérifier que le composant est éteint, tenir le composant avec la pyramide / le raccord fileté vers le bas et prêter attention aux signaux de confirmation.
→ Si ces signaux ne sont pas émis, cela signifie que le composant est arrêté.

INFORMATION

Émission de signaux de retour

Un message apparaît si le chargeur n'est pas retiré assez rapidement. Après le retrait du chargeur, un autocontrôle confirmé par des signaux de confirmation est également effectué.

Pour éteindre à nouveau, appuyer sur le bouton « **Éteindre** » et suivre les instructions qui s'affichent à l'écran.

Mise en marche

- 1) Brancher le transformateur AC avec le chargeur à la prise de courant.
- 2) Appliquer le chargeur sur l'articulation de genou.
→ La connexion correcte entre le transformateur AC et l'articulation de genou via le chargeur est indiquée par des retours (voir Notice d'utilisation de l'articulation de genou).
- 3) Retirer le chargeur de l'articulation de genou.
→ L'articulation de genou est en marche après avoir émis les signaux de retour (autocontrôle).

INFORMATION

Envoi ou stockage du composant

Avant l'envoi ou le stockage du composant, la tête du genou du composant doit être tendue.

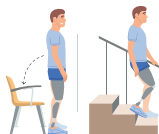
23 Modifier les paramètres (Genium X4)

23.1 Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans le mode de base



Les paramètres du mode de base décrivent le comportement dynamique de la prothèse dans le cycle de marche normal. Ces paramètres servent de réglage de base pour l'adaptation automatique du comportement d'amortissement au mouvement actuel (par ex. rampes, vitesse de marche lente, etc.).

Résistance à la flexion en phase d'appui



Résistance à la flexion lors de la descente d'escaliers ou de rampes ou du passage en position assise. De plus, cette résistance est utilisée pour certaines fonctions telles que « **Soutien tardif en phase d'appui, Assistance du passage en position assise**, etc. », il s'agit de la résistance à partir de laquelle ces fonctions adaptent la résistance.

La résistance à la flexion augmente à partir de la valeur du paramètre « **Résistance de base à la flexion** » avec l'augmentation de l'angle de flexion jusqu'à cette valeur. Contrairement au paramètre « **Angle de blocage pour la flexion (degrés)** », il n'y a pas de verrouillage dans le sens de la flexion.

Une proposition pour ce paramètre a été calculée à partir des paramètres « **Poids corporel avec prothèse** », « **Axe du genou** », « **Amputation** » (Unilatérale/Bilatéral), « **Taille de pied** ».

Résistance à la flexion en mode de sécurité

La fonction « **Ajuster la résistance** » doit être activée pour régler ce paramètre.

Ajuster la résistance

Dès qu'une erreur critique survient dans le composant (par ex. défaillance d'un signal de capteur) ou lorsque l'accumulateur est vide, le composant passe à une résistance à la flexion modifiée (« **Résistance à la flexion en mode de sécurité** »). La résistance d'extension est faible et ne peut pas être modifiée. Aucun déclenchement de la phase pendulaire n'est possible.

Pour tester ce comportement avec l'utilisateur et régler la résistance à la flexion, le mode de sécurité peut être simulé.

- 1) Appuyer sur la touche « **Ajuster la résistance** ».
- 2) Démarrer la simulation du mode de sécurité en appuyant sur la touche « **Simuler le mode** ».
→ La résistance à la flexion est commutée et peut maintenant être réglée.

- 3) Régler la résistance à la flexion souhaitée (« **Résistance à la flexion en mode de sécurité** ») et tester avec l'utilisateur.

PRUDENCE! Lorsque la résistance est faible, il faut veiller à maintenir activement la pose du talon par extension de la hanche afin d'éviter une chute ou un pli/affaissement involontaire.

Terminer le réglage en appuyant sur les touches « **Quitter la simulation** » et « **Activation du mode de base** ».

Angle de flexion en phase pendulaire (degrés)



Angle de flexion maximal pendant la phase pendulaire. Il est de 65° environ pour une marche physiologique, peu importe la vitesse de la marche.

Le réglage de ce paramètre influence également le temps nécessaire à la jambe prothétique pour revenir en position d'extension au terme de la phase pendulaire. Plus la valeur de ce paramètre est élevée, plus la jambe met longtemps pour arriver en extension.

23.2 Activation du mode de sommeil profond (Genium)

Activer cette case à cocher permet de disposer dans le composant d'un MyMode grâce auquel le composant peut être placé dans un mode dit de « sommeil profond » à l'aide de l'application utilisateur. Dans ce mode, la consommation d'énergie électrique est réduite à un niveau minimum. Le composant placé dans ce mode ne présente aucune fonction et se comporte comme dans le mode de sécurité.

Il est possible de quitter le mode de sommeil profond en utilisant l'application utilisateur ou en branchant le chargeur. Une fois le mode sommeil profond terminé, l'articulation de genou prothétique revient au mode de base.

- 1) Dans le menu principal, ouvrir la barre d'état du composant en appuyant sur l'icône .
- 2) Appuyer sur l'élément « **Statut du composant** » du menu.
- 3) Faire glisser le bouton de l'élément de menu « **Afficher le mode de sommeil profond dans l'application utilisateur** » vers la droite  (Activé).

→ Le mode sommeil profond peut ensuite être activé dans l'application utilisateur comme un MyMode.

Pour désactiver le mode sommeil profond dans l'application utilisateur, sélectionner le mode de base ou un autre MyMode.

23.3 Vue d'ensemble des fonctions en mode de base

INFORMATION

Les paramètres / fonctions suivants doivent être activés dans l'application de réglage ou avoir une valeur supérieure à 0 pour pouvoir être utilisés dans l'application utilisateur : **Fonction position debout, Start-to-walk [Démarrage du mouvement de marche], PreFlex, Montée optimisée, Escaliers et obstacles, Phase d'appui verrouillée, Fonction vélo intuitive, Soutien précoce en phase d'appui**

Assistance du passage en position assise



Pour un soutien supplémentaire à l'assise, il est possible d'augmenter la résistance pendant l'assise avec l'augmentation de l'angle de flexion.

Réglage :

Niveau 0 : pas d'augmentation. La résistance correspond à la valeur du paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** ».

Niveaux 1 à 3 : la résistance s'accroît avec le niveau.

Fonction position assise



Si l'articulation de genou est en position assise pendant plus d'une seconde, la résistance à la flexion est réduite en fonction du réglage.

Réglage :

Au niveau 0, la résistance à la flexion est minimale. Aux niveaux 1 à 3, la résistance à la flexion est augmentée à mesure que le niveau augmente et correspond à la valeur du paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** » au niveau 3. Au niveau 0, la jambe peut être positionnée librement.

Fonction position debout

INFORMATION

Fonction position debout pour le niveau d'amputation « désarticulation de hanche »

Les utilisateurs présentant une désarticulation de la hanche peuvent rencontrer des difficultés pour activer / désactiver la fonction position debout. Si ces utilisateurs souhaitent rester debout pendant une période prolongée avec une articulation de genou prothétique fléchie et verrouillée, il est possible de configurer un MyMode qui pourra être activé / désactivé avec l'application utilisateur.



La fonction position debout offre la possibilité de se tenir debout de manière décontractée, même sur un terrain accidenté ou incliné, grâce au blocage de la flexion du genou.

La fonction position debout est activée dès que l'articulation de genou est au repos et sollicitée.

Le verrouillage se désactive par un déroulé de pas vers l'avant ou l'arrière, une extension ou un déchargement de l'articulation de genou. L'amplitude de mouvement nécessaire pour déverrouiller via un déroulé de pas vers l'avant ou vers l'arrière est d'autant plus grande que le paramètre « **Sensibilité** » réglé est situé plus loin dans la direction « **Ciblée** ».

Réglage bas (paramètres dans la direction « Ciblée ») : ce réglage décale légèrement l'activation de la fonction position debout. Plus la valeur est faible, plus le décalage est long. Cela permet d'éviter toute activation accidentelle. Ce réglage est particulièrement adapté aux prothèses bilatérales.

À la plus petite valeur, la fonction position debout ne peut plus être désactivée par un mouvement.

Réglage haut (paramètres dans la direction « Intuitive ») : ce réglage permet une désactivation plus facile par un mouvement de l'articulation de genou, sans devoir décharger ou étirer l'articulation de genou. Plus la valeur est élevée, moins le mouvement est nécessaire.

Cette option de réglage peut être activée pour l'application utilisateur. Informer l'utilisateur de l'impact des différents niveaux de réglage.

Fonction « Start-to-walk [Démarrage du mouvement de marche] »



Cette fonction permet de plier plus facilement l'articulation du genou au début d'un pas sans déclencher une phase pendulaire. Cela facilite également la marche dans un espace restreint, car une flexion initiale est possible non seulement à partir de la position de marche via le déclenchement de la phase pendulaire/activation de la phase pendulaire, mais aussi à partir de la position debout.

PreFlex



Cette fonction garantit que le genou prothétique présente une flexion de 4° au terme de la phase pendulaire ainsi qu'au moment de la préparation à la pose du talon. La flexion en phase d'appui est ainsi favorisée, l'amortissement des chocs amélioré et le mouvement vers l'avant facilité.

Flexion en phase d'appui maximale (degrés)

INFORMATION

Ce paramètre n'est efficace que si le paramètre « **Soutien précoce en phase d'appui** » est activé (valeur supérieure à 0).



Ce paramètre permet de régler la flexion en phase d'appui maximale pendant la marche sur un sol plat. Plus la valeur est élevée, plus la flexion en phase d'appui est permise lors de la marche sur un sol plat.

Soutien précoce en phase d'appui



Cette fonction augmente la résistance à la flexion dans les premières phases d'appui et permet une descente plus lente et plus contrôlée des rampes plates à moyennes. Ce soutien est automatiquement réduit à mesure que l'inclinaison de la rampe augmente pour permettre une flexion naturelle. Le réglage (1 faible, 3 élevé) permet de régler la hauteur de la résistance maximale.

Plus le niveau réglé est élevé, plus le soutien dans la phase d'appui précoce est élevé

La valeur 0 désactive cette fonction.

Soutien tardif en phase d'appui



Ce paramètre permet de régler le comportement de la résistance à la flexion à partir de la phase d'appui intermédiaire lors de la descente de rampes et d'escaliers.

Le niveau doit être choisi de manière à offrir un soutien suffisant pour la descente de rampes / d'escaliers raides. Sur les rampes plates, le niveau sélectionné est automatiquement réduit pour garantir une garde au sol suffisante dans l'étirement.

Niveaux 1 à 3 : (Dynamique) : la valeur du paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** » détermine la **réduction** de la **résistance à la flexion**. Plus le niveau sélectionné est bas, plus la résistance à la flexion est réduite. Cela permet une légère remontée de la jambe vers l'arrière pour obtenir une plus grande garde au sol pendant la phase pendulaire.

Un réglage plus dynamique est particulièrement avantageux pour les utilisateurs qui ont une bonne force motrice (ou un bon contrôle du membre résiduel) ou les utilisateurs qui ont besoin d'un niveau élevé de dynamisme.

Niveau 4 : la valeur du paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** » est **constamment** appliquée à la **résistance à la flexion**.

Niveaux 5 à 7 : (Soutenu) : la valeur du paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** » détermine l'**augmentation** de la **résistance à la flexion**. Plus le niveau sélectionné est élevé, plus la résistance à la flexion augmente. Cela aide encore plus l'utilisateur à descendre les escaliers et les rampes, facilite le positionnement du pied du côté opposé et soulage davantage le côté opposé. Les utilisateurs à appareillage bilatéral, les utilisateurs présentant un membre résiduel court ou une force du membre résiduel moindre profitent tout particulièrement de ce réglage.

Montée optimisée



Cette fonction facilite la montée des rampes en augmentant automatiquement la valeur PreFlex en fonction de l'inclinaison de la rampe pour permettre un déroulé de pas plus facile grâce à une longueur de pas et de jambe plus courte. Pendant le mouvement vers l'avant, un contrôle approprié de la phase d'appui est effectué pour permettre un type de mouvement physiologique.

Escaliers et obstacles



Cette fonction permet une montée des escaliers à pas alternés et un franchissement naturel des obstacles.

- 1) Soulever la prothèse étirée du sol et étirer brièvement la hanche.
→ La résistance à la flexion est alors réduite.
- 2) Fléchir rapidement la hanche.
→ Cela entraîne la flexion du genou.
- 3) Monter sur la marche d'escalier ou franchir l'obstacle genou fléchi.
→ La résistance à l'extension est augmentée afin que l'utilisateur dispose d'assez de temps pour monter la marche d'escaliers suivante ou pour franchir l'obstacle.
- 4) Placer le pied et étirer la prothèse.
→ La résistance à la flexion est augmentée pour que la stabilité et la sécurité soient suffisantes pendant l'extension.
- 5) Lorsque l'articulation de genou est en extension complète, l'état initial est atteint. L'utilisateur peut monter sur la marche d'escalier suivante ou il continue à marcher normalement (à plat).

Marche à reculons dynamique



Cette fonction permet une marche à reculons plus rapide sans plier trop profondément l'articulation de genou. Pour ce faire, augmenter la résistance à la flexion pendant la marche à reculons.

Un angle de flexion entre 15° et 30° à partir duquel l'articulation est verrouillée est réglable. Si le verrouillage est gênant, l'angle maximal peut être réglé.

Phase d'appui verrouillée



Si cette fonction est activée dans l'application utilisateur, l'articulation est bloquée en phase d'appui, mais déclenche une phase pendulaire.

La descente alternée des escaliers et des rampes avec flexion du genou n'est donc pas possible. Pour permettre une flexion du genou lors du passage en position assise, la prothèse doit être sollicitée et un mouvement rapide de la hanche vers l'arrière doit être effectué.

Ce paramètre n'est pas activé immédiatement dans le composant, mais doit d'abord être activé délibérément par l'utilisateur.

Une fois cette fonction activée, une boîte de dialogue s'ouvre pour tester la fonction directement avec l'utilisateur.

Fonction vélo intuitive



Lorsque cette fonction est activée, des mouvements cycliques caractéristiques de la prothèse et identifiés comme correspondant à la pratique du cyclisme entraînent une réduction de la résistance dans l'articulation de genou.

Lorsque l'utilisateur descend du vélo, les résistances lors de la marche et en position debout reviennent à leur réglage programmé.

En outre, lorsque la fonction est activée, il est possible de se lever sur les pédales et ensuite de s'asseoir de manière assistée sans que cela ne désactive la fonction.

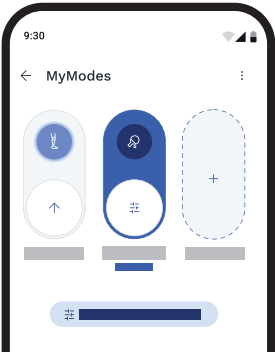
Si cette fonction est désactivée, un MyMode doit être configuré pour faire du vélo et sera activé via l'application utilisateur ou via un mouvement.

Retour déclenchement de la phase pendulaire



Cette fonction permet de déclencher un signal sonore pour vérifier si la phase pendulaire est déclenchée correctement et de manière fiable.

23.4 Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans MyModes (Genium X4)



Les paramètres des MyModes décrivent le comportement statique de la prothèse pour un modèle de mouvement donné, par ex. pour la pratique du golf. Aucune adaptation automatique du comportement d'amortissement n'a lieu dans les MyModes.

INFORMATION

En fonction du MyMode sélectionné, il n'est pas possible d'effectuer tous les réglages énumérés ici.

Paramètre	Signification
Résistance de base à la flexion	Hauteur de la résistance à la flexion à l'état étiré. En fonction de la valeur réglée des paramètres « Angle de blocage pour la flexion (degrés) » ou « Résistance maximale à la flexion », la résistance à la flexion augmente à partir de cette valeur lorsque la flexion du genou augmente.
Angle de blocage pour la flexion (degrés)	Angle de flexion jusqu'auquel l'articulation de genou peut être pliée avant d'être verrouillée pour une nouvelle flexion. Information : cet angle est calculé automatiquement en fonction des résistances réglées et ne peut pas être réglé.
Résistance maximale à la flexion	Résistance maximale à la flexion qui peut être atteinte en fonction de l'angle du genou. La résistance à la flexion augmente régulièrement à mesure que l'angle de flexion augmente jusqu'à atteindre la valeur réglée pour un angle de flexion de 70°. Contrairement au paramètre « Angle de blocage pour la flexion (degrés) », il n'y a pas de verrouillage dans le sens de la flexion.
Résistance de base à l'extension	Intensité de la résistance à l'extension

Paramètre	Signification
Angle de blocage pour l'extension (degrés)	Angle jusqu'auquel l'articulation de genou peut être tendue. Information : si ce paramètre est supérieur à 0, le genou est verrouillé dans le sens de l'extension dans une position fléchie. Pour désactiver le verrouillage, décharger la prothèse et l'incliner vers l'arrière pendant au moins 1,5 seconde, ce qui peut se révéler nécessaire pour passer au mode de base avec un type de mouvement.
Genou de freinage	Lorsque la fonction est activée, un verrouillage est effectué dans le sens de la flexion lorsque l'articulation de genou est sollicitée. Une flexion supplémentaire est possible lors du déchargement.
Déclenchement de la phase pendulaire	Dans le cas d'un mouvement ou de la pratique d'un sport avec une résistance constante ou dépendante de l'angle de flexion, une phase pendulaire peut être déclenchée indépendamment des valeurs de résistance réglées. Les valeurs de résistance définies par d'autres paramètres ne sont pas appliquées pendant la durée de la phase pendulaire.

23.5 Arrêt/mise en marche du composant

Mise à l'arrêt

Dans certains cas, par ex. lors du stockage ou du transport, le composant peut être désactivé.

La mise en marche n'est possible qu'en liaison avec l'adaptateur de charge et une source d'alimentation USB.

- 1) Lancer l'application de réglage et établir une connexion avec le composant.
- 2) Dans le menu principal, ouvrir la barre d'état du composant en appuyant sur la touche «  ».
- 3) Appuyer sur la rubrique « **Statut du composant** » du menu.
- 4) Sous la section « **Éteindre le composant** », faire glisser le bouton de l'élément de menu vers la gauche  (Désactivé).
- 5) Après confirmation de l'information, une séquence sonore décroissante  (dih duh deh dah) et un long signal de vibration sont émis. Le composant est ensuite à l'arrêt.

Mise en marche

- 1) Connecter la source d'alimentation USB à l'adaptateur de charge.
- 2) Fixer l'adaptateur de charge à l'articulation de genou.
→ La connexion correcte entre la source d'alimentation USB et l'articulation de genou via l'adaptateur de charge est indiquée par des retours (voir Notice d'utilisation de l'articulation de genou).

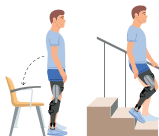
24 Modification des paramètres (C-Brace)

24.1 Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans le mode de base



Les paramètres du mode de base décrivent le comportement dynamique de l'orthèse dans le cycle de marche normal. Ces paramètres servent de réglage de base pour l'adaptation automatique du comportement d'amortissement au mouvement actuel (par ex. rampes, vitesse de marche lente, etc.).

Résistance à la flexion en phase d'appui



Résistance à la flexion lors de la descente des escaliers, des rampes ou du passage en position assise.

Résistance à la flexion en mode de sécurité

La fonction « **Ajuster la résistance** » doit être activée pour régler ce paramètre.

Ajuster la résistance

Dès qu'une erreur critique survient dans le composant (par ex. défaillance d'un signal de capteur) ou lorsque l'accumulateur est vide, le composant passe à une résistance à la flexion modifiée (« **Résistance à la flexion en mode de sécurité** »). La résistance d'extension est faible et ne peut pas être modifiée. Aucun déclenchement de la phase pendulaire n'est possible.

Pour tester ce comportement avec l'utilisateur et régler la résistance à la flexion, le mode de sécurité peut être simulé.

- 1) Appuyer sur la touche « **Ajuster la résistance** ».
- 2) Démarrer la simulation du mode de sécurité en appuyant sur la touche « **Simuler le mode** ».
→ La résistance à la flexion est commutée et peut maintenant être réglée.
- 3) Régler la résistance à la flexion souhaitée (« **Résistance à la flexion en mode de sécurité** ») et tester avec l'utilisateur.

PRUDENCE! Lorsque la résistance est faible, il faut veiller à maintenir activement la pose du talon par extension de la hanche afin d'éviter une chute ou un pli/affaissement involontaire.

Terminer le réglage en appuyant sur les touches « **Quitter la simulation** » et « **Activation du mode de base** ».

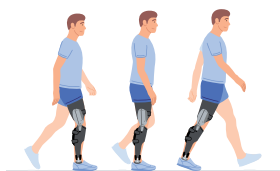
Résistance à la flexion en phase d'appui Plus



Bien que le paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** » pour le passage en position assise et la marche sur des escaliers et des rampes soit correctement réglé, le patient fléchit en phase d'appui pendant la marche sur un sol plat. Dans une telle situation, il est conseillé de régler le paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui Plus** » pour le patient.

Si aucune résistance accrue à la flexion en phase d'appui n'est souhaitée pour la marche sur un sol plat, la valeur réglée dans le paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui Plus** » doit être identique à la valeur du paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** ».

Résistance à l'extension en phase d'appui



Ce paramètre permet de déterminer la rapidité à laquelle l'articulation de genou repasse en extension après la flexion en phase d'appui. La dureté de la butée peut être influencée avec ce paramètre.

Angle de flexion en phase pendulaire (degrés)



Angle de flexion maximal pendant la phase pendulaire. Il est de 65° environ pour une marche physiologique, peu importe la vitesse de la marche.

24.2 Vue d'ensemble des fonctions en mode de base

INFORMATION

Les paramètres / fonctions suivants doivent être activés dans l'application de réglage pour pouvoir être utilisés dans l'application utilisateur : « **Fonction position debout** », « **Fonction position assise** ».

Fonction position debout



La fonction position debout offre la possibilité de se tenir debout de manière décontractée, même sur un terrain accidenté ou incliné, grâce au blocage de la flexion du genou. Pour cela, l'articulation est immobilisée dans le sens de la flexion à un angle de flexion compris entre 5° et 65°.

Réglage : « Intuitive »

La fonction position debout intuitive détecte les situations dans lesquelles l'orthèse est sollicitée dans le sens de la flexion, mais ne doit pas fléchir. C'est le cas, par exemple, en position debout sur un sol inégal ou incliné. L'articulation est alors toujours bloquée dans le sens de la flexion

lorsque la jambe appareillée n'est pas totalement tendue et est immobilisée pendant un court instant. Si les conditions ci-dessus sont remplies, l'articulation ne se bloque pas lorsque l'utilisateur passe en position assise.

Réglage : « **Manuelle** »

1) Plier l'articulation entre 5° et 65°.

2) Tenir l'articulation dans cette position sans la bouger pendant une seconde.

→ L'articulation bloquée peut, à présent, être sollicitée dans le sens de la flexion.

Pour quitter automatiquement la fonction position debout manuelle, il faut tendre le genou ou modifier la position de la jambe (faire un pas par exemple).

Fonction position assise



Si l'orthèse est en position assise pendant plus de 2 secondes (la cuisse est à peu près horizontale et la jambe n'est pas sollicitée), la résistance à la flexion est réduite lorsque la fonction est activée et la jambe peut se balancer harmonieusement.

Retour déclenchement de la phase pendulaire



Cette fonction permet de déclencher un signal sonore pour vérifier si la phase pendulaire est déclenchée correctement et de manière fiable.

Soutien supplémentaire lors de la descente de rampes/d'escaliers (en fonction du composant)



Cette fonction offre une résistance à la flexion qui progresse avec l'angle du genou (à partir de la résistance du paramètre « **Résistance à la flexion en phase d'appui** ») jusqu'à la fin de la phase d'appui.

Fonction vélo intuitive (en fonction du composant)



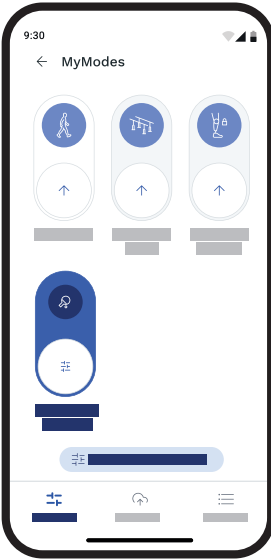
À partir de la position assise, la modification de l'angle du genou et de la jambe est détectée après quelques coups de pédale. Des résistances minimales dans le sens de l'extension et de la flexion commutent alors automatiquement.

Consulter la notice d'utilisation de l'articulation de genou pour les autres conditions de commutation.

Dès que les pieds quittent les pédales et sont posés sur le sol ou que l'angle de genou est inférieur à 15°, les résistances initiales pour la marche et la position debout sont de nouveau activées.

Si cette fonction est désactivée, un MyMode doit être configuré pour faire du vélo et sera activé via l'application utilisateur.

24.3 Vue d'ensemble des paramètres de réglage dans les MyModes (C-Brace)



Les paramètres des MyModes décrivent le comportement statique de l'orthèse pour un mouvement donné, par ex. pour la pratique du golf. Aucune adaptation automatique du comportement d'amortissement n'a lieu dans les MyModes.

Les paramètres des MyModes « **Mode Entraînement** » et « **Geler la position** » sont préconfigurés et ne peuvent pas être modifiés. Pour plus d'informations sur ces deux MyModes, se reporter au chapitre « Particularités des MyModes (C-Brace) » (consulter la page 30).

INFORMATION

En fonction du MyMode sélectionné, il n'est pas possible d'effectuer tous les réglages énumérés ici.

Paramètres	Signification
Résistance de base à la flexion	Intensité de la résistance à la flexion au début de la flexion de l'articulation de genou.
Augmentation de la résistance à la flexion	Valeur indiquant à quelle vitesse la résistance à la flexion augmente avec un angle de genou croissant.

24.4 Calibrage (C-Brace)

La position individuelle de l'unité d'articulation sur l'utilisateur doit être calibrée. Si aucun calibrage n'est effectué sur l'utilisateur, la phase pendulaire est déclenchée trop tôt ou trop tard en raison de données erronées.

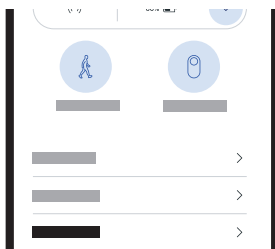
À chaque modification statique de l'orthèse (par exemple après l'ajustement d'une articulation de cheville), le calibrage doit de nouveau être effectué.

Tant que le calibrage n'est pas terminé, le réglage ne peut pas être poursuivi.

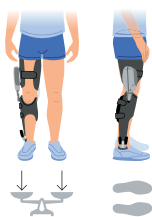
INFORMATION

Il convient de ne pas utiliser les mains pour soutenir l'extension de la jambe.

Exécution du calibrage



- 1) Dans le menu principal, appuyer sur l'entrée de menu « **Calibrage** ».
- 2) Suivre les indications qui s'affichent ensuite à l'écran.



Si les conditions requises citées dans l'application de réglage ne sont pas remplies, les divergences correspondantes sont indiquées par un marquage. Vous devez éliminer ces divergences pour pouvoir redémarrer le calibrage.

- **Utilisateur immobile et debout**
L'utilisateur doit se tenir debout et le plus immobile possible. Pour cela, il peut se tenir aux barres parallèles.
- **Articulation de genou tendue**
Avec sa propre force, l'utilisateur doit placer l'orthèse en extension complète. S'il n'y parvient pas, l'alignement statique doit être corrigé (par ex. ajustement de l'articulation de cheville)
- **Angle d'inclinaison non compris dans la plage de calibrage**
L'utilisateur doit se tenir debout et les pieds doivent être à la même hauteur. Contrôler l'alignement statique de l'orthèse.

25 Informations légales

25.1 Marque

Toutes les dénominations employées dans le présent document sont soumises sans restrictions aux dispositions du droit des marques de fabrique en vigueur et aux droits du propriétaire concerné.

Toutes les marques, tous les noms commerciaux ou noms de sociétés cités ici peuvent constituer des marques déposées et sont soumis aux droits du propriétaire concerné.

L'absence d'un marquage explicite des marques citées dans ce document ne permet pas de conclure qu'une dénomination n'est pas soumise aux droits d'un tiers.

25.2 Conformité CE

Ce produit respecte les prescriptions européennes applicables relatives aux dispositifs médicaux. Le texte intégral de la déclaration UE de conformité est disponible à l'adresse suivante : <http://www.ottobock.com/conformity>

26 Caractéristiques techniques

Application de réglage « connectgo.pro »	
Référence	560X29-2=*
Systèmes d'exploitation compatibles	Pour connaître la compatibilité avec les terminaux mobiles et les versions, merci de consulter les informations de la boutique en ligne cor-

Application de réglage « connectgo.pro »	
	respondante (par ex. Apple App Store, Google Play Store, etc.).
Stores d'applications pour le téléchargement	Apple App Store (https://www.apple.com/app-store) / Google Play Store (https://play.google.com/store)

27 Annexe

27.1 Symboles utilisés



Fabricant



Déclaration de conformité conforme aux directives européennes applicables



Dispositif médical



Numéro UDI (Unique Device Identifier, identifiant unique des dispositifs)



Référence de l'article



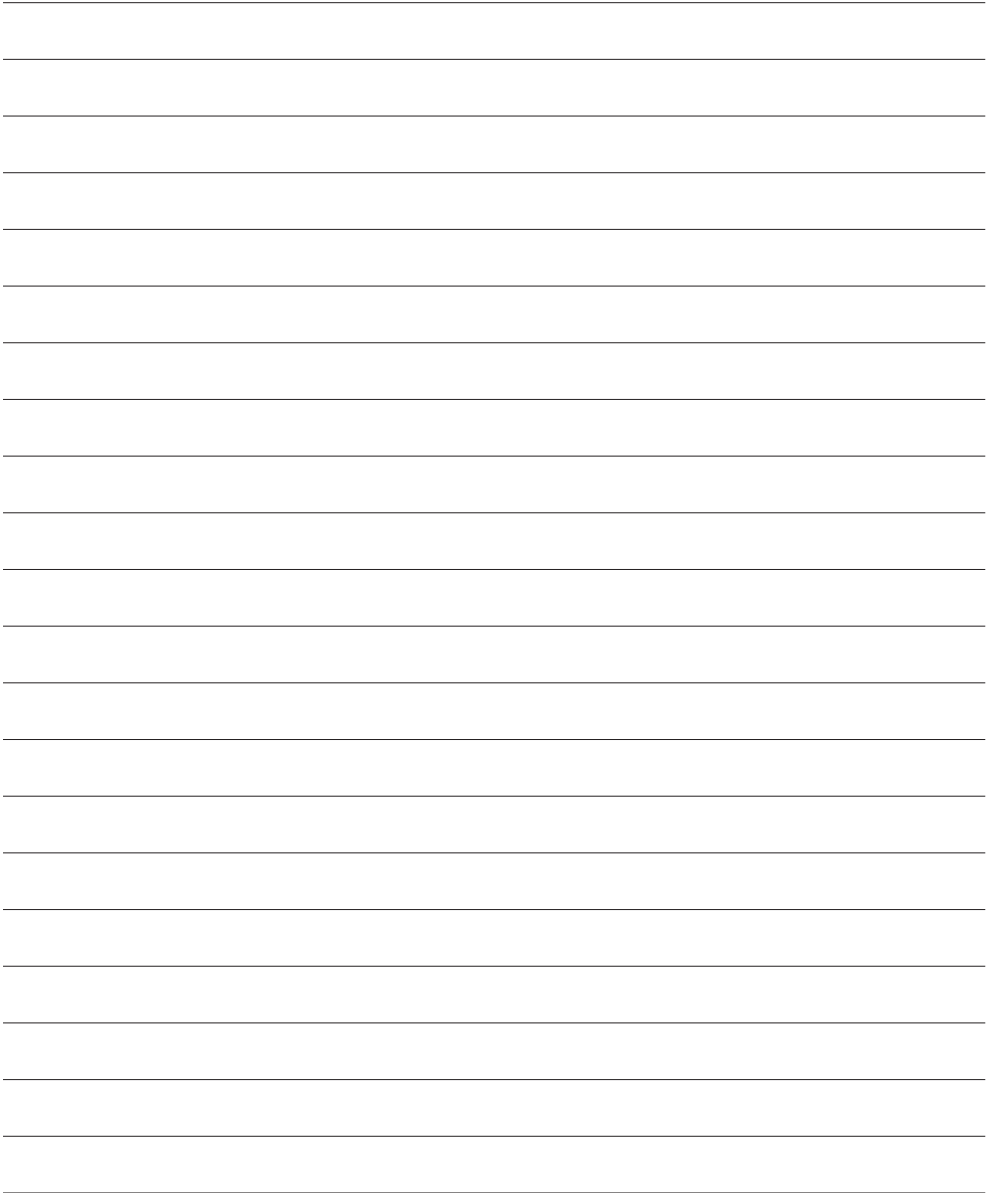
Respecter les instructions d'utilisation

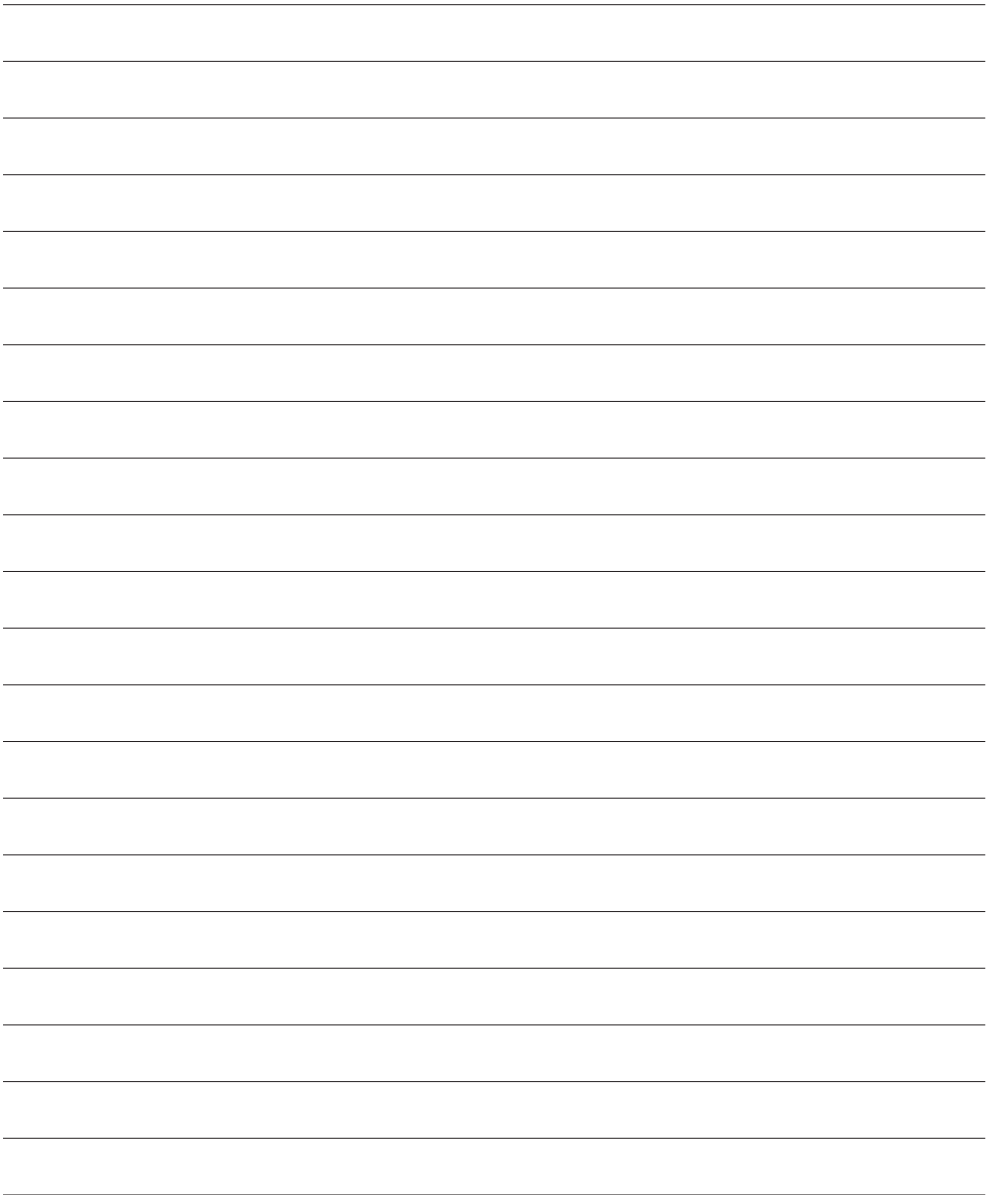


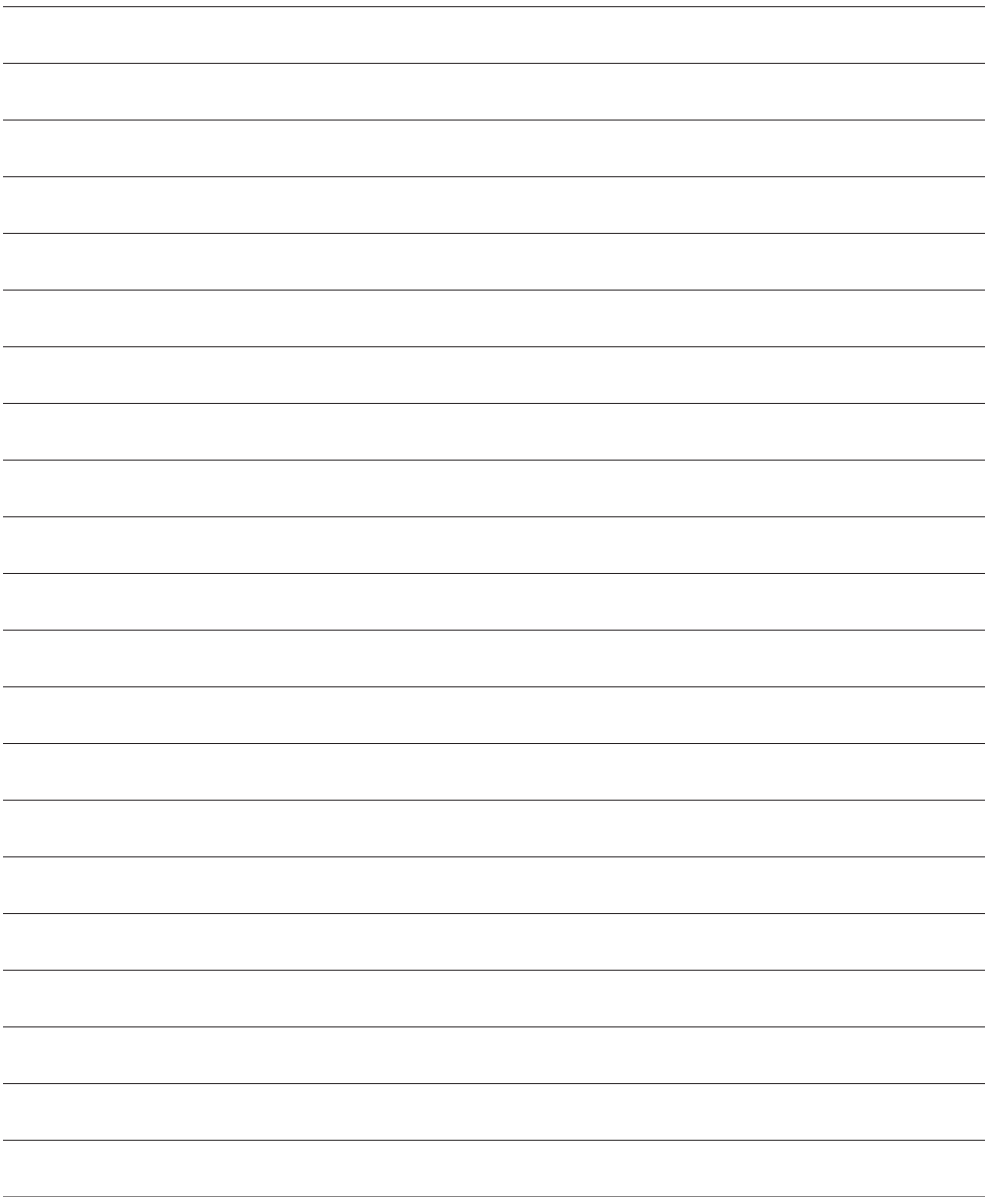
Date de fabrication

27.2 Dépannage

Événement	Cause	Action nécessaire
Connexion entre le composant et l'application impossible	Composant non trouvé	- Activer la fonction Bluetooth du composant - Activer la fonction Bluetooth du terminal - Activer la localisation du terminal
	Pas de connexion Internet / connexion avec le serveur	- Activer la connexion Internet au niveau du terminal - Si le problème persiste, contacter Ottobock
Connexion à Ottobock ID impossible	Pas de connexion Internet	Activer la connexion Internet au niveau du terminal
	Je n'ai pas reçu l'e-mail de confirmation d'Ottobock	- Consulter le dossier des courriers indésirables - En cas de non-réception de l'e-mail, contacter Ottobock









Otto Bock Healthcare Products GmbH
Brehmstraße 16 · 1110 Wien · Austria
T +43-1 523 37 86 · F +43-1 523 22 64
info.austria@ottobock.com · www.ottobock.com

ottobock.



CE

connectgo.pro 560X29-2=*

ES Instrucciones de uso (personal técnico especializado)	3
---	----------

1	Introducción	6
2	Descripción del producto	6
3	Uso previsto	6
3.1	Finalidad prevista	6
3.2	Cualificación.....	6
3.2.1	Cualificación del técnico ortopédico	6
3.2.2	Cualificación del personal técnico especializado en el terapia.....	7
4	Seguridad	7
4.1	Significado de los niveles de alerta	7
4.2	Indicaciones generales de seguridad.....	7
5	Requisitos del sistema	7
6	Uso	7
7	Iniciar la aplicación de configuración	7
8	Establecer la conexión Bluetooth con el componente	8
9	Cuenta Ottobock ID.....	9
10	Certificación.....	9
11	Rol del usuario	9
12	Elementos de mando de la aplicación de configuración	10
12.1	Menú principal avanzado	12
12.2	Gestión de datos	13
12.2.1	Guardar datos manualmente	14
12.2.2	Filtrar datos	14
12.2.3	Vista detallada de un conjunto de datos.....	14
12.2.4	Transferir datos a otro componente.....	15
13	Establecer/finalizar la conexión con el componente	16
14	Consultar el estado del componente	16
15	Cambiar el nombre del componente.....	18
16	Activar y desactivar la función de Bluetooth del componente	18
17	Mostrar PIN de Bluetooth.....	18
18	Función de bloqueo manual	20
19	Modificar los ajustes (Kenevo).....	21
19.1	Seleccionar el modo de actividad	21
19.1.1	Modo de actividad A (Locked Mode).....	21
19.1.2	Modo de actividad B (Semi-Locked Mode)	21
19.1.3	Modo de actividad B+ (Semi-Locked Mode con flexión en la fase de apoyo)	21
19.1.4	Modo de actividad C (Yielding Mode)	21
19.2	Visión general de los parámetros de ajuste en los modos de actividad	22

19.3	Visión general de las funciones de los modos de actividad	22
19.4	Señales de respuesta de entrenamiento	24
19.5	Representación gráfica de la carga de prótesis	25
19.6	Calibración (Kenevo)	25
20	MyModes	26
20.1	Añadir MyMode.....	27
20.2	Ajustar MyMode	28
20.2.1	Parámetros variables.....	28
20.3	MyMode definido por el usuario	29
20.4	Conectar MyMode.....	29
20.5	Eliminar MyMode.....	29
20.6	Cambiar el nombre del MyMode	30
20.7	Particularidades de los MyModes (C-Brace)	30
20.7.1	MyMode "Modo de entrenamiento".....	30
20.7.2	MyMode "Congelar posición"	31
21	Modificar ajustes (C-Leg)	32
21.1	Resumen de los parámetros de ajuste en el modo básico	32
21.2	Visión general de las funciones en el modo básico	33
21.3	Activación del modo de sueño profundo (C-Leg)	35
21.4	Visión general de los parámetros de ajuste en los MyModes (C-Leg)	36
21.5	Calibración (C-Leg)	37
22	Modificar los ajustes (Genium, Genium X3)	37
22.1	Resumen de los parámetros de ajuste en el modo básico	37
22.2	Visión general de las funciones en el modo básico	38
22.3	Visión general de los parámetros de ajuste en los MyModes (Genium, Genium X3)	41
22.4	Conectar/desconectar el componente.....	42
23	Modificar ajustes (Genium X4).....	43
23.1	Resumen de los parámetros de ajuste en el modo básico	43
23.2	Activar el modo de sueño profundo (Genium)	44
23.3	Visión general de las funciones en el modo básico	44
23.4	Visión general de los parámetros de ajuste en los MyModes (Genium X4)	49
23.5	Conectar/desconectar el componente.....	50
24	Modificar los ajustes (C-Brace).....	51
24.1	Resumen de los parámetros de ajuste en el modo básico	51
24.2	Visión general de las funciones en el modo básico	52
24.3	Visión general de los parámetros de ajuste en los MyModes (C-Brace)	54
24.4	Calibración (C-Brace).....	54
25	Aviso legal.....	55
25.1	Marcas.....	55
25.2	Conformidad CE	55
26	Datos técnicos	55
27	Anexo	56
27.1	Símbolos utilizados	56

27.2	Solución de problemas	56
------	-----------------------------	----

1 Introducción

INFORMACIÓN

Fecha de la última actualización: 2025-09-08

- Lea este documento atentamente antes de usar el producto, y observe las indicaciones de seguridad.
- Póngase en contacto con el fabricante si tuviese dudas sobre el producto o si surgiesen problemas.
- Comunique al fabricante y a las autoridades responsables en su país cualquier incidente grave relacionado con el producto, especialmente si se tratase de un empeoramiento del estado de salud.

La aplicación de configuración "connectgo.pro 560X29-2=" se denomina en lo sucesivo "aplicación de configuración/producto".

Tiene a su disposición estas instrucciones de uso en otros idiomas en línea o puede solicitarlo gratuitamente como ejemplar impreso a la dirección de correo electrónico "orderifu@ottobock.com".

Document: 647G1834 **Version:** 05

Download: <https://product-documents.ottobock.com/IFU/INT/560X29-2/647G1834/05/O/S/F>

2 Descripción del producto



Esta aplicación de configuración ofrece la posibilidad de ajustar el componente de forma óptica a un usuario. La aplicación de configuración le guiará paso a paso por el proceso de ajuste.

La aplicación de configuración también permite realizar configuraciones para la aplicación del usuario.

Antes de utilizarla por primera vez, debe crear una cuenta de usuario (registro).

La alineación de la prótesis se puede realizar también sin una cuenta de usuario.

Para utilizar la aplicación de configuración debe aceptar las "Condiciones de uso" de la aplicación de configuración. Si no se aceptan, no se podrá utilizar la aplicación de configuración.

3 Uso previsto

3.1 Finalidad prevista

Funcionalidad básica de la aplicación

- Ajuste de exoprótesis/órtesis de la extremidad inferior por parte del personal técnico especializado mediante una comunicación inalámbrica entre el dispositivo móvil y la prótesis/órtesis.
- Intercambio de datos para la autenticación de usuarios.

3.2 Cualificación

3.2.1 Cualificación del técnico ortopédico

La configuración de un componente en el usuario con la aplicación de configuración solo se puede realizar después de realizar los cursos de formación sobre el producto y obtener las certificaciones correspondientes. Para ello, en el rol de usuario seleccione el rol "**Técnico ortopédico**" (véase la página 9). Después de las actualizaciones de la aplicación, es posible que se requieran más cursos de formación sobre el producto/certificaciones.

3.2.2 Cualificación del personal técnico especializado en el terapia

El uso de la aplicación como terapeuta para la articulación de rodilla protésica Kenevo debe realizarse únicamente después de realizar los correspondientes cursos de formación sobre el producto y obtener las certificaciones. Para ello, en el rol de usuario, seleccione el rol "**Terapeuta**" (véase la página 9).

4 Seguridad

4.1 Significado de los niveles de alerta

¡PRECAUCIÓN La inobservancia de las indicaciones con esta etiqueta puede provocar peligros de accidente y lesiones.

4.2 Indicaciones generales de seguridad

¡PRECAUCIÓN! Posibles caídas

- ▶ Sin calibrar los componentes que requieran calibración, no se activará ninguna fase de balanceo.
- ▶ Debe tenerse en cuenta la unidad ajustada (lbs/kg) al introducir el peso corporal.
- ▶ La introducción de datos incorrectos (tamaño del pie, dimensiones de la prótesis, peso corporal, etc.) puede provocar que la fase de balanceo no se active o se active en el momento equivocado.

5 Requisitos del sistema

Para obtener información sobre la compatibilidad con los terminales móviles y las versiones consulte los datos indicados en Apple App Store o en Google Play Store.

6 Uso

Información sobre la aplicación de configuración

- La aplicación de configuración se puede descargar de forma gratuita desde la tienda de aplicaciones correspondiente (Apple App Store, Google Play Store). Para ello introduzca los siguientes términos de búsqueda: "connectgo.pro", "Ottobock".
- Las fuentes de gran tamaño combinadas con unas pantallas pequeñas pueden provocar que el texto quede dividido en la pantalla o que no sea legible. Consulte estas instrucciones de uso para informarse sobre la función de los reguladores de ajuste y de los parámetros de ajuste de la aplicación de configuración.
- Las figuras incluidas en las presentes instrucciones de uso sirven tan solo a modo de ejemplo y pueden diferir del dispositivo móvil utilizado y de la versión.
- Mantenga la aplicación de configuración actualizada.
- Si cree que puede existir algún problema relativo a la ciberseguridad, diríjase al fabricante.

7 Iniciar la aplicación de configuración

- 1) Pulse el símbolo de la aplicación "connectgo.pro" ().
→ Se muestran las condiciones de uso y la política de privacidad.
- 2) Acepte las condiciones de uso marcando la casilla de selección "**Acepto**".
- 3) Pulse el botón "**Aceptar**".
→ Aparecerá la pantalla con los ajustes de la aplicación.
- 4) Seleccione el idioma preferido de la interfaz de usuario y la unidad de peso.
- 5) Seleccione el rol de usuario para utilizar la aplicación de configuración (véase la página 9):
Técnico ortopédico: acceso completo a todas las funciones de la aplicación de configuración
Terapeuta: acceso restringido a las funciones de la aplicación de configuración
- 6) Pulse el botón "**Siguiente**".
→ Están disponibles las siguientes opciones para continuar:

- **Iniciar sesión:** para conectarse a un componente es necesario registrar una cuenta Ottobock ID (véase la página 9). Además, se deben introducir los datos para la certificación del componente correspondiente (véase la página 9).
- **Seguir sin iniciar sesión:** inicie la alineación de la prótesis sin registro y sin conexión al componente. Sin embargo, para seguir utilizando la aplicación de configuración es necesario registrar una cuenta Ottobock ID.

Después de iniciar sesión correctamente en la cuenta Ottobock ID, se realizará la búsqueda de los componentes disponibles.

8 Establecer la conexión Bluetooth con el componente

En función del componente, existen las siguientes opciones para activar el Bluetooth:

- Gire el componente con núcleo de ajuste/conexión roscada 180° hacia abajo (núcleo de ajuste arriba – núcleo de ajuste abajo) hasta que suene una señal acústica o se perciba una señal vibratoria. La señal acústica solo suena en el modo básico, no en un MyMode. Para activar el modo básico se debe conectar y volver a desconectar el cargador/adaptador de carga.
- Si debe haber teclas en el componente para activar el Bluetooth, se deberán utilizar para la activación.
- Conecte el cargador/adaptador de carga al componente y desconéctelo de nuevo pasados aprox. 5 segundos.



Pulsando el botón "**Conectar componente**" se iniciará la búsqueda de componentes disponibles.

- 1) Entre los componentes mostrados, seleccione el componente deseado basándose en el número de serie y pulse el botón "**Conectar**".
 - Mientras se establece la conexión, se muestra el símbolo animado .
- 2) Siga las demás instrucciones que aparecen en la pantalla.
 - Después de establecer la conexión correctamente, se mostrará el menú principal de la aplicación de configuración con el estado del componente conectado.

INFORMACIÓN

Activar el Bluetooth del componente de manera permanente

Durante el uso de la aplicación de configuración, se recomienda activar de manera permanente la función de Bluetooth del componente. De lo contrario, después de interrumpirse la conexión, el Bluetooth del componente debe volver a activarse durante 2 minutos (gire el componente o conecte/desconecte el cargador/adaptador de carga). Para obtener más información consulte el apartado "Activar Bluetooth" (véase la página 18).

9 Cuenta Ottobock ID

Para configurar un componente con la aplicación de configuración debe crear una cuenta de usuario e iniciar sesión con estos datos.

La alineación de la prótesis también se puede realizar sin registro/iniciar sesión.



-  Aún no ha iniciado sesión en una cuenta Ottobock ID. Inicie sesión o regístrese de nuevo en la cuenta Ottobock ID pulsando este símbolo.
-  Ha iniciado sesión en una cuenta de Ottobock ID. Pulsando este símbolo se ponen a disposición las siguientes opciones:
 - **Cerrar sesión:** cerrar sesión en la cuenta de Ottobock ID
 - **Administrar cuenta:** administrar los ajustes de la cuenta Ottobock ID, modificar la contraseña o eliminar la cuenta

10 Certificación

El ajuste de un componente solo es posible después de completar la certificación (experto) para el componente correspondiente. Los datos de la certificación (nombre de usuario y contraseña) se pueden introducir al establecer la conexión con el componente o también en conjunto a través del menú.

- 1) En el menú principal de la aplicación de configuración, en la línea inferior, pulse el símbolo  ("Más") ().
- 2) Pulse la opción de menú **"Certificación"**.
→ Se muestran las certificaciones de los componentes correspondientes.
- 3) Pulsando **"Añadir"** se pueden añadir certificados.
Si dispone de un PIN de desbloqueo, puede realizar el desbloqueo inmediatamente.

11 Rol del usuario

Para utilizar la aplicación de configuración los certificados deben registrarse de acuerdo con el rol del usuario.

Técnico ortopédico

Como técnico ortopédico certificado y con sesión iniciada tiene a su disposición todas las funciones de la aplicación de configuración necesarias para ajustar la el componente en el usuario.

Terapeuta

Como terapeuta de la articulación de rodilla protésica Kenevo certificado y con sesión iniciada tiene a su disposición las siguientes funciones de la aplicación de configuración:

- Cambio del modo de actividad entre "A", "B", "B+" y "C" (véase la página 21)
- Activación/desactivación de distintas funciones (véase la página 22)
- Ajuste restringido del parámetro **"Resistencia de flexión de la fase de apoyo"** (véase la página 22)
- Cambio manual al modo "Bicicleta ergométrica"
- Activación de señales de respuesta para el entrenamiento de determinadas series de movimientos (véase la página 24)
- Almacenamiento, lectura y exportación de conjuntos de datos (véase la página 13) y elaboración de informes de actividad.
- La transferencia de datos entre componentes solo es posible como técnico ortopédico certificado.

12 Elementos de mando de la aplicación de configuración

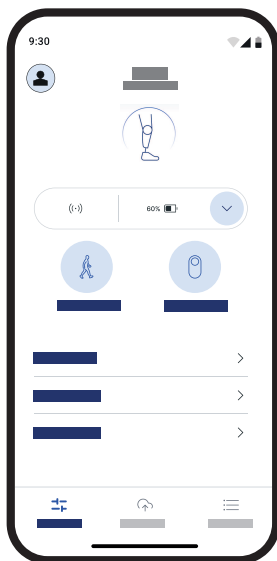
INFORMACIÓN

Las opciones de menú que se muestran aquí pueden diferir de las opciones de menú que se muestran realmente, dependiendo de la versión de la aplicación de configuración y de los componentes conectados.

Una vez que se haya establecido la conexión correctamente al componente seleccionado, se accederá automáticamente al menú principal de la aplicación de configuración.



Pulsando el símbolo  "**Ajustar**" se puede acceder al menú principal de la aplicación de configuración.



En la esquina superior izquierda: administrar la cuenta Ottobock ID

Se ha iniciado sesión en la cuenta de Ottobock ID

No se ha iniciado sesión en la cuenta de Ottobock ID

En las opciones de menú indicadas se pueden realizar los siguientes ajustes:

"Modo básico": ajuste básico para el modo básico, así como ajuste de otros parámetros en el subcapítulo **"Funciones"**.

Además, se puede determinar qué funciones/parámetros están disponibles en la aplicación de usuario.

"MyModes" (en función del componente): en este menú se pueden configurar MyModes, véase el capítulo "MyModes" (véase la página 26). Estos MyModes se transfieren directamente al componente.

"Modo de entrenamiento" (en función del componente): Activar/desactivar las señales de respuesta de entrenamiento para determinados movimientos, véase el capítulo "Señales de respuesta de entrenamiento" (véase la página 24).

Restablecer (en función del componente):

Restablecer los ajustes realizados al estado previo al inicio del ejercicio terapéutico

Datos básicos: introducir los datos del usuario y los datos del componente.

Alineación básica: visualización de los valores para la alineación básica.

Calibración (en función del componente): antes de utilizar la prótesis/órtesis por primera vez se debe calibrar el componente. Esto garantiza que la prótesis/órtesis funcione de forma segura desde el principio.

Información más detallada sobre la calibración de los componentes correspondientes:

C-Leg: capítulo "Calibración (C-Leg)" véase la página 37

Kenevo: capítulo "Calibración (Kenevo)" véase la página 25

C-Brace: capítulo "Calibración (C-Brace)" véase la página 54



En la línea debajo del componente se muestra la siguiente información sobre el componente conectado:

Conexión establecida

Nivel de carga de la batería

Si hay un error en el componente, se muestra mediante símbolos:

- ⚠ Error leve
- 🚨 Error grave

⌵ Desplegar la barra de estado para mostrar más opciones de menú o información acerca de los errores.



En este menú se encuentran las siguientes opciones de selección:
Estado del componente: véase el capítulo "Consultar el estado del componente" véase la página 16

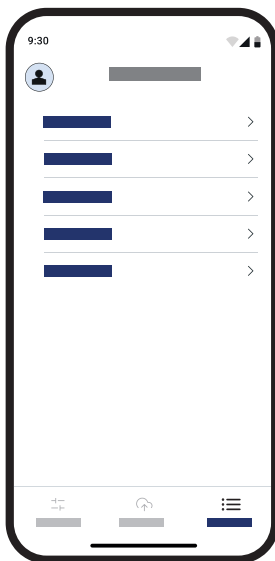
Conexiones: véase el capítulo "Establecer/finalizar las conexiones con el componente" véase la página 16

Conjunto de datos: los datos actuales del componente se pueden guardar pulsando el botón "**Crear**". Para información más detallada sobre los datos almacenados véase el capítulo "Gestión de datos" véase la página 13.

12.1 Menú principal avanzado



► Después de pulsar el símbolo ☰ "**Más**" estarán disponibles las siguiente opciones de menú:



Certificación

Las certificaciones de componentes se pueden añadir a la cuenta Ottobock ID.

Instrucciones de uso

Mostrar/descargar las instrucciones de uso de la aplicación de configuración. Para ello se requiere una conexión a internet.

Ajustes de la aplicación

Realizar los ajustes adicionales de la aplicación de configuración (p. ej.: conmutar unidades, modificar idioma).

Nuevas funciones

Mostrar las nuevas funciones de esta versión de la aplicación de configuración.

Aviso legal

Mostrar la información/el aviso legal de la aplicación de configuración.

Mostrar las disposiciones de uso y de licencia, así como la política de privacidad de la aplicación de configuración.



Pulsando el símbolo ⚙ "**Ajustar**" se puede acceder al menú principal de la aplicación de configuración.

12.2 Gestión de datos

Después de finalizar la conexión con el componente, se guardarán automáticamente los ajustes y parámetros actuales como conjunto de datos en el dispositivo móvil conectado.

Entretanto, también se puede guardar en cualquier momento un conjunto de datos con los ajustes actuales (véase la página 14).

INFORMACIÓN

Aplicación siempre visible

Durante la transferencia de datos, la aplicación debe estar siempre abierta (visible) en el dispositivo móvil. Si la pantalla del dispositivo móvil se apaga, la conexión de datos con el componente se interrumpe y los datos no se guardarán ni cargarán.

Al conectar el componente, solo se leerán los datos ya almacenados en el componente. Debido a que no todos los parámetros de connectgo.pro se guardan en el componente, no se transmitirán al establecer la conexión. Estos son, por ejemplo: **"Contractura en flexión de la cadera (grados)"**, **"Tipo de pie"**, **"Fase de apoyo bloqueada"**.



- 1) Después de pulsar el símbolo  **"Datos"** se mostrarán la visión general de los conjuntos de datos almacenados con una preselección de filtros.
- 2) Seleccione/deseleccione los filtros pulsándolo.
- 3) Después de pulsar el botón **"Aceptar"** se mostrarán los conjuntos de datos que se correspondan con los criterios de filtración.



Pulsando el símbolo  se abre el conjunto de datos seleccionado. Los datos se pueden guardar, exportar o transferir a otro componente.

Pulsando el símbolo  junto al título se puede realizar una nueva filtración.

12.2.1 Guardar datos manualmente



- 1) En el menú principal, despliegue la barra de estado del componente pulsando el símbolo .
- 2) En la línea "**Conjunto de datos**", pulse el botón "**Crear**".
→ Los ajustes actuales se guardan como conjunto de datos.

12.2.2 Filtrar datos

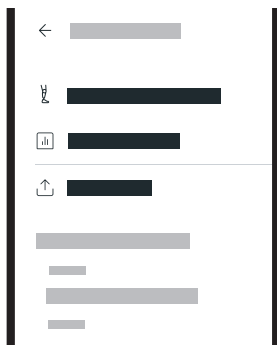


- 1) En el menú de la visión general de datos, pulse el símbolo  junto al título.
→ Se abre la vista "**Opciones de filtro**". Algunos filtros ya están preseleccionados.
- 2) De las propiedades mostradas pulse aquellas que desea aplicar en la filtración. Si vuelve a pulsar, se eliminará el filtro seleccionado.
- 3) Pulsando el botón "**Aceptar**" se aplicará el filtro.

12.2.3 Vista detallada de un conjunto de datos

Pulsando el símbolo > se abre el conjunto de datos seleccionado.

Además, se pueden seleccionar las siguientes opciones de menú:



Transferir al componente: transferir un conjunto de datos guardado al componente conectado actualmente.

Informe de actividad: seleccionando dos conjuntos de datos, el uso del componente en este periodo se puede exportar como un informe de actividad.

Exportación de datos: el conjunto de datos guardado se puede exportar como un documento de texto, p. ej., para su envío.

12.2.4 Transferir datos a otro componente

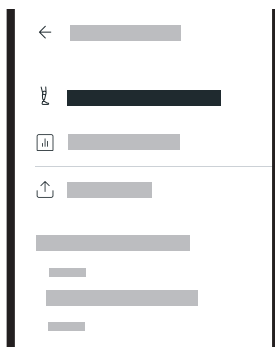
Cuando se conecta un componente nuevo, se puede transferir un conjunto de datos guardado a este componente.

Para ello se deben cumplir los siguientes requisitos:

- El conjunto de datos procede de un componente del mismo tipo.
No es posible transferir el conjunto de datos de un componente 3B5-4 a un componente 3C98.
- La versión de firmware de ambos componentes es idéntica.
- La versión del conjunto de reglas del nuevo componente es idéntica o más reciente que la versión del componente en el conjunto de datos.

Si no se cumplen estos requisitos, se mostrará el mensaje de error correspondiente durante la importación.

Realizar la transferencia de datos



- 1) Establezca una conexión con el componente (véase la página 8).
- 2) Acceda a la visión general de datos pulsando el símbolo  "**Datos**".
→ Se abrirá la página "**Opciones de filtro**" con los ajustes de filtro ya preseleccionados.
- 3) En la página "**Opciones de filtro**" establezca el filtro deseado.
- 4) Pulse el botón "**Aceptar**".
→ Se muestran los conjuntos de datos que cumplen los criterios de filtración.
- 5) Pulse el símbolo ">" en el conjunto de datos correspondiente que se debe transferir.
→ Se abrirá la visión general "**Vista detallada**".
- 6) Pulse la opción de menú "**Transferir al componente**".
- 7) Inicie la transferencia de datos pulsando el botón "**Transferir configuración**".
→ Una vez realizada correctamente la transferencia de datos, se mostrará el PIN de Bluetooth del componente.
- 8) En el menú principal, pulse la opción de menú "**Datos básicos**" y compruebe los datos.
- 9) Introduzca las entradas como, por ejemplo: "**Contractura en flexión de la cadera (grados)**", "**Tipo de pie**", "**Fase de apoyo bloqueada**", ya que estos valores no están guardados en el conjunto de datos.

13 Establecer/finalizar la conexión con el componente



- 1) En el menú principal, despliegue la barra de estado del componente pulsando el símbolo .
- 2) Pulse la opción de menú "**Conexiones**".

En este menú están disponibles las siguientes funciones:

Desconectar: finalizar la conexión con el componente conectado actualmente.

Conectar: establecer una conexión con componentes.

La función de Bluetooth del componente debe estar activada. Véase el capítulo "Establecer la conexión Bluetooth con el componente" véase la página 8.

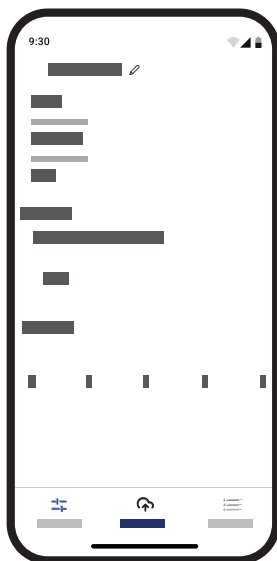
14 Consultar el estado del componente

INFORMACIÓN

Las opciones de menú que se muestran aquí pueden diferir de las opciones de menú que se muestran realmente, dependiendo de la versión de la aplicación de configuración y de los componentes conectados.



- 1) En el menú principal, despliegue la barra de estado del componente pulsando el símbolo .
 - 2) Pulse la opción de menú "**Estado del componente**".
- Están disponibles las siguientes opciones de menú:



: pulsando este símbolo puede modificarse el nombre (denominación) del componente conectado actualmente para su visualización en la aplicación de usuario.

Componente: denominación y número de serie del componente conectado.

Batería: visualización del nivel de carga del componente conectado.

Mostrar el modo de sueño profundo en la aplicación de usuario (en función del componente): en la aplicación de usuario se puede activar este modo como un MyMode.

Bluetooth: activar/desactivar permanentemente la función de Bluetooth.

PIN de Bluetooth: mostrar el PIN de Bluetooth del componente conectado actualmente.

Función de bloqueo manual (en función del componente): Al activar "**Se reconoce el patrón de golpeteo**" se activa la detección de 3 golpecitos para el bloqueo manual de la articulación de rodilla protésica (véase la página 20). Si la articulación de rodilla protésica está bloqueada, aparecerá el mensaje correspondiente.

Apagar el componente (en función del componente): desconectar el componente para el transporte. Para la conexión se requiere el cargador/adaptador de carga y una fuente de tensión.

Volumen: cambiar el volumen de las señales de confirmación. No se puede cambiar el volumen de las señales de error.

Altura del tono (en función del componente): cambiar el nivel de sonido de las señales de confirmación. No se puede cambiar el nivel de sonido de las señales de error.

Mantenimiento: información sobre mantenimientos (inspecciones de servicio).

Software del componente: información sobre el conjunto de reglas y la versión de firmware del componente.

Botón Apagar (en función del componente): Desconectar el componente para el transporte. Para la desconexión y la conexión se requiere una toma de tensión, un bloque de alimentación y un cargador.

15 Cambiar el nombre del componente



Para diferenciar los componentes en la aplicación de usuario se puede modificar el nombre del componente.

- En el menú principal, despliegue la barra de estado del componente pulsando el símbolo .



- 1) Pulse el símbolo  junto a la denominación (nombre) del componente.
- 2) Introduzca el nuevo nombre.

INFORMACIÓN: Si los caracteres introducidos no se correspondieran con el conjunto de caracteres disponible para la visualización en la aplicación de usuario, el campo de entrada se mostrará con un marco rojo.

- 3) Guarde el nuevo nombre pulsando el botón **"Crear"**.

16 Activar y desactivar la función de Bluetooth del componente

La función de Bluetooth permite una conexión inalámbrica del componente con la aplicación de configuración con la aplicación de usuario. Aquí tiene la posibilidad de desactivar o activar la función de Bluetooth del componente con la aplicación de configuración. Si la función de Bluetooth está desactivada, es posible activar el Bluetooth momentáneamente (durante 2 minutos) (véase la página 8) para establecer la conexión con la aplicación de configuración o la aplicación de usuario. Si lo desea, a continuación puede activarse de forma permanente la función de Bluetooth del componente.

Desactivar la función de Bluetooth

- 1) En el menú principal, despliegue la barra de estado del componente pulsando el símbolo .
 - 2) Pulse la opción de menú **"Estado del componente"**.
 - 3) En el apartado **"Bluetooth"**, arrastre el interruptor de la opción de menú **"activado permanentemente"** hacia la izquierda  (Desactivado).
- Después de finalizar la conexión con el componente, la función de Bluetooth del componente se desactiva de manera permanente.

Activar la función de Bluetooth

- 1) Gire el componente 180° o enchufe/desenchufe el adaptador de carga.
 - La función de Bluetooth está activada durante aprox. 2 minutos. En este tiempo se debe que iniciar la aplicación de configuración y establecer una conexión con el componente.
 - 2) En el menú principal, despliegue la barra de estado del componente pulsando el símbolo .
 - 3) Pulse la opción de menú **"Estado del componente"**.
 - 4) En el apartado **"Bluetooth"**, arrastre el interruptor de la opción de menú **"activado permanentemente"** hacia la derecha  (Activado).
- La función de Bluetooth del componente está activada de forma permanente.

17 Mostrar PIN de Bluetooth

Para establecer una conexión con la aplicación del usuario se necesita un PIN de Bluetooth, que se encuentra en una tarjeta incluida en el volumen de suministro. En caso de no disponer de dicha tarjeta, el PIN de Bluetooth se puede mostrar pulsando un botón. El PIN de Bluetooth solo es válido para el componente conectado actualmente.

- 1) En el menú principal, despliegue la barra de estado del componente pulsando el símbolo .
- 2) Pulse la opción de menú **"Estado del componente"**.

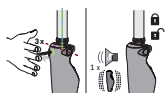
- 3) En el apartado "**Bluetooth**", pulse el símbolo .
- Se muestra el PIN de Bluetooth del componente conectado actualmente.

18 Función de bloqueo manual

(C-Leg, Kenevo)

Con la función de bloqueo manual, el usuario puede bloquear y desbloquear la articulación de rodilla protésica con un golpecito lateral. Esta función se puede utilizar en situaciones en las que se requiera una mayor sensación de seguridad al caminar gracias al bloqueo manual (p. ej., sobre superficies húmedas o resbaladizas).

En la indicación de estado del componente (véase la página 16), en la opción de menú "**Función de bloqueo manual**" se puede activar o desactivar la detección del patrón de golpecitos con el interruptor "**Se reconoce el patrón de golpeteo**". Este ajuste también se puede llevar a cabo por medio de la aplicación de usuario con el ajuste "**Función de bloqueo manual**".



Función activada:

Con tres golpecitos a la altura de la rodilla, la articulación de rodilla protésica se puede bloquear y desbloquear de nuevo.

Función desactivada:

La articulación de rodilla protésica no responde a tres golpecitos a la altura de la rodilla.

19 Modificar los ajustes (Kenevo)

19.1 Seleccionar el modo de actividad

19.1.1 Modo de actividad A (Locked Mode)

En este modo, el componente está bloqueado en la fase de apoyo y la fase de balanceo. No se puede activar ninguna una fase de balanceo. Para sentarse es necesario desbloquear el componente por medio de un patrón de movimiento.

Caso de aplicación: necesidad de seguridad muy elevada, velocidad de paso muy baja. El usuario no puede caminar alternando pasos.

19.1.2 Modo de actividad B (Semi-Locked Mode)

En este modo, el componente está bloqueado en la fase de apoyo. La fase de balanceo se activa cuando se descarga el componente al final de la fase de apoyo y se realiza un movimiento hacia delante partiendo de la posición de paso.

Caso de aplicación: necesidad de seguridad elevada, velocidad de paso baja.

19.1.3 Modo de actividad B+ (Semi-Locked Mode con flexión en la fase de apoyo)

En este modo, el componente está bloqueado normalmente en la fase de apoyo y se flexiona ligeramente al apoyar el talón (10° de flexión en la fase de apoyo). La fase de balanceo se activa cuando se descarga el componente al final de la fase de apoyo y se realiza un movimiento hacia delante partiendo de la posición de paso.

Caso de aplicación: necesidad de seguridad elevada, velocidad de paso baja.

Cuando se activa la flexión inicial de rodilla, la articulación de rodilla protésica se flexiona ligeramente después de apoyar el talón antes de bloquearse.

19.1.4 Modo de actividad C (Yielding Mode)

En este modo, el componente no está bloqueado. El componente presenta una resistencia elevada de flexión en la fase de apoyo.

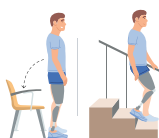
Caso de aplicación: velocidad de paso de hasta 3 km/h, el paciente tiene un control motor suficiente sobre el muñón, así como la necesidad de superar rampas, grandes pendientes y bajadas de escaleras en la vida cotidiana.

19.2 Visión general de los parámetros de ajuste en los modos de actividad



Los parámetros de los modos de actividad describen el comportamiento dinámico de la prótesis en el ciclo normal de marcha. Estos parámetros se emplean como ajuste básico para la adaptación automática del comportamiento de amortiguación a la situación de movimiento actual (p. ej., rampas, caminar lento, etc.).

Resistencia de flexión de la fase de apoyo



Resistencia a la flexión al sentarse.

En el modo de actividad C (modo de flexión ilimitada de la articulación de rodilla), este ajuste también funciona en la fase de apoyo, mientras se camina por rampas y escaleras.

19.3 Visión general de las funciones de los modos de actividad

INFORMACIÓN

Se deben activar las siguientes funciones en la aplicación de configuración para poder utilizarlas en la aplicación de usuario: **"Función de colocación"**, **"Función de estar sentado"**, **"Función para silla de ruedas"**, **"Función intuitiva para bicicleta ergométrica"**

Función de colocación (modos A, B, B+)



Si después de retirar el cargador la articulación de rodilla protésica no se somete a carga durante varios segundos, la prótesis se puede flexionar. La flexión facilita ponerse la prótesis. Al dejar de flexionar la rodilla o al someter la prótesis a carga, se vuelve a activar el modo de funcionamiento ajustado.

Función de estar sentado (modos A, B, B+, C)



Si la articulación de rodilla protésica permanece en posición sentada durante más de 2 segundos, cuando se activa la función, la resistencia de flexión se reduce y la pierna puede oscilar armoniosamente.

Función para silla de ruedas (modos A, B, B+, C)



Esta función permite bloquear la articulación de rodilla protésica al sentarse con una flexión de rodilla de entre 5°-45°. Esto resulta útil, en especial, cuando se transporta al usuario en la silla de ruedas y desea evitarse que el pie se arrastre por el suelo o quede colgado en la silla de ruedas.

Función de estar de pie



En caso necesario, la función intuitiva de estar de pie puede desactivarse en la aplicación para practicar, como para bajar una escalera. Esta función debería activarse de nuevo tras concluir el ejercicio terapéutico.

Información: el usuario debe ser capaz de superar la escalera, incluso con la función de estar de pie activada.

Si la función de estar de pie está desactivada, la asistencia para ponerse de pie ya no está disponible.

Apoyo adicional al bajar rampas/escaleras (modo C)



Con esta función se ajusta una resistencia de flexión que aumenta con el ángulo de la rodilla (partiendo de la resistencia del parámetro "**Resistencia de flexión de la fase de apoyo**") hasta el final de la fase de apoyo.

Función intuitiva para bicicleta ergométrica (modos A, B, B+, C)



Desde la posición sentada y después de realizar varias pedaladas, se detecta este cambio del ángulo de la rodilla y de la pierna, y se conmuta automáticamente a unas resistencias mínimas en las direcciones de extensión y flexión (modo "Bicicleta ergométrica").

Para los requisitos adicionales relativos a la conmutación consulte las instrucciones de uso de la articulación de rodilla protésica.

Si los pies pasan de los pedales al suelo o con un ángulo de rodilla inferior a 15°, se cambiará de nuevo a las resistencias para caminar y estar de pie.

Si esta función está activada en la aplicación de configuración, se puede conectar manualmente el MyMode "**Bicicleta ergométrica**" en la aplicación de usuario.

19.4 Señales de respuesta de entrenamiento

Con fines de entrenamiento, se pueden activar señales de respuesta sobre determinados patrones de movimiento.

INFORMACIÓN

Las señales de respuesta "**Carga de prótesis**" y "**Carga de prótesis en puntera-talón**" no se pueden activar al mismo tiempo.

Movimiento para sentarse detectado (modos A, B, B+)



Pitido breve único (sonido agudo) cuando se detecta el movimiento de sentarse y se reduce la resistencia de flexión.

Para detectar el movimiento de sentarse deberán cumplirse **todos** los siguientes criterios

- Inclínación de la pierna hacia atrás (no coloque la prótesis demasiado cerca de la silla)
- Carga de la prótesis del 15 % al 70 % del peso corporal

Asistencia al sentarse/levantarse (modos A, B, B+)



Pitido breve único (tono grave) cuando la articulación de rodilla protésica se bloquea en la dirección de flexión al sentarse/levantarse.

El bloqueo en dirección de flexión tiene lugar cuando se interrumpe el movimiento de sentarse entre 0° y 45° de flexión de rodilla.

Flexión en la fase de apoyo (modo B+/C)



Pitido breve (tono grave) inmediatamente después de realizar una flexión en la fase de apoyo durante el ciclo de marcha. Previamente deberá haber tenido lugar la correcta activación de la fase de balanceo.

El pitido se emite al principio del movimiento de extensión, cuando la articulación de rodilla protésica estaba ligeramente flexionada.

Activación de la fase de balanceo (modos B, B+, C)



Tono de señal en caso de activación correcta y fiable de la fase de balanceo.

Para que se active la fase de balanceo deberán cumplirse **todos** los siguientes criterios:

- Articulación de rodilla protésica extendida
- **Modos B, B+:** la carga axial disminuye después de la fase de apoyo terminal tardía (más tiempo para la activación de la fase de balanceo).
- **Modo C:** la carga axial disminuye después de la fase de apoyo terminal.
- Inclínación de la pierna hacia adelante
- Movimiento de rotación hacia adelante de la pierna

Ángulo de la fase de balanceo excesivo (modo C)



Señal (3 pitidos rápidos) cuando se alcanza un ángulo de fase de balanceo demasiado alto.

Esto podría ser un indicio de que el usuario debe utilizar una articulación de rodilla protésica con una clase de movilidad superior (p. ej., C-Leg...).

Carga de prótesis (modos A, B, B+, C)



Señal en caso de distribución desigual de la carga en el lado de la prótesis – lado contralateral.

En función del grado de carga en el lado de la prótesis, se emite una señal acústica continua.

Sonido agudo: carga en la prótesis del 40 % o menos.

Sonido grave: carga en la prótesis del 70 % o más.

Tan pronto como la distribución de la carga esté dentro de los límites indicados anteriormente, la señal se silenciará.

Esta señal también se emitirá al sentarse hasta una flexión de rodilla de 30°.

Esto se puede utilizar para practicar sentarse de manera uniforme.

Carga de prótesis en puntera-talón (modos A, B, B+, C)



Señal en caso de carga desigual de la prótesis en puntera-talón.

En función del grado de carga en la puntera o el talón, se emite una señal acústica continua.

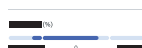
Tono agudo: carga en la puntera

Tono grave: carga en el talón

Si se aplica una carga uniforme en la puntera y el talón, la señal se silenciará.

19.5 Representación gráfica de la carga de prótesis

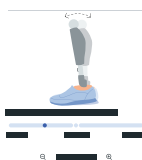
Carga de prótesis



En este apartado se representa gráficamente la carga axial actual de la prótesis entre el lado de la prótesis y el lado contralateral. (Al sentarse o durante los ejercicios de pie).

El valor de la escala "100 %" corresponde al peso corporal ajustado.

Carga de prótesis en puntera-talón



En este apartado se muestra cómo se distribuye uniformemente la carga entre la puntera y el talón.

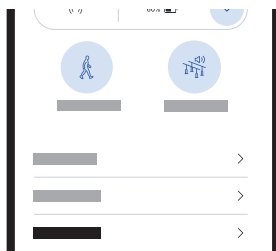
Para una mejor visualización se puede pulsar los símbolos ⊕ o ⊖ para ajustar el área.

19.6 Calibración (Kenevo)

En función de las fuerzas de apriete en el adaptador tubular, puede detectarse una carga a pesar de que la prótesis no está sometida a carga alguna. Con la calibración se realiza un ajuste a cero del adaptador tubular. Si no se realiza una calibración, la función y la seguridad de la prótesis

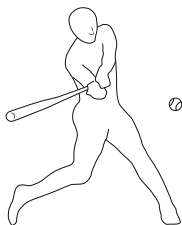
pueden verse afectadas, ya que la fase de balanceo puede iniciarse demasiado pronto o no puede iniciarse en absoluto. Esta calibración debería realizarse siempre al empezar la optimización estática de la alineación y al finalizar la optimización dinámica de la alineación.

Realizar la calibración



- 1) En el menú principal, pulse la opción de menú **"Calibración"**.
- 2) Siga las demás instrucciones que aparecen en la pantalla.

20 MyModes

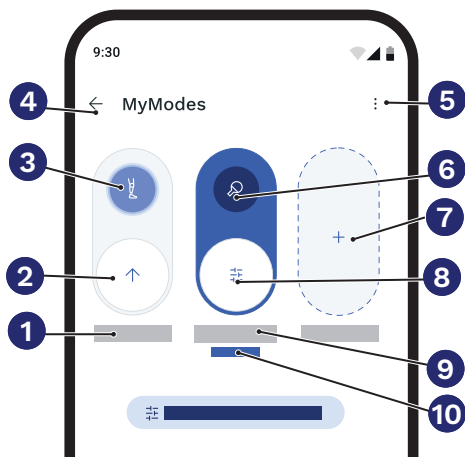


Los MyModes están previstos para tipos específicos de movimiento o de postura (p. ej., golf, baloncesto, etc.). Con la aplicación de configuración estos se pueden activar y configurar de manera adicional al modo básico (modo 1). La conmutación en el componente se realiza por medio de la aplicación del usuario o mediante un patrón de movimiento. La conmutación por medio de patrones de movimiento debe activarse en la aplicación de configuración.

Además, se pueden realizar ajustes con la aplicación del usuario.



- En el menú principal de la aplicación de configuración, pulse el símbolo  **"MyModes"**.
- Se abrirá el menú de MyModes:



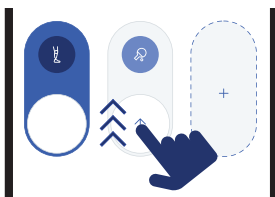
1. Denominación (nombre) del modo estándar
2. Interruptor deslizante para conectar un My-Mode tirando del interruptor en la dirección de la flecha
3. MyMode desconectado **"Modo básico"**
4. Volver al menú anterior
5. Menú: eliminar MyModes y acceder a más información sobre MyModes
6. MyMode conectado **"Tenis de mesa"**
7. Añadir un nuevo MyMode pulsando el símbolo de más
8. Modificar los ajustes del MyMode conectado pulsando el símbolo ⚙️.
En función del componente, algunos MyModes no se pueden cambiar.
9. Nombre del MyMode (p. ej.: **Tenis de mesa**)
10. Indicación de con qué patrón de movimiento se puede conectar este MyMode (p. ej.: **Balancear 3 veces**)

20.1 Añadir MyMode



- 1) En el campo del nuevo MyMode, pulse el símbolo positivo +.
- 2) Entre los MyMode mostrados, seleccione el MyMode deseado con los ajustes predefinidos.
Los ajustes del MyMode **"Definido por el usuario"** se pueden elegir libremente.
→ El MyMode seleccionado se transfiere al componente y está disponible en la aplicación del usuario y en la aplicación de configuración.

20.2 Ajustar MyMode



- Conecte el MyMode correspondiente "arrastrando" el interruptor y manteniéndolo brevemente hacia arriba.
- El componente emite una señal de confirmación para indicar la conmutación correcta.



Después de pulsar el símbolo  o el botón "**Ajustar el modo activo**", se pueden realizar las siguientes modificaciones:



- "**Modificar imagen**": seleccionar una imagen para la identificación en la aplicación de usuario
- "**Nombre**": seleccionar una denominación para la identificación en la aplicación de usuario. Esta denominación es idéntica en todos los idiomas.
- "**Activar con patrones de movimiento**:" (en función del componente): al activar este campo de selección, el MyMode deseado se puede conectar, además de la aplicación de usuario, mediante un patrón de movimiento (p. ej.: **Balancear 3 veces**).

Están disponibles las siguientes opciones para continuar:

- Almacenamiento del cambio pulsando el símbolo  junto al título "**Ajustar MyMode**" o
- Modifique los parámetros del MyMode pulsando el botón "**Ajustar MyMode**".

20.2.1 Parámetros variables

C-Leg

Véase el capítulo "Visión general de los parámetros de ajuste en los MyModes (C-Leg)" (véase la página 36).

Genium/Genium X3

Véase el capítulo "Visión general de los parámetros de ajuste en los MyModes (Genium, Genium X3)" (véase la página 41).

Genium X4

Véase el capítulo "Visión general de los parámetros de ajuste en los MyModes (Genium X4)" (véase la página 49).

C-Brace

Véase el capítulo "Visión general de los parámetros de ajuste en los MyModes (C-Brace)" (véase la página 54).

Los parámetros de los MyModes "**Modo de entrenamiento**" y "**Congelar posición**" no se pueden cambiar.

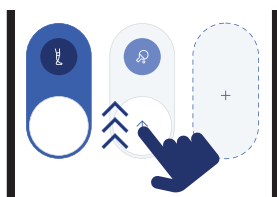
20.3 MyMode definido por el usuario

La cantidad de parámetros disponibles depende de los MyModes preajustados respectivamente. Si se selecciona el MyMode "**Definido por el usuario**", todos los parámetros estarán disponibles.



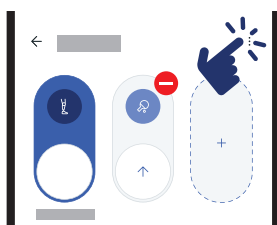
- 1) En el campo del nuevo MyMode, pulse el símbolo de más "+".
- 2) Entre los MyModes mostrados, seleccione el MyMode "**Definido por el usuario**".
→ El MyMode seleccionado se transferirá al componente.
- 3) Active este MyMode (arrastrando y manteniendo brevemente el interruptor hacia arriba).
- 4) Pulse el botón "**Ajustar el modo activo**" o el símbolo "⚙️".
- 5) Introduzca un nombre, seleccione una imagen y, si lo desea, marque la entrada "**Activar con patrones de movimiento**" (en función del componente).
- 6) Pulse el botón "**Ajustar MyMode**".
- 7) Ajuste el MyMode con los parámetros mostrados.
- 8) Guarde el MyMode pulsando el botón "**Guardar MyMode**".

20.4 Conectar MyMode



- 1) En el menú principal, pulse la entrada "**MyModes**".
- 2) Conecte el MyMode correspondiente "arrastrando" el interruptor hacia arriba.
→ El componente emite una señal de confirmación para indicar la conmutación correcta.

20.5 Eliminar MyMode



- 1) Conecte el modo "**Modo básico**". No se puede eliminar un MyMode conectado.
- 2) Pulse el símbolo "⋮".
- 3) Pulse en la opción de menú "**Borrar MyModes**".
→ El símbolo  aparece en la esquina superior derecha del MyMode que se desea eliminar.
- 4) Para eliminarlo pulse el símbolo .
- El componente emite una señal de confirmación para indicar que la correcta eliminación del MyMode.

20.6 Cambiar el nombre del MyMode

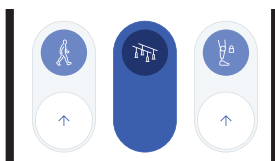


- 1) En el menú principal, pulse la entrada "**MyModes**".
- 2) Conecte el MyMode correspondiente (arrastre el interruptor hacia arriba).
- 3) Pulse el botón "**Ajustar MyMode**".
- 4) Introduzca un nuevo nombre.
INFORMACIÓN: En algunos MyModes predefinidos no se puede modificar el nombre.
- 5) Guarde la modificación pulsando el símbolo ← junto al título "**Ajustar MyMode**".

20.7 Particularidades de los MyModes (C-Brace)

20.7.1 MyMode "Modo de entrenamiento"

(cuando la articulación de rodilla está bloqueada en la fase de apoyo y permite iniciar la fase de balanceo)



Este modo proporciona al usuario una cierta sensación de seguridad al inicio del tratamiento. La articulación de rodilla protésica está bloqueada en la fase de apoyo, ya que la resistencia de la fase de apoyo está ajustada al máximo. No obstante, al caminar se inicia la fase de balanceo.

En este modo solo puede subirse una escalera o pendiente sin alternar los pasos.

Para desconectar el MyMode "**Modo de entrenamiento**" seleccione el modo básico u otro MyMode diferente. El modo básico también se puede seleccionar desconectando/conectando el componente.

INFORMACIÓN

Sentarse a pesar del bloqueo

En función de la versión del componente, es posible sentarse.

PRECAUCIÓN

Uso incorrecto del MyMode "Modo de entrenamiento"

Caída por un comportamiento inesperado del producto a causa de un comportamiento de amortiguación alterado.

- Procure que el paciente esté de pie agarrado cuando utilice este MyMode y que compruebe el bloqueo de la articulación de rodilla antes de apoyar todo el peso sobre la órtesis.
- Informe al paciente de que en este MyMode la articulación de rodilla está bloqueada en la dirección de flexión. Información sobre este modo véase la página 30.
- Cuando hayan finalizado las actividades en este MyMode se deberá cambiar de nuevo al modo básico.

20.7.2 MyMode "Congelar posición"

(cuando la articulación de rodilla está bloqueada continuamente)



Este MyMode bloquea la articulación de rodilla en su posición actual y no permite flexiones ni extensiones

Para desconectar el MyMode "**Congelar posición**" seleccione el modo básico u otro MyMode diferente. El modo básico también se puede seleccionar desconectando/conectando el componente.

⚠ PRECAUCIÓN

Uso incorrecto del MyMode "Modo deentrenamiento"

Caída por a un comportamiento inesperado del producto a causa de un comportamiento de amortiguación alterado.

- ▶ Procure que el paciente esté de pie agarrado cuando utilice este MyMode y que compruebe el bloqueo de la articulación de rodilla antes de apoyar todo el peso sobre la órtesis.
- ▶ Informe al paciente de que en este MyMode la articulación de rodilla está bloqueada tanto en la dirección de flexión como en la dirección de extensión. Información sobre este modo véase la página 31.
- ▶ Cuando hayan finalizado las actividades en este MyMode se deberá cambiar de nuevo al modo básico.

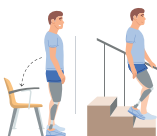
21 Modificar ajustes (C-Leg)

21.1 Resumen de los parámetros de ajuste en el modo básico



Los parámetros del modo básico describen el comportamiento dinámico de la prótesis en el ciclo normal de marcha. Estos parámetros se emplean como ajuste básico para la adaptación automática del comportamiento de amortiguación a la situación de movimiento actual (p. ej., rampas, caminar lento, etc.).

Resistencia de flexión de la fase de apoyo



Resistencia de flexión al bajar escaleras, rampas o sentarse. Se ha calculado una propuesta para este parámetro a partir de los ajustes "**Peso corporal con prótesis**" y la distancia "**Eje de la rodilla al suelo**".

Resistencia de flexión del modo de seguridad

Para ajustar este parámetro debe estar activada la función "**Ajustar resistencia**".

Ajustar resistencia

En cuanto se produce un fallo crítico en el componente (p. ej., fallo de la señal de un sensor) o cuando la batería está vacía, el componente cambia a una resistencia de flexión modificada ("**Resistencia de flexión del modo de seguridad**"). La resistencia de extensión es baja y no se puede modificar. No es posible activar una fase de balanceo.

Para probar este comportamiento con el usuario y ajustar la resistencia de flexión se puede simular el modo de seguridad.

- 1) Pulse el botón "**Ajustar resistencia**".
- 2) Inicie la simulación del modo seguro pulsando el botón "**Simular modo**".
→ La resistencia de flexión se conmuta y ahora se puede ajustar.
- 3) Ajuste la resistencia de flexión deseada ("**Resistencia de flexión del modo de seguridad**") y pruebe con el usuario.

¡PRECAUCIÓN! Si se ajusta una resistencia baja, debe tenerse en cuenta que el apoyo del talón debe asegurarse de forma activa mediante la extensión de la cadera para evitar una caída o una inclinación/flexión involuntaria.

Finalice el ajuste pulsando los botones "**Salir de simulación**" y "**Activar modo básico**".

Ángulo de flexión de la fase de balanceo (grados)



Ángulo de flexión máximo durante la fase de balanceo. Durante la marcha fisiológica, este asciende a aprox. 65° independientemente de la velocidad a la que se anda.

Además, el ajuste de este parámetro influye también en el tiempo que transcurre hasta que la pierna protésica vuelve a extenderse al final de la fase de balanceo. Cuanto mayor sea este parámetro, más tiempo tardará la pierna en extenderse.

21.2 Visión general de las funciones en el modo básico

INFORMACIÓN

Los/las siguientes parámetros/funciones debe estar activadas en la aplicación de configuración para poder utilizarlas en la aplicación de usuario: **"Función de estar de pie"**, **"Función de estar sentado"**.

Apoyo adicional al bajar rampas/escaleras



Con esta función se ajusta una resistencia de flexión que aumenta con el ángulo de la rodilla (partiendo de la resistencia del parámetro **"Resistencia de flexión de la fase de apoyo"**) hasta el final de la fase de apoyo.

PreFlex



Con esta función se garantiza que la rodilla presente una flexión de 4° al final de la fase de balanceo para preparar el movimiento de apoyo del talón. Así se favorece la flexión en la fase de apoyo, se mejora la amortiguación de impactos, y se facilita el movimiento hacia delante.

Función de estar de pie

INFORMACIÓN

Función de estar de pie con nivel de amputación de desarticulación de cadera

Los usuarios con desarticulación de cadera pueden tener dificultades para activar/desactivar la función de estar de pie. Si estos usuarios desean permanecer de pie con la articulación de rodilla protésica flexionada y bloqueada durante un periodo de tiempo más prolongado, puede configurarse un MyMode que se pueda conectar/desconectar con la aplicación de usuario.



Mediante la flexión bloqueada de la rodilla, la función de estar de pie permite estar de pie de forma relajada, incluso sobre un terreno irregular o inclinado.

Ajuste: "Intuitiva"

Mediante la flexión bloqueada de la rodilla, la función de estar de pie permite estar de pie de for-

ma relajada, incluso sobre un terreno irregular o inclinado. La función de estar de pie se activa en cuanto la articulación de rodilla protésica está quieta y sometida a carga. El bloqueo se vuelve a desactivar efectuando una flexión plantar hacia delante o hacia atrás o extendiendo o dejando de someter a carga la articulación de rodilla protésica.

Ajuste: "**Manual**"

Información: el ajuste "Manual" o "Consciente" depende de la versión de la articulación de rodilla protésica.

Esta función es idónea, en particular, para usuarios con tratamiento ortoprotésico bilateral. Para activarla ejecute los siguientes pasos:

- 1) Flexione la articulación entre 5° y 65°, y manténgala quieta durante un segundo.
- 2) Extienda lentamente la articulación hasta el ángulo deseado para estar de pie.
- 3) Mantenga inmóvil la articulación durante un segundo en esta posición hasta que la articulación vibre.

→ A partir de ahora se puede someter la articulación bloqueada a una carga en la dirección de flexión.

El bloqueo solo se desactiva nuevamente extendiendo rápida y conscientemente la articulación o inclinando el muslo ligeramente hacia delante o más de 50° hacia atrás.

Ajuste: "**Consciente**"

Información: el ajuste "Manual" o "Consciente" depende de la versión de la articulación de rodilla protésica.

Esta función es idónea, en particular, para usuarios con tratamiento ortoprotésico bilateral. Para activarla ejecute los siguientes pasos:

- 1) Adopte el ángulo deseado de la rodilla.
- 2) No deje de someter completamente a carga la prótesis.
- 3) No modifique el ángulo de la rodilla durante un breve intervalo de tiempo.

→ A partir de ahora se puede someter la articulación bloqueada a una carga en la dirección de flexión.

El bloqueo solo se desactivará nuevamente si extiende o si deja de someter a carga de forma consciente la articulación de rodilla protésica.

Función de estar sentado



Si la articulación de rodilla protésica permanece en posición sentada durante más de 2 segundos, cuando se activa la función, la resistencia de flexión se reduce y la pierna puede oscilar armoniosamente.

Asistencia al sentarse



Para una asistencia adicional al sentarse es posible aumentar la resistencia al tomar asiento aumentando el ángulo de flexión.

Función activada:

La resistencia al sentarse se incrementa en función del ángulo de la rodilla a partir del ajuste del parámetro "**Resistencia de flexión de la fase de apoyo**".

Función desactivada:

No hay aumento. La resistencia corresponde al valor del parámetro "**Resistencia de flexión de la fase de apoyo**".

Respuesta de activación de la fase de balanceo



Para controlar si se ha activado correctamente y de forma fiable la fase de balanceo, esta función permite conectar una señal acústica.

Montar en bicicleta de forma intuitiva (en función de la región y el componente)



Desde la posición sentada y después de realizar varios movimientos de pedaleo, se detecta este cambio del ángulo de la rodilla y de la pierna, y se conmuta automáticamente a unas resistencias mínimas en las direcciones de extensión y flexión.

Para los requisitos adicionales relativos a la conmutación consulte las instrucciones de uso de la órtesis.

Si los pies pasan de los pedales al suelo o con un ángulo de rodilla inferior a 15°, se cambiará de nuevo a las resistencias originales para caminar y estar de pie.

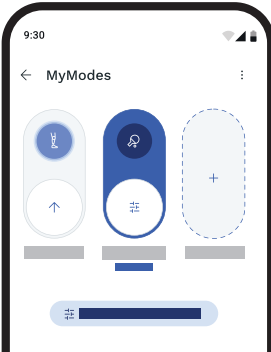
Si esta función está desactivada, para montar en bicicleta debe haber configurado un MyMode que se conecte por medio de la aplicación de usuario.

21.3 Activación del modo de sueño profundo (C-Leg)

Mediante la activación se pone a disposición un MyMode en el componente por medio del cual se puede cambiar el componente a un modo de sueño profundo, en el cual el consumo de corriente se reduce a un mínimo. En este estado, el componente no tiene ninguna función y presenta el mismo comportamiento que en el modo de seguridad.

- 1) En el menú principal, despliegue la barra de estado del componente pulsando el símbolo .
 - 2) Pulse la opción de menú **"Estado del componente"**.
 - 3) Arrastre el interruptor de la opción de menú **"Mostrar el modo de sueño profundo en la aplicación de usuario"** hacia la derecha  (Activado).
- A continuación, el modo de sueño profundo se puede activar en la aplicación de usuario como un MyMode.
- Para desactivar el modo de sueño profundo en la aplicación de usuario seleccione el modo básico u otro MyMode.

21.4 Visión general de los parámetros de ajuste en los MyModes (C-Leg)



Los parámetros en los MyModes describen el comportamiento estático de la prótesis para un patrón de movimiento concreto como, p. ej., golf. En los MyModes no se adapta automáticamente el comportamiento de amortiguación.

INFORMACIÓN

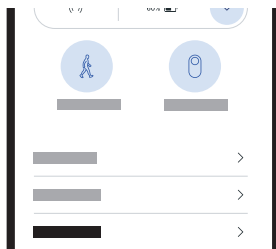
Dependiendo del MyMode seleccionado, no será posible efectuar todos los ajustes indicados aquí.

Parámetro	Significado
Resistencia básica de flexión	Magnitud de la resistencia de flexión al inicio de la flexión de la articulación de rodilla protésica.
Resistencia de flexión en subida	Este parámetro influye en el aumento de la resistencia de flexión (a partir del parámetro ' Resistencia básica de flexión ') al flexionar la articulación de rodilla protésica. La resistencia aumenta constantemente hasta que la articulación de rodilla protésica se bloquea a partir de un determinado ángulo de flexión. El ángulo de flexión a partir del cual se bloquea la articulación de rodilla protésica depende del ajuste de los parámetros ' Resistencia básica de flexión ' y ' Resistencia de flexión en subida '.
Ángulo de bloqueo de flexión (grados)	Ángulo de flexión hasta el que se puede flexionar la articulación de rodilla protésica antes de bloquearse para evitar que siga flexionándose. Información: este ángulo se calcula automáticamente en función de las resistencias ajustadas y no se puede ajustar.
Activación de la fase de balanceo	En el caso de movimientos o deportes con una resistencia constante o dependiente del ángulo de flexión, puede iniciarse una fase de balanceo con independencia de los valores de resistencia ajustados. Durante la fase de balanceo, los valores de resistencia determinados por otros parámetros no tienen efecto.
Resistencia básica de extensión	Magnitud de la resistencia de extensión
Ángulo de bloqueo de extensión (grados)	Ángulo hasta el cual puede extenderse la articulación de rodilla protésica. Información: si este parámetro fuera mayor que 0, la rodilla se bloquea en una posición flexionada en la dirección de extensión. Para anular el bloqueo no someta a carga la prótesis e inclínese hacia atrás al menos durante 1,5 segundos. Esto podría ser necesario para cambiar con un patrón de movimiento al modo básico.

21.5 Calibración (C-Leg)

Se debe calibrar la posición individual de la articulación de rodilla protésica en el usuario. Si la calibración no se realiza en el usuario, la fase de balanceo se iniciará demasiado pronto o demasiado tarde debido a los datos incorrectos. Esta calibración debería realizarse siempre al empezar la optimización de la alineación estática y al finalizar la optimización de la alineación dinámica.

Realizar la calibración



- 1) En el menú principal, pulse la opción de menú **"Calibración"**.
- 2) Siga las demás instrucciones que aparecen en la pantalla.

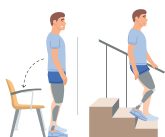
22 Modificar los ajustes (Genium, Genium X3)

22.1 Resumen de los parámetros de ajuste en el modo básico



Los parámetros del modo básico describen el comportamiento dinámico de la prótesis en el ciclo normal de marcha. Estos parámetros se emplean como ajuste básico para la adaptación automática del comportamiento de amortiguación a la situación de movimiento actual (p. ej., rampas, caminar lento, etc.).

Resistencia de flexión de la fase de apoyo



Resistencia de flexión al bajar escaleras o rampas o al sentarse.

Resistencia de flexión del modo de seguridad

Para ajustar este parámetro debe estar activada la función "**Ajustar resistencia**".

Ajustar resistencia

En cuanto se produce un fallo crítico en el componente (p. ej., fallo de la señal de un sensor) o cuando la batería está vacía, el componente cambia a una resistencia de flexión modificada ("**Resistencia de flexión del modo de seguridad**"). La resistencia de extensión es baja y no se puede modificar. No es posible activar una fase de balanceo.

Para probar este comportamiento con el usuario y ajustar la resistencia de flexión se puede simular el modo de seguridad.

- 1) Pulse el botón "**Ajustar resistencia**".
- 2) Inicie la simulación del modo seguro pulsando el botón "**Simular modo**".
→ La resistencia de flexión se conmuta y ahora se puede ajustar.
- 3) Ajuste la resistencia de flexión deseada ("**Resistencia de flexión del modo de seguridad**") y pruebe con el usuario.

¡PRECAUCIÓN! Si se ajusta una resistencia baja, debe tenerse en cuenta que el apoyo del talón debe asegurarse de forma activa mediante la extensión de la cadera para evitar una caída o una inclinación/flexión involuntaria.

Finalice el ajuste pulsando los botones "**Salir de simulación**" y "**Activar modo básico**".

Ángulo de flexión de la fase de balanceo (grados)



Ángulo de flexión máximo durante la fase de balanceo. Durante la marcha fisiológica, este asciende a aprox. 65° independientemente de la velocidad a la que se anda.

Además, el ajuste de este parámetro influye también en el tiempo que transcurre hasta que la pierna protésica vuelve a extenderse al final de la fase de balanceo. Cuanto mayor sea este parámetro, más tiempo tardará la pierna en extenderse.

22.2 Visión general de las funciones en el modo básico

INFORMACIÓN

Los/las siguientes parámetros/funciones deben estar activados/as en la aplicación de configuración para poder utilizarlos/as en la aplicación de usuario: "**Función de estar de pie**", "**Función de estar sentado**", "**Escaleras y obstáculos**".

Asistencia al sentarse



Para una asistencia adicional al sentarse es posible aumentar la resistencia al tomar asiento aumentando el ángulo de flexión.

Función activada:

La resistencia al sentarse se incrementa en función del ángulo de la rodilla a partir del ajuste del parámetro "**Resistencia de flexión de la fase de apoyo**".

Función desactivada:

No hay aumento. La resistencia corresponde al valor del parámetro "**Resistencia de flexión de la fase de apoyo**".

Función de estar sentado



Si la articulación de rodilla protésica permanece en posición sentada durante más de 2 segundos, cuando se activa la función, la resistencia de flexión se reduce y la pierna puede oscilar armoniosamente.

Función de estar de pie

INFORMACIÓN

Función de estar de pie con nivel de amputación de desarticulación de cadera

Los usuarios con desarticulación de cadera pueden tener dificultades para activar/desactivar la función de estar de pie. Si estos usuarios desean permanecer de pie con la articulación de rodilla protésica flexionada y bloqueada durante un periodo de tiempo más prolongado, puede configurarse un MyMode que se pueda conectar/desconectar con la aplicación de usuario.



La función de estar de pie (modo de estar de pie) es un complemento funcional del modo básico (modo 1). Con ella resulta más fácil, p. ej., estar de pie en un terreno inclinado durante un tiempo prolongado. Para ello, la articulación permanece fija en la dirección de flexión.

Ajuste: "Consciente"

Esta función es idónea, en particular, para pacientes con tratamiento ortoprotésico bilateral. Para activarla ejecute los siguientes pasos:

- 1) Adopte el ángulo deseado de la rodilla.
- 2) No deje de someter completamente a carga la prótesis.
- 3) No modifique el ángulo de la rodilla durante un breve intervalo de tiempo.

→ A partir de ahora se puede someter la articulación bloqueada a una carga en la dirección de flexión.

El bloqueo solo se desactivará nuevamente si extiende o si deja de someter a carga de forma consciente la articulación de rodilla protésica.

Ajuste: "Intuitiva"

Se detectan aquellas situaciones en las que la prótesis soporta un peso en la dirección de flexión, pero no debe ceder. Esto sucede, por ejemplo, al mantenerse de pie en un suelo irregular o inclinado. La articulación de rodilla protésica se bloquea en la dirección de flexión siempre que la pierna protésica no esté del todo extendida, esté soportando algo de carga y se encuentre en reposo. Al realizar una extensión o una flexión plantar hacia delante o hacia atrás, la resistencia se vuelve a reducir a la resistencia de la fase de apoyo.

La articulación de rodilla protésica no se bloqueará en caso de que se cumplan las condiciones mencionadas anteriormente pero se esté sentado (p. ej., al conducir un vehículo).

PreFlex



Con esta función se garantiza que la rodilla presente una flexión de 4° al final de la fase de balanceo para preparar el movimiento de apoyo del talón. Así se favorece la flexión en la fase de apoyo, se mejora la amortiguación de impactos, y se facilita el movimiento hacia delante.

Escaleras y obstáculos



Con esta función es posible subir escaleras alternando los pasos y superar obstáculos.

- 1) Eleve la prótesis extendida del suelo y estire brevemente la cadera.
→ Durante este proceso se reduce la resistencia de flexión.
- 2) Flexione la cadera rápidamente.
→ Con ello, se flexiona la rodilla.
- 3) Con la rodilla flexionada, suba el escalón o pase por encima del obstáculo.
→ La resistencia de extensión aumenta para tener suficiente tiempo para subir al siguiente escalón o superar el obstáculo.
- 4) Apoye el pie y extienda la prótesis.
→ La resistencia de flexión aumenta para ofrecer suficiente estabilidad y seguridad durante la extensión.
- 5) Cuando la articulación de rodilla protésica esté completamente extendida, habrá alcanzado el estado inicial. El usuario puede subir el siguiente escalón o seguir andando con normalidad.

Comportamiento al bajar rampas/escalerasApoyo adicional al bajar rampas/escaleras



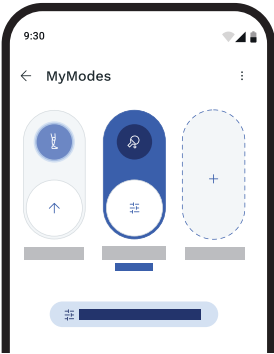
Ajuste "**Apoyado**":

Se ajusta una resistencia de flexión que aumenta con el ángulo de la rodilla (partiendo de la resistencia del parámetro "**Resistencia de flexión de la fase de apoyo**") hasta el final de la fase de apoyo.

Ajuste "**Dinámico**":

En este ajuste se permite una elevación de la prótesis al final de la fase de apoyo en rampas y escaleras. De este modo se logra una mayor distancia al suelo durante la oscilación de la prótesis.

22.3 Visión general de los parámetros de ajuste en los MyModes (Genium, Genium X3)



Los parámetros en los MyModes describen el comportamiento estático de la prótesis para un patrón de movimiento concreto como, p. ej., golf. En los MyModes no se adapta automáticamente el comportamiento de amortiguación.

INFORMACIÓN

Dependiendo del MyMode seleccionado, no será posible efectuar todos los ajustes indicados aquí.

Flexión

Parámetro	Significado
Resistencia básica de flexión	Magnitud de la resistencia de flexión al inicio de la flexión de la articulación de rodilla protésica.
Resistencia de flexión en subida	Este parámetro influye en el aumento de la resistencia de flexión (a partir del parámetro ' Resistencia básica de flexión ') al flexionar la articulación de rodilla protésica. La resistencia aumenta constantemente hasta que la articulación de rodilla protésica se bloquea a partir de un determinado ángulo de flexión. El ángulo de flexión a partir del cual se bloquea la articulación de rodilla protésica depende del ajuste de los parámetros ' Resistencia básica de flexión ' y ' Resistencia de flexión en subida '.
Ángulo de bloqueo de flexión (grados)	Ángulo de flexión hasta el que se puede flexionar la articulación de rodilla protésica antes de bloquearse para evitar que siga flexionándose. Información: este ángulo se calcula automáticamente en función de las resistencias ajustadas y no se puede ajustar.

Extensión

Parámetro	Significado
Resistencia básica de extensión	Magnitud de la resistencia de extensión
Ángulo de bloqueo de extensión (grados)	Ángulo hasta el cual puede extenderse la articulación de rodilla protésica. Información: si este parámetro fuera mayor que 0, la rodilla se bloquea en una posición flexionada en la dirección de extensión. Para anular el bloqueo no someta a carga la prótesis e inclínese hacia atrás al menos durante 1,5 segundos. Esto podría ser necesario para cambiar con un patrón de movimiento al modo básico.

Otras funciones

Parámetro	Significado
Activación de la fase de balanceo	En el caso de movimientos o deportes con una resistencia constante o dependiente del ángulo de flexión, puede iniciarse una fase de balanceo con independencia de los valores de resistencia ajustados. Durante la fase de balanceo, los valores de resistencia establecidos por otros parámetros no tienen efecto.
Rodilla con freno	Cuando la función está activada, se produce un bloqueo en la dirección de flexión cuando la articulación de rodilla protésica está sometida a carga. Al dejar de someterla a carga, puede volver a flexionarse.

22.4 Conectar/desconectar el componente

Apagar

En determinados casos, p. ej., durante el almacenamiento o el transporte, se puede desconectar el componente.

Solo se puede conectar en combinación con una toma de corriente, un bloque de alimentación y un cargador.

- 1) En el menú principal, despliegue la barra de estado del componente pulsando el símbolo .
- 2) Pulse la opción de menú **"Estado del componente"**.
- 3) Pulse el botón **"Apagar"**.
- 4) Siga las demás instrucciones que aparecen en la pantalla.
- 5) Para comprobar si se ha desconectado el componente sujete el componente con el núcleo de ajuste/la conexión roscada hacia abajo y preste atención a las señales de respuesta.
→ Si no se emiten las señales, significa que el componente está desconectado.

INFORMACIÓN

Emisión de señales de respuesta

Si se espera demasiado tiempo para retirar el cargador, aparecerá un mensaje. Además, al retirar el cargador se realiza una autocomprobación que se confirma con señales de respuesta. Para repetir la desconexión pulse el botón **"Apagar"** y siga las demás instrucciones que aparecen en la pantalla.

Encender

- 1) Inserte el bloque de alimentación con cargador a la toma de corriente.
- 2) Coloque el cargador en la articulación de rodilla protésica.
→ La conexión correcta del bloque de alimentación a la articulación de rodilla protésica por medio del cargador se indica mediante respuestas (véanse las instrucciones de uso de la articulación de rodilla protésica).
- 3) Retire el cargador de la articulación de rodilla protésica.
→ La articulación de rodilla protésica se conecta después de emitirse las señales de respuesta (autocomprobación).

INFORMACIÓN

Envío o almacenamiento del componente

Antes de enviar o almacenar el componente, debe extenderse la parte superior de la rodilla del componente.

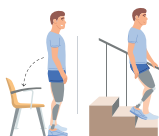
23 Modificar ajustes (Genium X4)

23.1 Resumen de los parámetros de ajuste en el modo básico



Los parámetros del modo básico describen el comportamiento dinámico de la prótesis en el ciclo normal de marcha. Estos parámetros se emplean como ajuste básico para la adaptación automática del comportamiento de amortiguación a la situación de movimiento actual (p. ej., rampas, caminar lento, etc.).

Resistencia de flexión de la fase de apoyo



Resistencia de flexión al bajar escaleras o rampas o al sentarse. Además, esta resistencia es para algunas funciones como, p. ej. "**Apoyo en la fase de apoyo tardía, Asistencia al sentarse...**" la resistencia a partir de la cual estas funciones ajustan la resistencia.

La resistencia de flexión aumenta a partir del valor del parámetro "**Resistencia básica de flexión**" con el aumento del ángulo de flexión hasta este valor. A diferencia del parámetro "**Ángulo de bloqueo de flexión (grados)**", no se produce ningún bloqueo en la dirección de flexión.

Se ha calculado una propuesta para este parámetro a partir de los parámetros "**Peso corporal con prótesis**", "**Eje de la rodilla al suelo**", "**Amputación (Unilateral/Bilateral)**" y "**Tamaño del pie**".

Resistencia de flexión del modo de seguridad

Para ajustar este parámetro debe estar activada la función "**Ajustar resistencia**".

Ajustar resistencia

En cuanto se produce un fallo crítico en el componente (p. ej., fallo de la señal de un sensor) o cuando la batería está vacía, el componente cambia a una resistencia de flexión modificada ("**Resistencia de flexión del modo de seguridad**"). La resistencia de extensión es baja y no se puede modificar. No es posible activar una fase de balanceo.

Para probar este comportamiento con el usuario y ajustar la resistencia de flexión se puede simular el modo de seguridad.

- 1) Pulse el botón "**Ajustar resistencia**".
- 2) Inicie la simulación del modo seguro pulsando el botón "**Simular modo**".
→ La resistencia de flexión se conmuta y ahora se puede ajustar.

- 3) Ajuste la resistencia de flexión deseada ("**Resistencia de flexión del modo de seguridad**") y pruebe con el usuario.

¡PRECAUCIÓN! Si se ajusta una resistencia baja, debe tenerse en cuenta que el apoyo del talón debe asegurarse de forma activa mediante la extensión de la cadera para evitar una caída o una inclinación/flexión involuntaria.

Finalice el ajuste pulsando los botones "**Salir de simulación**" y "**Activar modo básico**".

Ángulo de flexión de la fase de balanceo (grados)



Ángulo de flexión máximo durante la fase de balanceo. Durante la marcha fisiológica, este asciende a aprox. 65° independientemente de la velocidad a la que se anda.

Además, el ajuste de este parámetro influye también en el tiempo que transcurre hasta que la pierna protésica vuelve a extenderse al final de la fase de balanceo. Cuanto mayor sea este parámetro, más tiempo tardará la pierna en extenderse.

23.2 Activar el modo de sueño profundo (Genium)

Mediante la activación se pone a disposición un MyMode en el componente por medio del cual se puede cambiar el componente a un modo de sueño profundo con ayuda de la aplicación de usuario, en el cual el consumo de corriente se reduce a un mínimo. En este estado, el componente no tiene ninguna función y presenta el mismo comportamiento que en el modo de seguridad. Se puede finalizar del modo de sueño profundo con la aplicación de usuario o conectando el cargador. Después de finalizar el modo de sueño profundo, la articulación de rodilla protésica vuelve al modo básico.

- 1) En el menú principal, despliegue la barra de estado del componente pulsando el símbolo .
- 2) Pulse la opción de menú "**Estado del componente**".
- 3) Arrastre el interruptor de la opción de menú "**Mostrar el modo de sueño profundo en la aplicación de usuario**" hacia la derecha  (Activado).

→ A continuación, el modo de sueño profundo se puede activar en la aplicación de usuario como un MyMode.

Para desactivar el modo de sueño profundo en la aplicación de usuario seleccione el modo básico u otro MyMode.

23.3 Visión general de las funciones en el modo básico

INFORMACIÓN

Los/las siguientes parámetros/funciones debe estar activadas en la aplicación de configuración o presentar un valor superior a 0 para poder utilizarlas en la aplicación de usuario: **Función de estar de pie, Start-to-walk (empezar a andar), PreFlex, Subida optimizada, Escaleras y obstáculos, Fase de apoyo bloqueada, Montar en bicicleta de forma intuitiva, Apoyo en la fase de apoyo temprana**

Asistencia al sentarse



Para una asistencia adicional al sentarse es posible aumentar la resistencia al tomar asiento aumentando el ángulo de flexión.

Ajuste:

Nivel 0: sin aumento. La resistencia corresponde al valor del parámetro "**Resistencia de flexión de la fase de apoyo**".

Niveles 1 a 3: la resistencia aumenta paulatinamente mucho más a medida que aumenta el nivel.

Función de estar sentado



Si la articulación de rodilla protésica se encuentra más de un segundo en posición sentada, la resistencia de flexión se reduce según el ajuste.

Ajuste:

En el nivel 0, la resistencia de flexión es mínima. En los niveles 1 a 3, la resistencia de flexión se incrementa a medida que aumenta el nivel, y en el nivel 3 corresponde al valor del parámetro **"Resistencia de flexión de la fase de apoyo"**. En el nivel 0, la pierna puede posicionarse libremente.

Función de estar de pie

INFORMACIÓN

Función de estar de pie con nivel de amputación de desarticulación de cadera

Los usuarios con desarticulación de cadera pueden tener dificultades para activar/desactivar la función de estar de pie. Si estos usuarios desean permanecer de pie con la articulación de rodilla protésica flexionada y bloqueada durante un periodo de tiempo más prolongado, puede configurarse un MyMode que se pueda conectar/desconectar con la aplicación de usuario.



Mediante la flexión bloqueada de la rodilla, la función de estar de pie permite estar de pie de forma relajada, incluso sobre un terreno irregular o inclinado. La función de estar de pie se activa en cuanto la articulación de rodilla protésica está en reposo y sometida a carga.

El bloqueo se vuelve a desactivar efectuando una flexión plantar hacia delante o hacia atrás o extendiendo o dejando de someter a carga la articulación de rodilla protésica. El grado de movimiento necesario para un desbloqueo por flexión plantar hacia adelante o hacia atrás es mayor cuanto más alejado se haya ajustado el parámetro **"Sensibilidad"** en la dirección **"Consciente"**.

Ajuste bajo (parámetro en dirección "Consciente"): este ajuste provoca un ligero retraso en la activación de la función de estar de pie. Cuanto menor sea el valor, mayor será el retraso. De este modo se evita una activación accidental. Este ajuste es especialmente adecuado para usuarios de prótesis bilaterales.

En el valor mínimo, la función de estar de pie ya no podrá desactivarse con un movimiento.

Ajuste alto (parámetro en dirección "Intuitiva"): este ajuste provoca la desactivación más sencilla moviendo la articulación de rodilla protésica sin necesidad de dejar de someter a carga o extender la articulación de rodilla protésica. Cuanto mayor sea el valor, menor será el movimiento necesario.

Esta opción de ajuste se puede desbloquear para la aplicación de usuario. Informe al usuario de los efectos de los diferentes niveles de ajuste.

Función "Start-to-walk (empezar a andar)"



Esta función permite flexionar más fácilmente la articulación de rodilla al iniciar un paso sin liberar una fase de balanceo. Esto también facilita caminar en espacios estrechos, ya que no solo es posible una flexión inicial desde la posición de paso mediante la activación de la fase de balanceo/liberación de la fase de balanceo, sino también desde la posición de estar de pie.

PreFlex



Con esta función se garantiza que la rodilla presente una flexión de 4° al final de la fase de balanceo para preparar el movimiento de apoyo del talón. Así se favorece la flexión en la fase de apoyo, se mejora la amortiguación de impactos, y se facilita el movimiento hacia delante.

Flexión máxima en la fase de apoyo (grados)

INFORMACIÓN

Este parámetro solo es efectivo si se ha activado el parámetro "**Apoyo en la fase de apoyo temprana**" (valor superior a 0).



Con este parámetro se ajusta la flexión máxima en la fase de apoyo al caminar sobre un terreno llano. Cuanto mayor sea el valor ajustado, mayor será la flexión en la fase de apoyo permitida al caminar sobre un terreno llano.

Apoyo en la fase de apoyo temprana



Esta función aumenta la resistencia de flexión en la fase de apoyo temprana y permite bajar pendientes planas a medias de manera lenta y controlada. Esta asistencia se reduce automáticamente a medida que aumenta la inclinación de la pendiente para permitir una flexión natural.

Con el ajuste (1 bajo, 3 alto) se ajusta la magnitud de la resistencia máxima. Cuanto mayor sea el nivel, mayor será la asistencia en la fase de apoyo temprana.

Con el ajuste 0 esta función está desactivada.

Apoyo en la fase de apoyo tardía



Con este parámetro se ajusta el comportamiento de la resistencia de flexión a partir de la fase de apoyo media al bajar rampas y escaleras.

El nivel se deberá seleccionar de tal manera que se asista lo suficiente al bajar rampas/escaleras empinadas. En rampas planas, el nivel seleccionado se reduce automáticamente para garantizar suficiente distancia al suelo en la extensión.

Niveles 1 a 3: (Dinámico): la **resistencia de flexión** se **reduce** partiendo del valor del parámetro '**Resistencia de flexión de la fase de apoyo**'. Cuanto menor sea el nivel seleccionado, mayor será la reducción de la resistencia de flexión. Esto permite un ligero balanceo de la pierna hacia atrás para lograr una mayor distancia al suelo en la fase de balanceo.

Los usuarios con una buena fuerza del muñón (o control del muñón) o los usuarios que necesitan una dinámica elevada se benefician especialmente de un ajuste más dinámico.

Nivel 4: la **resistencia de flexión** se mantiene **constante** en el valor del parámetro '**Resistencia de flexión de la fase de apoyo**'.

Niveles 5 a 7: (Apoyado): la **resistencia de flexión** se **incrementa** a partir del valor del parámetro '**Resistencia de flexión de la fase de apoyo**'. Cuanto mayor sea el nivel seleccionado, mayor será el aumento de la resistencia de flexión. Esto proporciona una asistencia aún mayor al usuario al bajar escaleras y rampas, facilita la colocación del pie del lado opuesto y deja de someter aún más a carga el lado opuesto. Este ajuste resulta especialmente beneficioso para usuarios con amputación bilateral y usuarios con un muñón corto o una fuerza de muñón reducida.

Subida optimizada



Esta función facilita la subida de rampas, ya que el valor PreFlex se incrementa automáticamente según la inclinación de la pendiente para permitir una flexión plantar más fácil acortando la longitud de los pasos y de la pierna. Durante el movimiento hacia adelante tiene lugar un control apropiado de la fase de apoyo para permitir un desarrollo fisiológico del movimiento.

Escaleras y obstáculos



Con esta función es posible subir escaleras alternando los pasos y superar obstáculos.

- 1) Eleve la prótesis extendida del suelo y estire brevemente la cadera.
→ Durante este proceso se reduce la resistencia de flexión.
- 2) Flexione la cadera rápidamente.
→ Con ello, se flexiona la rodilla.
- 3) Con la rodilla flexionada, suba el escalón o pase por encima del obstáculo.
→ La resistencia de extensión aumenta para tener suficiente tiempo para subir al siguiente escalón o superar el obstáculo.
- 4) Apoye el pie y extienda la prótesis.
→ La resistencia de flexión aumenta para ofrecer suficiente estabilidad y seguridad durante la extensión.
- 5) Cuando la articulación de rodilla protésica esté completamente extendida, habrá alcanzado el estado inicial. El usuario puede subir el siguiente escalón o seguir andando con normalidad.

Caminar hacia atrás de forma dinámica



Esta función permite caminar hacia atrás más rápido sin flexionar en exceso la articulación de rodilla protésica. Esto se logra aumentando la resistencia de flexión mientras se camina hacia atrás.

Es posible ajustar un ángulo de flexión entre 15° y 30° a partir del cual se bloquea la articulación. Si el bloqueo resultara molesto, se puede ajustar el ángulo máximo.

Fase de apoyo bloqueada



Si esta función está activada en la aplicación de usuario, la articulación se bloquea en la fase de apoyo, pero activa una fase de balanceo.

Por lo tanto, no es posible bajar escaleras ni rampas alternando los pasos con la flexión de rodilla. Para permitir la flexión de la rodilla al sentarse la prótesis debe estar sometida a carga y debe efectuarse un movimiento corto y rápido de la cadera hacia atrás.

Este ajuste no se activa inmediatamente en el componente, sino que el usuario debe activarlo de manera consciente.

Al activar esta función, se abre un diálogo para probar la función directamente con el usuario.

Montar en bicicleta de forma intuitiva



Cuando esta función está activada, debido a los movimientos cíclicos característicos de la prótesis se detecta que se está montando en bicicleta y se reduce la resistencia en la articulación de rodilla protésica. Al bajarse de la bicicleta, se vuelven a activar las resistencias para caminar y estar de pie.

Además, si la función está activada, es posible ponerse de pie sobre los pedales durante la marcha y, seguidamente, sentarse con asistencia sin necesidad de desactivar la función.

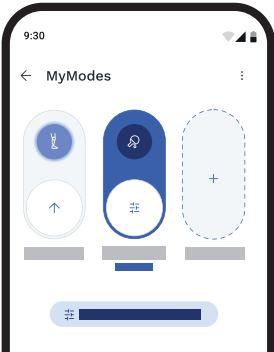
Si esta función está desactivada, para montar en bicicleta debe haber configurado un MyMode que se active por medio de la aplicación de usuario o mediante un patrón de movimiento.

Respuesta de activación de la fase de balanceo



Para controlar si se ha activado correctamente y de forma fiable la fase de balanceo, esta función permite conectar una señal acústica.

23.4 Visión general de los parámetros de ajuste en los MyModes (Genium X4)



Los parámetros en los MyModes describen el comportamiento estático de la prótesis para un patrón de movimiento concreto como, p. ej., golf. En los MyModes no se adapta automáticamente el comportamiento de amortiguación.

INFORMACIÓN

Dependiendo del MyMode seleccionado, no será posible efectuar todos los ajustes indicados aquí.

Parámetro	Significado
Resistencia básica de flexión	Magnitud de la resistencia de flexión en estado extendido. Dependiendo del valor ajustado del parámetro " Ángulo de bloqueo de flexión (grados) " o " Resistencia de flexión máxima ", la resistencia de flexión aumenta partiendo de este valor a medida que aumenta la flexión de la rodilla.
Ángulo de bloqueo de flexión (grados)	Ángulo de flexión hasta el que se puede flexionar la articulación de rodilla protésica antes de bloquearse para evitar que siga flexionándose. Información: este ángulo se calcula automáticamente en función de las resistencias ajustadas y no se puede ajustar.
Resistencia de flexión máxima	Máxima resistencia de flexión alcanzable, que depende del ángulo de la rodilla. La resistencia de flexión aumenta constantemente a medida que se incrementa el ángulo de flexión hasta alcanzar el valor ajustado con un ángulo de flexión de 70°. A diferencia del parámetro " Ángulo de bloqueo de flexión (grados) ", no se produce ningún bloqueo en la dirección de flexión.
Resistencia básica de extensión	Magnitud de la resistencia de extensión

Parámetro	Significado
Ángulo de bloqueo de extensión (grados)	Ángulo hasta el cual puede extenderse la articulación de rodilla protésica. Información: si este parámetro fuera mayor que 0, la rodilla se bloquea en una posición flexionada en la dirección de extensión. Para anular el bloqueo no someta a carga la prótesis e inclínese hacia atrás al menos durante 1,5 segundos. Esto podría ser necesario para cambiar con un patrón de movimiento al modo básico.
Rodilla con freno	Cuando la función está activada, se produce un bloqueo en la dirección de flexión cuando la articulación de rodilla protésica está sometida a carga. Al dejar de someterla a carga, puede volver a flexionarse.
Activación de la fase de balanceo	En el caso de movimientos o deportes con una resistencia constante o dependiente del ángulo de flexión, puede iniciarse una fase de balanceo con independencia de los valores de resistencia ajustados. Durante la fase de balanceo, los valores de resistencia determinados por otros parámetros no tienen efecto.

23.5 Conectar/desconectar el componente

Apagar

En determinados casos, p. ej., durante el almacenamiento o el transporte, se permite desconectar el componente.

La conexión solo es posible empleando el adaptador de carga y una fuente de tensión USB.

- 1) Inicie la aplicación de configuración y establezca una conexión al componente.
- 2) En el menú principal, despliegue la barra de estado del componente pulsando el botón "▼".
- 3) Pulse la opción de menú **"Estado del componente"**.
- 4) En el apartado **"Apagar el componente"**, arrastre el interruptor de la opción de menú hacia la izquierda  (Desactivado).
- 5) Después de confirmar la información, se emiten una secuencia sonora decreciente  (di du de da) y una señal vibratoria larga. Después, el componente está desconectado.

Encender

- 1) Conecte la fuente de tensión USB al adaptador de carga.
- 2) Conecte el adaptador de carga a la articulación de rodilla protésica.
→ La conexión correcta de la fuente de tensión USB mediante el adaptador de carga a la articulación de rodilla protésica se indica mediante las respuestas (véanse las instrucciones de uso de la articulación de rodilla protésica).

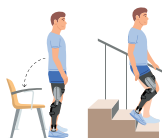
24 Modificar los ajustes (C-Brace)

24.1 Resumen de los parámetros de ajuste en el modo básico



Los parámetros del modo básico describen el comportamiento dinámico de la órtesis en el ciclo normal de marcha. Estos parámetros se emplean como ajuste básico para la adaptación automática del comportamiento de amortiguación a la situación de movimiento actual (p. ej., rampas, caminar lento, etc.).

Resistencia de flexión de la fase de apoyo



Resistencia de flexión al bajar escaleras, rampas o al sentarse.

Resistencia de flexión del modo de seguridad

Para ajustar este parámetro debe estar activada la función "Ajustar resistencia".

Ajustar resistencia

En cuanto se produce un fallo crítico en el componente (p. ej., fallo de la señal de un sensor) o cuando la batería está vacía, el componente cambia a una resistencia de flexión modificada ("**Resistencia de flexión del modo de seguridad**"). La resistencia de extensión es baja y no se puede modificar. No es posible activar una fase de balanceo.

Para probar este comportamiento con el usuario y ajustar la resistencia de flexión se puede simular el modo de seguridad.

- 1) Pulse el botón "**Ajustar resistencia**".
- 2) Inicie la simulación del modo seguro pulsando el botón "**Simular modo**".
→ La resistencia de flexión se conmuta y ahora se puede ajustar.
- 3) Ajuste la resistencia de flexión deseada ("**Resistencia de flexión del modo de seguridad**") y pruebe con el usuario.

¡PRECAUCIÓN! Si se ajusta una resistencia baja, debe tenerse en cuenta que el apoyo del talón debe asegurarse de forma activa mediante la extensión de la cadera para evitar una caída o una inclinación/flexión involuntaria.

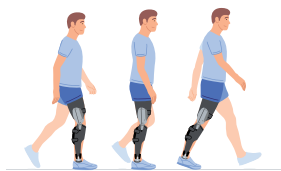
Finalice el ajuste pulsando los botones "**Salir de simulación**" y "**Activar modo básico**".

Resistencia de flexión en la fase de apoyo Plus



Si el parámetro "**Resistencia de flexión de la fase de apoyo**" para sentarse y caminar por escaleras y rampas se ha ajustado correctamente, pero el paciente se hunde en la fase de apoyo al caminar sobre un terreno llano, deberá ajustarse el parámetro "**Resistencia de flexión en la fase de apoyo Plus**" para el paciente. Si no se desea una resistencia de flexión superior en la fase de apoyo para caminar por un terreno llano, el valor del parámetro "**Resistencia de flexión en la fase de apoyo Plus**" deberá ajustarse de manera idéntica al valor del parámetro "**Resistencia de flexión de la fase de apoyo**".

Resistencia de extensión en la fase de apoyo



Este parámetro determina la rapidez con la que puede extenderse de nuevo la articulación de rodilla protésica después de la flexión en la fase de apoyo. Con este parámetro se puede influir en la dureza del tope.

Ángulo de flexión de la fase de balanceo (grados)



Ángulo de flexión máximo durante la fase de balanceo. Durante la marcha fisiológica, este asciende a aprox. 65° independientemente de la velocidad a la que se anda.

24.2 Visión general de las funciones en el modo básico

INFORMACIÓN

Los/las siguientes parámetros/funciones debe estar activadas en la aplicación de configuración para poder utilizarlas en la aplicación de usuario: "**Función de estar de pie**", "**Función de estar sentado**".

Función de estar de pie



Mediante la flexión bloqueada de la rodilla, la función de estar de pie permite estar de pie de forma relajada, incluso sobre un terreno irregular o inclinado. Para ello, la articulación permanece fija en la dirección de flexión con un ángulo de flexión de entre 5° y 65°.

Ajuste: "Intuitiva"

La función intuitiva de estar de pie reconoce aquellas situaciones en las que la órtesis no debe ceder aunque esté soportando un peso en la dirección de flexión. Esto sucede, por ejemplo, al estar de pie en un suelo irregular o inclinado. La articulación se bloqueará siempre en la dirección de flexión cuando la pierna con la órtesis no esté del todo extendida y se mantenga en repo-

so durante un breve instante. La articulación no se bloqueará en caso de que se cumplan las condiciones anteriormente mencionadas y se esté sentado.

Ajuste: "Manual"

1) Flexione la articulación entre 5° y 65°.

2) Mantenga inmóvil un segundo la articulación en esta posición.

→ A partir de ahora se puede someter la articulación bloqueada a una carga en la dirección de flexión.

Se saldrá de nuevo automáticamente de la función manual de estar de pie extendiendo la rodilla o reposicionando la pierna (p. ej., dando un paso).

Función de estar sentado



Si la órtesis se encuentra en posición sentada durante más de 2 segundos (el muslo está casi horizontal y la pierna no está sometida a carga), cuando se active la función, la resistencia de flexión se reduce y el muslo puede oscilar armoniosamente.

Respuesta de activación de la fase de balanceo



Para controlar si se ha activado correctamente y de forma fiable la fase de balanceo esta función permite conectar una señal acústica.

Apoyo adicional al bajar rampas/escaleras (en función del componente)



Con esta función se ajusta una resistencia de flexión que aumenta con el ángulo de la rodilla (partiendo de la resistencia del parámetro "**Resistencia de flexión de la fase de apoyo**") hasta el final de la fase de apoyo.

Montar en bicicleta de forma intuitiva (en función del componente)



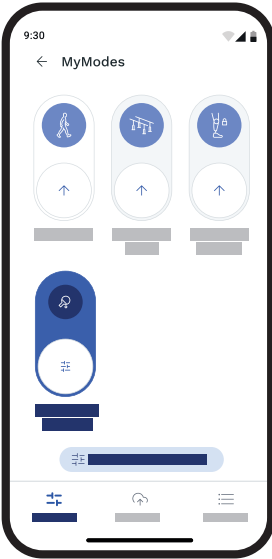
Desde la posición sentada y después de realizar varios movimientos de pedaleo, se detecta este cambio del ángulo de la rodilla y de la pierna, y se conmuta automáticamente a unas resistencias mínimas en las direcciones de extensión y flexión.

Para los requisitos adicionales relativos a la conmutación consulte las instrucciones de uso de la articulación de rodilla protésica.

Si los pies pasan de los pedales al suelo o con un ángulo de rodilla inferior a 15°, se cambiará de nuevo a las resistencias originales para caminar y estar de pie.

Si esta función está desactivada, para montar en bicicleta debe haber configurado un MyMode que se conecte por medio de la aplicación de usuario.

24.3 Visión general de los parámetros de ajuste en los MyModes (C-Brace)



Los parámetros en los MyModes describen el comportamiento estático de la órtesis para un patrón de movimiento concreto como, p. ej., golf. En los MyModes no se adapta automáticamente el comportamiento de amortiguación.

Los parámetros de los MyModes **"Modo de entrenamiento"** y **"Congelar posición"** están preajustados y no pueden modificarse. Para obtener información más detallada sobre estos dos MyModes consulte el capítulo "Particularidades de los MyModes (C-Brace)" (véase la página 30).

INFORMACIÓN

Dependiendo del MyMode seleccionado, no será posible efectuar todos los ajustes indicados aquí.

Parámetro	Significado
Resistencia básica de flexión	Magnitud de la resistencia de flexión al inicio de la flexión de la articulación de rodilla protésica.
Resistencia de flexión en subida	Valor de la rapidez con la que incrementa la resistencia de flexión cuando aumenta el ángulo de la rodilla

24.4 Calibración (C-Brace)

Se debe calibrar la posición individual de la unidad de articulación en el usuario. Si la calibración no se realiza en el usuario, la fase de balanceo se iniciará demasiado pronto o demasiado tarde debido a los datos incorrectos.

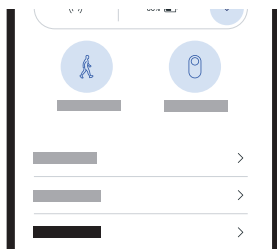
La calibración debe repetirse después de cada cambio estático en la órtesis (p. ej., después de ajustar una articulación de tobillo).

El proceso de configuración solo podrá continuar después de finalizar la calibración.

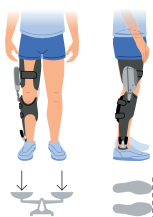
INFORMACIÓN

No se debe ayudar con las manos a la hora de extender la pierna.

Realizar la calibración



- 1) En el menú principal, pulse la opción de menú "**Calibración**".
- 2) Siga las demás instrucciones que aparecen en la pantalla.



Si no se observan los requisitos indicados en la aplicación de configuración, se mostrarán las respectivas desviaciones mediante una marca. La calibración solo puede iniciarse de nuevo una vez corregidas las desviaciones.

- **El usuario permanece inmóvil y erguido**
El usuario debe estar de pie lo más quieto posible. Puede resultarle de ayuda agarrarse a unas barras paralelas.
- **Articulación de rodilla extendida**
El usuario debería extender por completo la órtesis por sí mismo. Si no fuera posible, deberá corregirse la alineación estática (p. ej., ajustando la articulación de tobillo).
- **Ángulo de inclinación dentro del margen de calibración**
El usuario debe estar erguido de pie y los pies deben estar a la misma altura. Compruebe la alineación estática de la órtesis.

25 Aviso legal

25.1 Marcas

Todas las denominaciones mencionadas en el presente documento están sometidas en su totalidad a las disposiciones del derecho de marca vigente correspondiente, así como a los derechos de los propietarios correspondientes.

Todas las marcas, nombres comerciales o nombres de empresas que se indican en este documento pueden ser marcas registradas y están sometidos a los derechos de los propietarios correspondientes.

La ausencia de una designación explícita de las marcas utilizadas en este documento no implica que una denominación esté libre de derechos de terceros.

25.2 Conformidad CE

Este producto es conforme con las disposiciones europeas aplicables en materia de productos sanitarios.

El texto completo de la declaración UE de conformidad está disponible en la siguiente dirección de internet: <http://www.ottobock.com/conformity>

26 Datos técnicos

Aplicación de configuración "connect-go.pro"	
Referencia	560X29-2=*

Aplicación de configuración "connect-go.pro"	
Sistemas operativos compatibles	Para la compatibilidad con los terminales móviles y las versiones consulte los datos indicados en la tienda online correspondiente (p. ej., Apple App Store, Google Play Store, etc.).
Tiendas de aplicaciones para la descarga	Apple App Store (https://www.apple.com/app-store/)/Google Play Store (https://play.google.com/store)

27 Anexo

27.1 Símbolos utilizados



Fabricante



Declaración de conformidad conforme a las directivas europeas aplicables



Producto sanitario



Número de identificador único del producto (UDI)



Número de artículo



Tenga en cuenta las instrucciones de uso

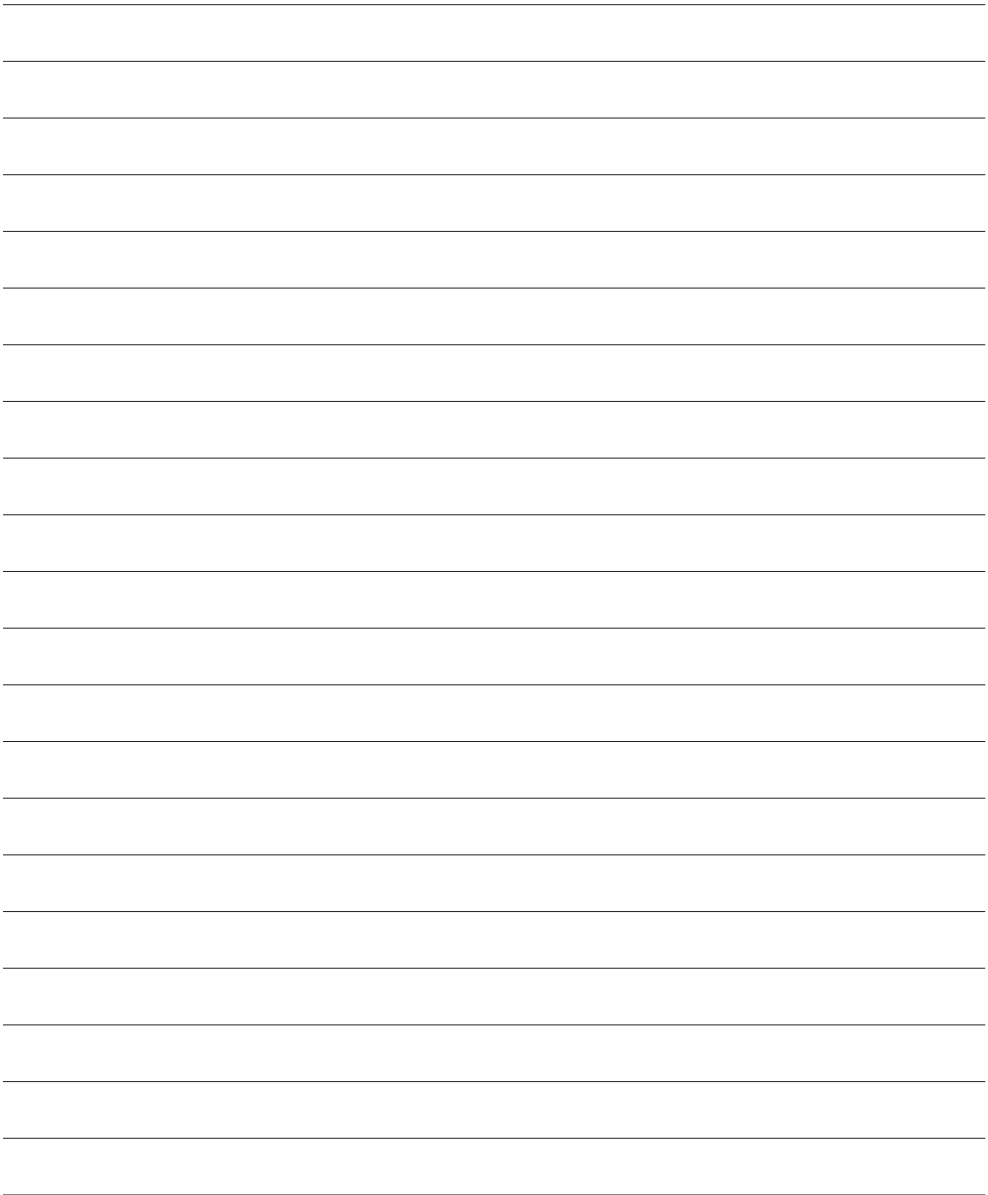


Fecha de fabricación

27.2 Solución de problemas

Suceso	Causa	Acción necesaria
No es posible establecer la conexión entre el componente y la aplicación	No se ha encontrado el componente	• Active el Bluetooth del componente • Active el Bluetooth del terminal • Active la ubicación del terminal
	No hay conexión a internet/conexión al servidor	• Active la conexión a internet en el terminal • Si el problema persiste, póngase en contacto con Ottobock
No se puede iniciar sesión en Ottobock ID	No hay conexión a internet	• Active la conexión a internet en el terminal
No se puede iniciar sesión en Ottobock ID	No se ha recibido el correo electrónico de	• Compruebe la carpeta de spam • Si no recibe el correo electrónico, póngase en contacto con Ottobock

Suceso	Causa	Acción necesaria
	confirmación de Ottobock	







Otto Bock Healthcare Products GmbH
Brehmstraße 16 · 1110 Wien · Austria
T +43-1 523 37 86 · F +43-1 523 22 64
info.austria@ottobock.com · www.ottobock.com

ottobock.



CE

connectgo.pro 560X29-2=*

EN Instructions for use (qualified personnel)	3
--	----------

Table of contents

EN

1	Foreword	6
2	Product description	6
3	Intended use	6
3.1	Indications for use	6
3.2	Qualification	6
3.2.1	Qualification of O&P professional	6
3.2.2	Qualification of qualified therapeutic personnel	6
4	Safety	6
4.1	Meaning of warning levels	6
4.2	General safety instructions	7
5	System Requirements	7
6	Use	7
7	Starting the adjustment app	7
8	Establishing a Bluetooth connection to the component	7
9	Ottobock ID account	8
10	Certification	9
11	User role	9
12	Operating elements for the adjustment app	9
12.1	Advanced main menu	11
12.2	Data management	11
12.2.1	Saving data manually	12
12.2.2	Filtering data	13
12.2.3	Detailed view of a data set	13
12.2.4	Transferring data to another component	13
13	Establish connection with/disconnect from component	15
14	Querying the status of the component	15
15	Changing the component name	17
16	Switching Bluetooth of the component on/off	17
17	Displaying the Bluetooth PIN	17
18	Manual locking function	18
19	Changing settings (Kenevo)	19
19.1	Select activity mode	19
19.1.1	Activity mode A (locked mode)	19
19.1.2	Activity mode B (semi-locked mode)	19
19.1.3	Activity mode B+ (semi-locked mode with stance phase flexion)	19
19.1.4	Activity mode C (yielding mode)	19
19.2	Overview of the adjustment parameters in the activity modes	19

19.3	Overview of the functions in the activity modes	20
19.4	Training feedback signals	21
19.5	Diagram of the load on the prosthesis	23
19.6	Calibration (Kenevo)	23
20	MyModes	23
20.1	Add MyMode	24
20.2	Adjust MyMode	25
20.2.1	Adjustable parameters	25
20.3	User defined MyMode	25
20.4	Activating MyMode	26
20.5	Delete MyMode	26
20.6	Changing the name of a MyMode	26
20.7	Special features of the MyModes (C-Brace)	27
20.7.1	MyMode "Training mode"	27
20.7.2	MyMode "Freeze position"	27
21	Changing settings (C-Leg).....	28
21.1	Overview of adjustment parameters in basic mode.....	28
21.2	Overview of the functions in basic mode.....	29
21.3	Activating deep sleep mode (C-Leg)	31
21.4	Overview of the setting parameters in the MyModes (C-Leg)	31
21.5	Calibration (C-Leg).....	33
22	Changing settings (Genium, Genium X3).....	33
22.1	Overview of adjustment parameters in basic mode.....	33
22.2	Overview of the functions in basic mode.....	34
22.3	Overview of the adjustment parameters in the MyModes (Genium, Genium X3).....	36
22.4	Switching component on/off	37
23	Changing settings (Genium X4)	38
23.1	Overview of adjustment parameters in basic mode.....	38
23.2	Activating deep sleep mode (Genium)	39
23.3	Overview of the functions in basic mode.....	40
23.4	Overview of the setting parameters in the MyModes (Genium X4)	44
23.5	Switching component on/off	45
24	Changing settings (C-Brace).....	46
24.1	Overview of adjustment parameters in basic mode.....	46
24.2	Overview of the functions in basic mode.....	47
24.3	Overview of the setting parameters in the MyModes (C-Brace)	49
24.4	Calibration (C-Brace).....	49
25	Legal information	50
25.1	Trademarks	50
25.2	CE conformity	50
26	Technical data	50
27	Appendix	51
27.1	Symbols Used	51

27.2	Troubleshooting	51
------	-----------------------	----

1 Foreword

INFORMATION

Date of last update: 2025-09-08

- ▶ Please read this document carefully before using the product and observe the safety notes.
- ▶ Please contact the manufacturer if you have questions about the product or in case of problems.
- ▶ Report any serious incident related to the product, in particular any deterioration of health, to the manufacturer and the competent authority in your country.

The adjustment app "connectgo.pro 560X29-2=" is referred to as the adjustment app/product in the following document.

These instructions for use are available in additional languages online or can be ordered as a printed copy free of charge at "order-ifu@ottobock.com" e-mail address.

Document: 647G1834 **Version:** 05

Download: <https://product-documents.ottobock.com/IFU/INT/560X29-2/647G1834/05/O/S/F>

2 Product description



This adjustment app makes it possible to optimally adjust the component to a user. The adjustment app guides you step by step through the adjustment process.

The adjustment app can also be used to make configurations for the user app.

You have to create a user account prior to first use (registration).

The prosthetic alignment can also be carried out without a user account.

To use the adjustment app, you have to consent to the terms of use for the adjustment app. The adjustment app cannot be used without your consent.

3 Intended use

3.1 Indications for use

Basic functionality of the app

- Adjustment of lower limb exoprostheses/orthoses by qualified personnel via wireless communication between mobile device and prosthesis/orthosis.
- Sharing data to authenticate users.

3.2 Qualification

3.2.1 Qualification of O&P professional

A component may only be configured on the user with the adjustment app after corresponding product training and certification. To do so, select the role "**O&P professional**" (see page 9) in the user role. Additional product training courses/certifications may be required following app updates.

3.2.2 Qualification of qualified therapeutic personnel

The app may only be used as a therapist for the Kenevo knee joint following corresponding product training and certification. To do so, select the role "**Therapist**" (see page 9) in the user role.

4 Safety

4.1 Meaning of warning levels

CAUTION! Failure to follow instructions labelled in this way can lead to accidents and injuries.

4.2 General safety instructions

CAUTION! Possibility of falling

- ▶ A swing phase is not triggered unless components that require calibration are calibrated.
- ▶ The setting for the unit (lbs/kg) must be observed when entering the body weight.
- ▶ Entering incorrect data (foot size, prosthesis dimensions, body weight, etc.) can result in the swing phase not being initiated or being initiated at the wrong time.

5 System Requirements

For information on compatibility with mobile devices and versions, refer to the information in the Apple App Store or Google Play Store.

6 Use

Information on the adjustment app

- The adjustment app can be downloaded free of charge from the respective app store (Apple App Store, Google Play Store). To do so, enter the following search terms: "connectgo.pro", "Ottobock".
- Large font sizes in combination with small screens can cause text on the screen to be cut off or illegible. Information about the functions of the controls and adjustment parameters in the adjustment app is provided in these instructions for use.
- The illustrations in these instructions for use are only examples and may deviate from the respective mobile device being used and the version.
- Always keep the adjustment app up to date.
- Please contact the manufacturer if you suspect cybersecurity problems.

7 Starting the adjustment app

- 1) Tap the icon for the "connectgo.pro" app .
→ The terms of use and privacy policy are displayed.
- 2) Agree to the terms of use by ticking the "**I agree**" box.
- 3) Tap the "**Accept**" button.
→ The screen with the app settings is displayed.
- 4) Select the preferred user interface language and weight unit.
- 5) Select the user role for using the adjustment app (see page 9):
O&P professional: Full access to all functions of the adjustment app
Therapist: Limited access to the functions of the adjustment app
- 6) Tap the "**Next**" button.
→ The following options are available for resuming:
 - **Log in:** Registration of an Ottobock ID account is required to connect to a component (see page 8). The data for the certification of the respective component also has to be entered (see page 9).
 - **Continue without logging in:** Start alignment of the prosthesis without registration and a connection to the component. However, registration of an Ottobock ID account is required to continue using the adjustment app.

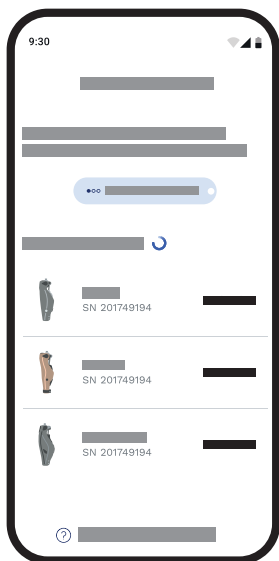
After successful login to the Ottobock ID account, a search for available components takes place.

8 Establishing a Bluetooth connection to the component

Depending on the component, Bluetooth can be switched on in the following ways:

- Rotate the component with pyramid/threaded connector downwards by 180° (pyramid top – pyramid bottom) until an acoustic signal is emitted or a vibration signal is perceptible. The acoustic signal sounds only in basic mode, not in a MyMode. To activate the basic mode, the battery charger/charging adapter has to be connected and disconnected again.
- If the component has buttons to switch on Bluetooth, use them to switch on.

- Connect the battery charger/charging adapter to the component and disconnect it again after about 5 seconds.



Tapping the “**Connect component**” button starts the search for available components.

- 1) From the components that are shown, select the desired component based on the serial number and tap the “**Connect**” button.
→ The animated  icon is displayed while the connection is being established.
- 2) Follow the subsequent instructions on the screen.
→ After a connection is successfully established, the main menu of the adjustment app is displayed with the status of the connected component.

INFORMATION

Switching on the Bluetooth of the component permanently

Switching the component’s Bluetooth function on permanently is recommended for the duration of use of the adjustment app. Otherwise, Bluetooth must be activated on the component again for 2 minutes after the connection is interrupted (turn the component over or connect/disconnect the battery charger/charging adapter). For further information, see the section “Switching on Bluetooth” (see page 17).

9 Ottobock ID account

To configure a component with the adjustment app, you have to create a user account and log in with this data.

The prosthetic alignment can also be carried out without registration/logging in.



-  Not yet logged in to an Ottobock ID account.
Tap this icon to log in to an Ottobock ID account or register a new one.
-  Logged in to an Ottobock ID account.
Tapping this icon gives you the following options:
 - **Log out:** Log out of the Ottobock ID account
 - **Account administration:** Manage Ottobock ID account settings, change password or delete account

10 Certification

A component can only be adjusted after certification (expert) for the corresponding component has been completed. The certification data (user name and password) can either be entered when establishing a connection to the component or also be entered in batch form using the menu.

- 1) In the main menu of the adjustment app, tap the icon  ("More") in the bottom line.
- 2) Tap the **"Certification"** menu item.
→ The certifications for the respective components are displayed.
- 3) Certificates can be added by tapping **"Add"**.
If you have an unlock PIN, approval can be given immediately.

11 User role

To use the adjustment app, the certificates have to be entered according to the user role.

O&P professional

As a certified and registered O&P professional, all of the functions of the adjustment app required to adapt the component on the user are available to you.

Therapist

As a certified and registered therapist for the Kenevo knee joint, the following functions of the adjustment app are available to you:

- Switching the activity mode between "A", "B", "B+" and "C" (see page 19)
- Activation/deactivation of various functions (see page 20)
- Limited setting of the parameter **"Stance phase flexion resistance"** (see page 19)
- Manual switch to indoor bicycle mode
- Activation of feedback signals for training certain movement patterns (see page 21)
- Saving, reading and exporting records (see page 11) and creating activity reports.
- Transferring data between components is only possible as a certified O&P professional.

12 Operating elements for the adjustment app

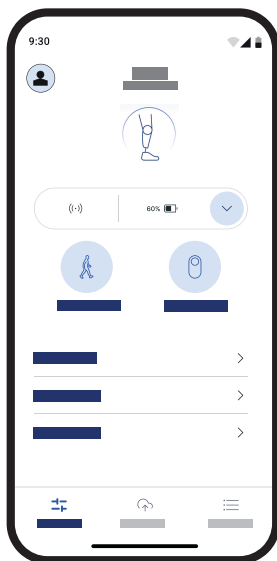
INFORMATION

The menu items listed here may deviate from the menu items actually displayed, depending on the version of the adjustment app and the connected components.

The main menu of the adjustment app is automatically accessed once the connection to the selected component has been successfully established.



The main menu of the adjustment app can be accessed by tapping the icon  **"Settings"**.



- 👤/👤 In the upper left corner: Manage Ottobock ID account
- 👤 Logged in to the Ottobock ID account
- 👤 Not logged in to the Ottobock ID account

The following settings can be configured in the listed menu items:

- ⚙️ **“Basic mode”**: Fundamental settings for basic mode and configuration of other parameters in the subsection **“Functions”**.
The available functions/parameters in the user app can also be determined.
- ⚙️ **“MyModes”** (component-dependent): MyModes can be configured in this menu, see the section **“MyModes”** (see page 23). These MyModes are transferred directly to the component.
- ⚙️ **“Training mode”** (component-dependent):
Turn training feedback signals for specific movements on/off, see the section **“Training feedback signals”** (see page 21)

Reset (component-dependent):
Reset the setting you made to the state before starting therapy exercise

Basic data: Enter information about the user and the component data.

Bench alignment: Display of values for the basic structure.

Calibration: (component-dependent) The component must be calibrated before using the prosthesis/orthosis for the first time. This ensures that the prosthesis/orthosis functions in a safe manner from the very start.

Further information on calibrating the individual components:

C-Leg: Section **“Calibration (C-Leg)”** see page 33

Kenevo: Section **“Calibration (Kenevo)”** see page 23

C-Brace: Section **“Calibration (C-Brace)”** see page 49



The following information about the connected component is displayed in the line below the component:

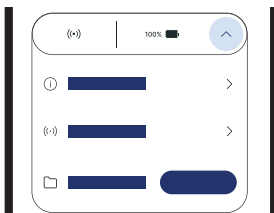
⬤⬤ Connection established

🔋 Battery charge level

If there is an error in the component, it is indicated by icons:

- ⚠️ Minor error
- 🔴 Severe error

⬇️ Open the status bar to display additional menu items or information about errors.



The following options are available in this menu:

Component status: See the section "Querying the status of the component" see page 15

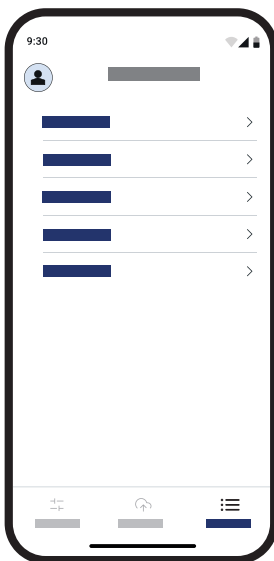
Connections: See the section "Establishing connection with/disconnecting from component" see page 15

Data set: The current data for the component can be saved by tapping the "**Save**" button. For more information on the stored data, see section "Data management" see page 11

12.1 Advanced main menu



► The following menu items are available after tapping the icon  "**More**":



Certification

Certifications for components can be added to the Ottobock ID account.

Instructions for use

Display/download the instructions for use for the adjustment app. An internet connection is required for this.

App Settings

Make additional settings of the adjustment app (e.g. switch units, change language)

New features

Display new functions of this version of the adjustment app

Imprint

Display information/legal notices for the adjustment app.
Display usage and license agreements as well as the privacy policy for the adjustment app.



The main menu of the adjustment app can be accessed by tapping the icon  "**Settings**".

12.2 Data management

The current settings and parameters are automatically saved as a data set in the connected mobile device each time a connection to the component is disconnected.

A data set with the current settings can also be saved at any time (see page 12).

INFORMATION

App always visible

The app must always be open (visible) on the mobile device during data transfer. If the screen of the mobile device switches off, the data connection to the component is interrupted and the data is not saved or loaded.

Only the data already stored in the component are read when the component is connected. Since not all parameters of the connectgo.pro are stored in the component, they are not transferred when establishing a connection. These are, for example: **"Hip flexion contracture (degrees)"**, **"Foot type"**, **"Locked stance phase"**.



- 1) After tapping the icon  **"Data"**, the overview of the saved data sets is displayed with a preselection of filters.
- 2) Select/deselect filters by tapping on them.
- 3) After tapping the **"Apply"** button, the data sets that match the filter criteria are displayed.



The selected data set is opened by tapping the > icon. The data can be saved, exported or transferred to another component. By tapping the icon  next to the heading, you can apply a new filter.

12.2.1 Saving data manually



- 1) In the main menu, open the status bar of the component by tapping the  icon.
- 2) In the line **"Data set"**, tap the **"Save"** button.
→ The current settings are saved as a data set.

12.2.2 Filtering data

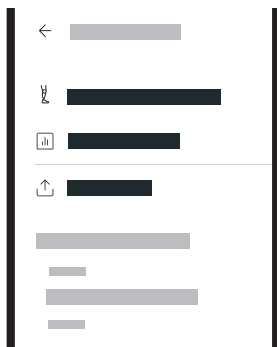


- 1) In the data overview menu, tap the icon  next to the heading.
→ The **"Filter options"** view opens. Some filters are already preselected.
- 2) From the properties displayed, tap the ones you want to filter by. Tapping it again will delete the selected filter.
- 3) The filter is applied by tapping the **"Apply"** button.

12.2.3 Detailed view of a data set

The selected data set is opened by tapping the > icon.

The following menu items are also available for selection:



Transfer to the component: Transfer a saved data set to the currently connected component.

Activity report: By selecting two data sets, the use of the component during this period can be exported as an activity report.

Export data: The saved data set can be exported as a text document, e.g. to send it.

12.2.4 Transferring data to another component

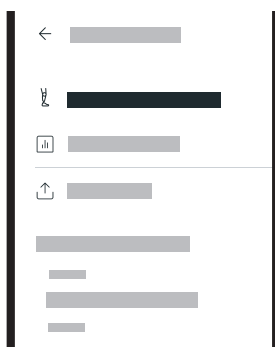
When a new component is connected, a stored data set can be transferred to this component.

The following requirements must be met:

- The data set is from a similar component.
It is not possible to transfer the data set from a 3B5-4 component to a 3C98 component.
- The firmware version of both components is identical.
- The ruleset version of the new component is identical or newer than the version of the component in the data set.

If these prerequisites are not met, a corresponding error message is displayed during import.

Carrying out a data transfer



- 1) Establish a connection to the component (see page 7).
- 2) Call up the data overview by tapping the icon  **"Data"**.
→ The **"Filter options"** page with pre-selected filter settings opens.
- 3) Set the desired filter on page **"Filter options"**.
- 4) Tap the **"Apply"** button.
→ The data sets that match the filter criteria are displayed.
- 5) Tap the **">"** icon for the data set to be transferred.
→ The **"Detail view"** overview opens.
- 6) Tap the **"Transfer to the component"** menu option.
- 7) Start the data transfer by tapping the **"Transfer settings"** button.
→ The Bluetooth PIN of the component is displayed after the data transfer has been successfully completed.
- 8) Tap the **"Basic data"** menu option in the main menu and check the data.
- 9) Make the entries, for example **"Hip flexion contracture (degrees)"**, **"Foot type"**, **"Locked stance phase"**, as these values are not saved in the data set.

13 Establish connection with/disconnect from component



- 1) In the main menu, open the status bar of the component by tapping the  icon.
- 2) Tap the **"Connections"** menu item.

The following functions are available in this menu:

Disconnect: Disconnect the currently connected component

Connect: Establish a connection to components.

The Bluetooth function of the component must be switched on. See the section "Establishing the Bluetooth connection to the component" see page 7.

14 Querying the status of the component

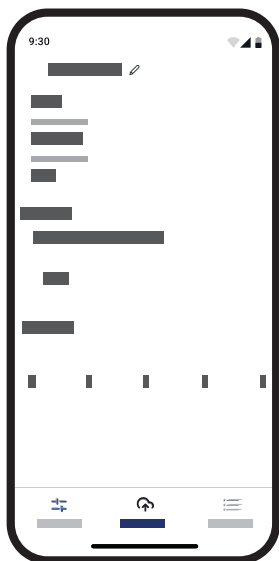
INFORMATION

The menu items listed here may deviate from the menu items actually displayed, depending on the version of the adjustment app and the connected components.



- 1) In the main menu, open the status bar of the component by tapping the  icon.
- 2) Tap the **"Component status"** menu item.

The following menu items are available:



: By tapping this icon, the name (designation) of the currently connected component can be changed for display in the user app.

Component: Designation and serial number of the connected component.

Battery: Display of the charge level of the connected component.

Show deep sleep mode in the user app (component-dependent): This mode can be activated like a MyMode in the user app.

Bluetooth: Activate/deactivate Bluetooth function permanently.

Bluetooth-PIN: Display Bluetooth PIN of the currently connected component.

Manual locking function (component-dependent):

Switching on **"Tapping pattern is recognized"** activates recognition of 3 taps for the manual lock of the knee joint (see page 18). If the knee joint is currently locked, a corresponding message is displayed.

Switching off the component (component-dependent): Switch component off for transport. The battery charger/charging adapter and a power source are required to switch on the component.

Volume: Change the volume of the confirmation signals. The volume of error signals cannot be changed.

Pitch (component-dependent): Change the pitch of the confirmation signals. The pitch of error signals cannot be changed.

Maintenance: Information about maintenance (service inspections).

Component software: Information regarding the component's ruleset and firmware version.

Switch off button (component-dependent):

Switch component off for transport. A live socket, power supply unit and battery charger are required for switching off and on.

15 Changing the component name



The name of the component can be changed in the user app to differentiate between components.

- In the main menu, open the status bar of the component by tapping the  icon.



- 1) Tap the icon  next to the designation (name) of the component.
- 2) Enter the new name.

INFORMATION: If the characters entered do not correspond to the available character set for display in the user app, the input field is displayed with a red frame.

- 3) Save the new name by tapping the **"Save"** button.

16 Switching Bluetooth of the component on/off

The Bluetooth function is used to establish a wireless connection between the component and the adjustment app or the user app. You can turn the Bluetooth function of the component off or on using the adjustment app. If the Bluetooth function is switched off, Bluetooth can be switched on (see page 7) temporarily (for 2 minutes) in order to establish a connection with the adjustment app or the user app. If desired, the component's Bluetooth function can then be activated permanently.

Switching off Bluetooth

- 1) In the main menu, open the status bar of the component by tapping the  icon.
 - 2) Tap the **"Component status"** menu item.
 - 3) Under the section **"Bluetooth"**, drag the switch of the menu item **"permanently activated"** to the left  (switched off).
- After disconnecting the component, the Bluetooth function of the component is permanently switched off.

Switching on Bluetooth

- 1) Rotate the component by 180° or plug in/unplug the charging adapter.
 - Bluetooth is switched on for approx. 2 minutes. During this time, the adjustment app must be started and a connection to the component established.
 - 2) In the main menu, open the status bar of the component by tapping the  icon.
 - 3) Tap the **"Component status"** menu item.
 - 4) Under the section **"Bluetooth"** drag the switch of the menu item **"permanently activated"** to the right  (switched on).
- The Bluetooth function of the component is permanently switched on.

17 Displaying the Bluetooth PIN

A Bluetooth PIN is required to establish a connection with the user app. This PIN is provided on a card included in the scope of delivery. If this card is no longer available, the Bluetooth PIN can be displayed by tapping a button. The Bluetooth PIN is only valid for the currently connected component.

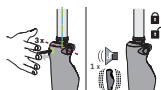
- 1) In the main menu, open the status bar of the component by tapping the  icon.
 - 2) Tap the **"Component status"** menu item.
 - 3) Under the **"Bluetooth"** section, tap the  icon.
- The Bluetooth PIN of the currently connected component is displayed.

18 Manual locking function

(C-Leg, Kenevo)

With the manual locking function, the user can lock and unlock the joint by tapping from the side. This function can be used in situations where an enhanced feeling of safety from the manual lock is required while walking (e.g. on damp or slippery surfaces).

Recognition of the tapping pattern can be turned on or off with the switch "**Tapping pattern is recognized**" under the menu item "**Manual locking function**" in the status display of the component (see page 15). This setting can also be configured in the user app with the setting "**Manual locking function**".



Function activated:

The knee joint can be locked and unlocked again by tapping three times at knee height.

Function deactivated:

The knee joint does not respond to three taps at knee height.

19 Changing settings (Kenevo)

19.1 Select activity mode

19.1.1 Activity mode A (locked mode)

In this mode, the component is locked in the stance and swing phase. Initiating a swing phase is not possible. The component has to be unlocked using a movement pattern in order to sit down.

Application case: Very high need for safety, very low walking speed. The user is not able to walk step-over-step.

19.1.2 Activity mode B (semi-locked mode)

In this mode, the component is locked in the stance phase. The swing phase is triggered when the component is unloaded at the end of the stance phase and moved forward from the step position.

Application case: High need for safety, low walking speed.

19.1.3 Activity mode B+ (semi-locked mode with stance phase flexion)

In this mode, the component is always locked in the stance phase and flexes slightly at heel strike (10° stance phase flexion). The swing phase is triggered when the component is unloaded at the end of the stance phase and moved forward from the step position.

Application case: High need for safety, low walking speed.

After initial knee flexion is activated, the knee joint flexes slightly after heel strike before it is locked.

19.1.4 Activity mode C (yielding mode)

The component is not locked in this mode. The component exhibits high stance phase flexion resistance.

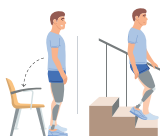
Application case: Walking speed up to 3 km/h, patient has adequate motor control over the residual limb and the need to negotiate ramps, steeper slopes and descending stairs step-over-step in daily life.

19.2 Overview of the adjustment parameters in the activity modes



The parameters of the activity modes describe the dynamic behaviour of the prosthesis in the normal gait cycle. These parameters act as basic settings for automatically adjusting the damping behaviour to the current motion situation (e.g. ramps, slow walking speed,...).

Stance phase flexion resistance



Flexion resistance while sitting down.

In activity mode C (yielding mode), this setting is also effective in the stance phase, while walking on ramps and stairs.

19.3 Overview of the functions in the activity modes

INFORMATION

The following functions have to be switched on in the adjustment app before they can be used in the user app: **"Donning function"**, **"Sitting function"**, **"Wheelchair function"**, **"Intuitive indoor bicycle function"**

Donning function (Mode A, B, B+)



If the knee joint is not loaded for a few seconds after disconnecting the charger, the prosthesis can be flexed. Flexion makes putting on the prosthesis easier. Ending knee flexion or loading the prosthesis immediately reactivates the configured operating state.

Sitting function (Mode A, B, B+, C)



If the knee joint is in a sitting position for more than two seconds, the flexion resistance is reduced when the function is activated and the lower leg can swing smoothly when the function is activated.

Wheelchair function (Mode A, B, B+, C)



This function makes it possible to lock the knee joint in a sitting position between 5° – 45° knee flexion. This is particularly useful if the user is being transported in a wheelchair and it is important to prevent the foot from dragging on the ground or getting caught in the wheelchair.

Stance function



Intuitive stance can be deactivated for training purposes, such as when descending stairs. This function should be activated again once therapy exercises have been completed.

Information: The user must be able to master the stairs with the stance function switched on as well.

Supported standing up is no longer available when the stance function is deactivated.

Added support when going down ramps/stairs (Mode C)



With this function, flexion resistance that increases with the knee angle (starting from the resistance of the parameter "**Stance phase flexion resistance**") to the end of the stance phase is configured.

Intuitive indoor bicycle function (Mode A, B, B+, C)



The change of the knee and leg angle is recognised from a sitting position after a few pedaling motions, followed by automatically switching to minimal resistances in the extension and flexion directions (indoor bicycle mode). For additional prerequisites for switching, see the instructions for use of the knee joint.

When the feet are taken off the pedals and set down on the ground or at a knee angle of less than 15°, the joint switches back to the resistances for walking and standing.

When this function is activated in the adjustment app, the "**Bicycle ergometer**" MyMode can be activated manually in the user app.

19.4 Training feedback signals

Feedback signals for specific movement patterns can be activated for training purposes.

INFORMATION

The "**Load on prosthesis**" and "**Load on prosthesis forefoot – heel**" feedback signals cannot be activated simultaneously.

Sitting down movement detected (Mode A, B, B+)



Single, short beep signal (high tone) as soon as the sitting down movement was detected and the flexion resistance was reduced.

All of the following criteria have to be met to detect sitting down

- Back tilt of the lower leg (do not place prosthesis too close to the chair)
- Loading the prosthesis with 15 % to 70 % of the body weight

Supported sitting down / standing up (Mode A, B, B+)



One short beep signal (low tone) as soon as the knee joint was locked in the flexion direction while sitting down/standing up.

The lock in the flexion direction occurs when the sitting down movement is interrupted between 0° and 45° of knee flexion.

Stance phase flexion (Mode B+/C)



Short beep signal (low tone) immediately after performing stance phase flexion during the gait cycle. Successful stance release has to take place first. The beep signal is generated at the start of the extension movement if the knee joint was slightly flexed previously.

Stance release (Mode B, B+, C)



Acoustic signal when the swing phase is initiated correctly and reliably.

All of the following criteria have to be met to initiate the swing phase:

- Extended knee joint
- **Mode B, B+:** The axial load decreases late in the terminal stance phase (more time for stance release).
- **Mode C:** The axial load decreases after the terminal stance phase.
- Forward tilt of the lower leg
- Forward rotation movement of the lower leg

Swing phase angle too high (Mode C)



Acoustic signal (3x fast beep) when reaching an excessively high swing phase angle.

This could be an indication that the user should use a knee joint with a higher mobility class (e.g. C-Leg, ...).

Load on prosthesis (Mode A, B, B+, C)



Signal of uneven load distribution, prosthesis side – contralateral side. A continuous acoustic signal is emitted depending on the level of load on the prosthesis side.

High tone: 40 % or less load on the prosthesis.

Low tone: 70 % or higher load on the prosthesis.

As soon as a load distribution within the above-mentioned limits is achieved, the signal stops.

This signal is also generated when sitting down up to a knee flexion of 30°. This can be used to practise sitting down evenly.

Load on prosthesis forefoot – heel (Mode A, B, B+, C)



Signal in case of uneven prosthesis load from forefoot to heel.

A continuous acoustic signal is emitted depending on the degree of load on the forefoot and/or heel.

High tone: load on the forefoot

Low tone: load on the heel

If the forefoot and heel are loaded evenly, the signal stops.

19.5 Diagram of the load on the prosthesis

Load on prosthesis



In this section, the current axial prosthesis load between the prosthesis side and the contralateral side is shown graphically. (While sitting down or exercises while standing).

The scale value "100 %" corresponds to the set body weight.

Load on prosthesis forefoot – heel



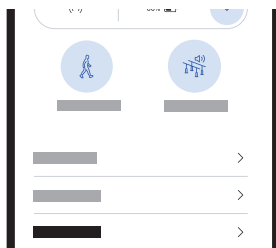
This section shows how evenly the load is distributed between the forefoot and heel.

For better display, the area can be adjusted by tapping the ⊕ or ⊖ icons.

19.6 Calibration (Kenevo)

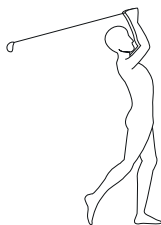
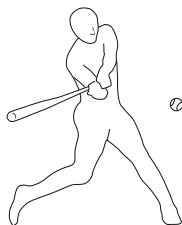
Depending on the clamping forces on the tube adapter, a load may be recognised even though the prosthesis is unloaded. Calibration achieves a zero adjustment of the tube adapter. If no calibration is performed, the function and safety of the prosthesis may be affected as the swing phase may be triggered too soon or not at all. This calibration should always be performed at the start of static alignment optimisation and at the end of dynamic alignment optimisation.

Performing the calibration



- 1) Tap on the **"Calibration"** menu option in the main menu.
- 2) Follow the subsequent instructions on the screen.

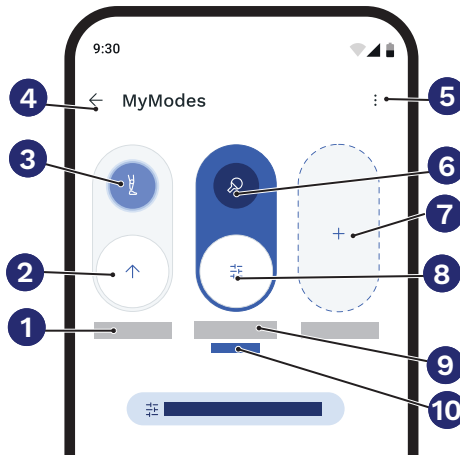
20 MyModes



MyModes are intended for specific types of movement or posture (e.g. golf, basketball, ...). These can be activated and configured in addition to the basic mode (mode 1) using the adjustment app. Switching on the component is done via the user app or via a movement pattern. Switching by using movement patterns has to be activated in the adjustment app. Settings can also be adjusted via the user app.



- Tap the ⑧ “MyModes” icon in the main menu of the adjustment app.
- The MyModes menu opens:



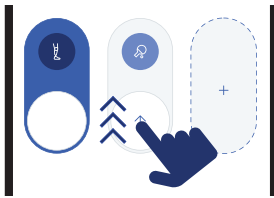
1. Designation (name) of the default mode
2. Slide switch to activate a MyMode by dragging the switch in the direction of the arrow
3. Deactivated MyMode “**Basic mode**”
4. Back to previous menu
5. Open menu for deleting MyModes and viewing additional information about the MyModes
6. Activated MyMode “**Table tennis**”
7. Add new MyMode by tapping the plus icon
8. Change settings of the MyMode that is activated by tapping the icon. Depending on the component, some MyModes cannot be changed.
9. Name of the MyMode (e.g. **Table tennis**)
10. Display of the movement pattern with which this MyMode can be activated (e.g. **3 x bouncing**)

20.1 Add MyMode

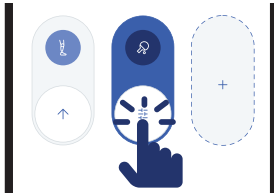


- 1) In the field of the new MyMode, tap the plus icon .
 - 2) From the MyModes that are displayed, select the desired MyMode with predefined settings.
The settings for the MyMode “**User defined**” can be freely selected.
- The selected MyMode is transferred to the component and is available in the user app and in the adjustment app.

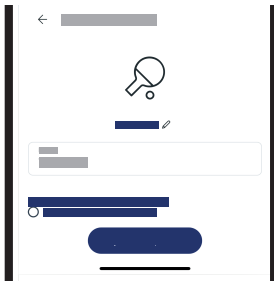
20.2 Adjust MyMode



- Activate the corresponding MyMode by “dragging” the switch up and briefly holding it.
- The component emits a confirmation signal to indicate correct switching.



The following changes can be made after tapping the  symbol or the **“Adjust active mode”** button:



- **“Change image”**: Select an image for identification in the user app
- **“Name”**: Select a designation for identification in the user app. This designation is identical in all languages.
- **“Activate with movement pattern”**: (component-dependent): By activating this selection field, the desired MyMode can be selected using a movement pattern (e.g.: **3 x bouncing**) in addition to the user app.

The following options are available for resuming:

- Save the change by tapping the  icon next to the heading **“Adjust MyMode”** or
- Change the parameters of the MyMode by tapping the **“Adjust MyMode”** button.

20.2.1 Adjustable parameters

C-Leg

See section “Overview of the setting parameters in the MyModes (C-Leg)” (see page 31).

Genium/Genium X3

See section “Overview of the adjustment parameters in the MyModes (Genium, Genium X3)” (see page 36).

Genium X4

See section “Overview of the setting parameters in the MyModes (Genium X4)” (see page 44).

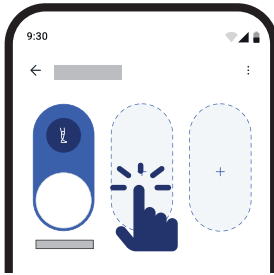
C-Brace

See section “Overview of the setting parameters in the MyModes (C-Brace)” (see page 49).

The parameters of the **“Training mode”** and **“Freeze position”** MyModes cannot be changed.

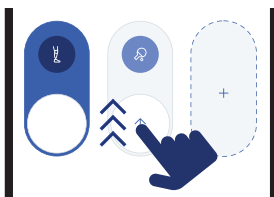
20.3 User defined MyMode

The number of available parameters depends on the respective pre-configured MyModes. If the **“User defined”** MyMode is selected, all parameters are available.



- 1) In the field of the new MyMode, tap the plus icon “+”.
- 2) Select the MyMode “**User defined**” from the MyModes that are displayed.
→ The selected MyMode is transferred to the component.
- 3) Activate this MyMode (drag switch up and hold briefly).
- 4) Tap the “**Adjust active mode**” button or the “⚙️” icon.
- 5) Enter a name, select an image and, if desired, tick the entry “**Activate with movement pattern:**” (depending on the component).
- 6) Tap the “**Adjust MyMode**” button.
- 7) Adapt the MyMode with the displayed parameters.
- 8) Save the MyMode by tapping the “**Save MyMode**” button.

20.4 Activating MyMode



- 1) Tap the “**MyModes**” option in the main menu.
- 2) Activate the corresponding MyMode by “dragging” the switch up.
→ The component emits a confirmation signal to indicate correct switching.

20.5 Delete MyMode



- 1) Activate the “**Basic mode**” mode. A MyMode that is switched on cannot be deleted.
- 2) Tap the “⋮” symbol.
- 3) Tap the “**Delete MyModes**” menu option.
→ The “-” icon appears in the top right corner of the MyMode you are deleting.
- 4) Tap the “-” icon to delete it.
→ The component emits a confirmation signal to indicate the correct deletion of the MyMode.

20.6 Changing the name of a MyMode

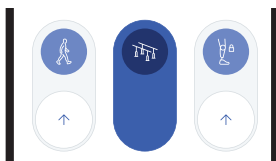


- 1) Tap the “**MyModes**” option in the main menu.
- 2) Activate the corresponding MyMode (drag switch up).
- 3) Tap the “**Adjust MyMode**” button.
- 4) Enter a new name.
INFORMATION: The name cannot be changed for some predefined MyModes.
- 5) Save the change by tapping the “←” icon next to the “**Adjust MyMode**” heading.

20.7 Special features of the MyModes (C-Brace)

20.7.1 MyMode "Training mode"

(if the knee joint is locked during the stance phase and swing phase release is possible)



With this mode, the user is provided with a certain feeling of safety at the beginning of the treatment. The knee joint is blocked in the stance phase because the stance phase resistance is set to maximum. Nevertheless, the swing phase is triggered when walking.

In this mode, walking down stairs or a ramp is only possible one step at a time.

To deactivate the **"Training mode"** MyMode, select either basic mode or a different MyMode. Basic mode can also be selected by turning the component off/on.

INFORMATION

Sitting down despite lock

Sitting down is possible depending on the component version.

CAUTION

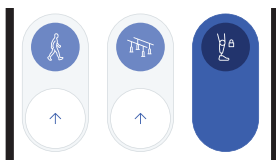
Improper use of the "Training mode" MyMode

Falling due to unexpected product behaviour caused by changed damping behaviour.

- ▶ Make sure that the patient is standing safely when using this MyMode and checks the lock of the knee joint before placing their full weight on the orthosis.
- ▶ Inform the patient that the knee joint is locked in the flexion direction in this MyMode. For information about this mode, see page 27.
- ▶ Switching back to basic mode is mandatory once the activities in this MyMode have been completed.

20.7.2 MyMode "Freeze position"

(if the knee joint is permanently locked)



This MyMode locks the knee joint in its current position and does not permit flexion or extension

To deactivate the **"Freeze position"** MyMode, select either basic mode or a different MyMode. Basic mode can also be selected by turning the component off/on.

CAUTION

Improper use of the "Freeze position" MyMode

Falling due to unexpected product behaviour caused by changed damping behaviour.

- ▶ Make sure that the patient is standing safely when using this MyMode and checks the lock of the knee joint before placing their full weight on the orthosis.
- ▶ Inform the patient that the knee joint is locked in both the flexion and extension direction in this MyMode. For information about this mode, see page 27.
- ▶ Switching back to basic mode is mandatory once the activities in this MyMode have been completed.

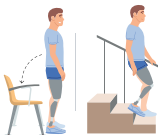
21 Changing settings (C-Leg)

21.1 Overview of adjustment parameters in basic mode



The parameters in basic mode describe the dynamic behaviour of the prosthesis in the normal gait cycle. These parameters act as basic settings for automatically adjusting the damping behaviour to the current motion situation (e.g. ramps, slow walking speed, ...).

Stance phase flexion resistance



Flexion resistance when going down stairs, ramps or sitting down. A suggestion for this parameter was calculated based on the settings **"Body weight with prosthesis"** and the distance **"Knee axis to floor"**.

Safety mode flexion resistance

The **"Adjust resistance"** function must be activated in order to adjust this parameter.

Adjust resistance

If a critical error occurs in the component (e.g. failure of a sensor signal) or if the rechargeable battery is drained, the component switches to a changed flexion resistance (**"Safety mode flexion resistance"**). The extension resistance is low and cannot be changed. Stance release is not possible.

Safety mode can be simulated in order to test this behaviour with the user and to set the flexion resistance.

- 1) Tap the **"Adjust resistance"** button.
- 2) Start safety mode simulation by tapping the **"Simulate mode"** button.
→ The flexion resistance is switched and can now be adjusted.
- 3) Set the desired flexion resistance (**"Safety mode flexion resistance"**) and test it with the user.

CAUTION! If the resistance is set to low, note that the heel strike has to be actively secured through hip extension to prevent falling or unintentional flexing/buckling.

End the setting process by tapping the **"Leave simulation"** and **"Activate basic mode"** buttons.

Swing phase flexion angle (degrees)



Maximum flexion angle in the swing phase. It is approximately 65° for a physiological gait, regardless of the walking speed. The setting for this parameter also affects the amount of time before the prosthetic leg is extended again at the end of the swing phase. The higher this parameter setting, the later the leg is extended.

21.2 Overview of the functions in basic mode

INFORMATION

The following parameters/functions have to be switched on in the adjustment app before they can be used in the user app: "**Stance function**", "**Sitting function**".

Added support when going down ramps/stairs



With this function, flexion resistance that increases with the knee angle (starting from the resistance of the parameter "**Stance phase flexion resistance**") to the end of the stance phase is configured.

PreFlex



This function ensures that the knee is at 4° of flexion at the end of the swing phase and in preparation for the heel strike. This makes initiating stance phase flexion easier, improves shock absorption and facilitates forward movement.

Stance function

INFORMATION

Stance function with hip disarticulation amputation level

Users with a hip disarticulation may experience difficulties with activating/deactivating the stance function. If these users want to stand with a flexed and locked knee joint for extended periods of time, a MyMode can be configured that can be activated/deactivated via the user app.



The stance function offers the possibility of relaxed standing, even on uneven or sloping surfaces, thanks to locked knee flexion.

Setting: "Intuitive"

The stance function offers the possibility of relaxed standing, even on uneven or sloping surfaces, thanks to locked knee flexion. The stance function is activated as soon as the knee joint is at rest

and under load. It is unlocked again with a forward or backward rollover, or by extending or unloading the knee joint.

Setting: **"Manual"**

Information: The setting "Manual" or "Deliberate" depends on the version of the knee joint. This function is particularly well suited for users with bilateral prostheses. Perform the following steps for activation:

- 1) Flex the joint between 5° and 65° and keep it still for one second.
- 2) Slowly extend the joint up to the desired standing angle.
- 3) In this position, keep the joint still for one second until it vibrates.

→ The blocked joint can now be loaded in the flexion direction.

The lock is deactivated only by consciously and quickly extending the joint or tilting the thigh slightly forward or more than 50° back.

Setting: **"Deliberate"**

Information: The setting "Manual" or "Deliberate" depends on the version of the knee joint. This function is particularly well suited for users with bilateral prostheses. Perform the following steps for activation:

- 1) Assume the desired knee angle.
 - 2) Do not remove the entire load from the prosthesis.
 - 3) Do not change the knee angle for a brief period.
- The blocked joint can now be loaded in the flexion direction.

Only by deliberately extending or unloading the knee joint is it unlocked again.

Sitting function



If the knee joint is in a sitting position for more than two seconds, the flexion resistance is reduced when the function is activated and the lower leg can swing smoothly when the function is activated.

Supported sitting down



To provide additional support for sitting down, the resistance while sitting down can be increased with the increase in the flexion angle.

Function activated:

The resistance while sitting down is increased depending on the knee angle, starting from the setting of the parameter **"Stance phase flexion resistance"**.

Function deactivated:

No increase. The resistance corresponds to the value of the **"Stance phase flexion resistance"** parameter.

Feedback – stance release



An acoustic signal can be activated with this function to check whether the swing phase is initiated correctly and reliably.

Intuitive cycling (region and component-dependent)



The change of the knee and leg angle is recognised from a sitting position after a few pedaling motions, followed by automatically switching to minimal resistances in the extension and flexion directions.

For additional prerequisites for switching, see the instructions for use of the orthosis.

When the feet are taken off the pedals and set down on the ground or at a knee angle of less than 15°, the original resistances for walking and standing are restored.

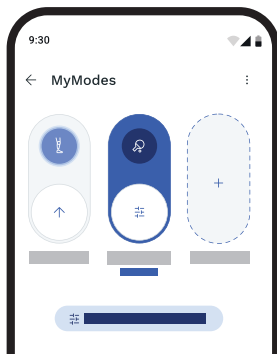
When this function is deactivated, a MyMode has to be configured for cycling, which is activated using the user app.

21.3 Activating deep sleep mode (C-Leg)

Activating this makes a MyMode available in the component, which can be used to place the component into deep sleep mode, in which power consumption is reduced. The component offers no functionality in this mode and exhibits the same behaviour as in safety mode.

- 1) In the main menu, open the status bar of the component by tapping the  icon.
 - 2) Tap the **"Component status"** menu item.
 - 3) Move the switch of the **"Show deep sleep mode in the user app"** menu item to the right  (switched on).
- Deep sleep mode can then be activated in the user app like a MyMode.
To deactivate deep sleep mode in the user app, select either basic mode or a different MyMode.

21.4 Overview of the setting parameters in the MyModes (C-Leg)



The parameters in the MyModes describe the static behaviour of the prosthesis for a specific motion pattern such as golf. Damping behaviour is not automatically controlled and adjusted in the MyModes.

INFORMATION

Depending on the selected MyMode, not all of the settings listed here can be configured.

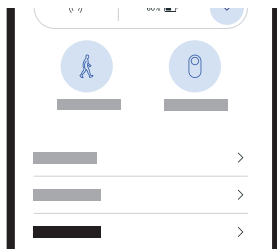
Parameter	Meaning
Basic flexion resistance	Level of flexion resistance when the knee joint begins to flex.
Flexion resistance increase	This parameter influences the increase in flexion resistance (starting with the "Basic flexion resistance" parameter) when flexing the knee joint. The resistance increases continuously until the knee joint locks starting at a certain flexion angle. The flexion angle at which the knee

Parameter	Meaning
	joint locks depends on the settings for the parameters " Basic flexion resistance " and " Flexion resistance increase ".
Flexion locking angle (degrees)	Flexion angle up to which the knee joint can be flexed before it is locked for further flexion. Information: This angle is calculated automatically depending on the configured resistances and cannot be set.
Stance release	If the user makes movements or plays sports with a resistance that is constant or depends on the flexion angle, a swing phase can be initiated regardless of the configured resistance values. The resistance values established by other parameters are ineffective for the duration of the swing phase.
Basic extension resistance	Level of extension resistance
Extension locking angle (degrees)	Angle up to which the knee joint can be extended. Information: If this parameter is greater than 0, the knee joint is locked in a flexed position in the extension direction. To unlock it, take all weight off the prosthesis and tilt it back for at least 1.5 seconds. This may be necessary to switch to basic mode using a movement pattern.

21.5 Calibration (C-Leg)

The individual position of the knee joint on the user has to be calibrated. If calibration on the user is omitted, the swing phase is initiated too early or too late due to incorrect data. This calibration should always be performed at the start of static alignment optimisation and at the end of dynamic alignment optimisation.

Performing the calibration



- 1) Tap on the **"Calibration"** menu option in the main menu.
- 2) Follow the subsequent instructions on the screen.

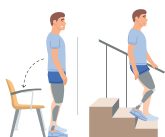
22 Changing settings (Genium, Genium X3)

22.1 Overview of adjustment parameters in basic mode



The parameters in basic mode describe the dynamic behaviour of the prosthesis in the normal gait cycle. These parameters act as basic settings for automatically adjusting the damping behaviour to the current motion situation (e.g. ramps, slow walking speed, ...).

Stance phase flexion resistance



Flexion resistance when going down stairs or ramps or when sitting down.

Safety mode flexion resistance

The “**Adjust resistance**” function must be activated in order to adjust this parameter.

Adjust resistance

If a critical error occurs in the component (e.g. failure of a sensor signal) or if the rechargeable battery is drained, the component switches to a changed flexion resistance (“**Safety mode flexion resistance**”). The extension resistance is low and cannot be changed. Stance release is not possible.

Safety mode can be simulated in order to test this behaviour with the user and to set the flexion resistance.

- 1) Tap the “**Adjust resistance**” button.
- 2) Start safety mode simulation by tapping the “**Simulate mode**” button.
→ The flexion resistance is switched and can now be adjusted.
- 3) Set the desired flexion resistance (“**Safety mode flexion resistance**”) and test it with the user.

CAUTION! If the resistance is set to low, note that the heel strike has to be actively secured through hip extension to prevent falling or unintentional flexing/buckling.

End the setting process by tapping the “**Leave simulation**” and “**Activate basic mode**” buttons.

Swing phase flexion angle (degrees)



Maximum flexion angle in the swing phase. It is approximately 65° for a physiological gait, regardless of the walking speed.

The setting for this parameter also affects the amount of time before the prosthetic leg is extended again at the end of the swing phase. The higher this parameter setting, the later the leg is extended.

22.2 Overview of the functions in basic mode

INFORMATION

The following parameters/functions have to be switched on in the adjustment app before they can be used in the user app: “**Stance function**”, “**Sitting function**”, “**Stairs and obstacles**”.

Supported sitting down



To provide additional support for sitting down, the resistance while sitting down can be increased with the increase in the flexion angle.

Function activated:

The resistance while sitting down is increased depending on the knee angle, starting from the setting of the parameter “**Stance phase flexion resistance**”.

Function deactivated:

No increase. The resistance corresponds to the value of the “**Stance phase flexion resistance**” parameter.

Sitting function



If the knee joint is in a sitting position for more than two seconds, the flexion resistance is reduced when the function is activated and the lower leg can swing smoothly when the function is activated.

Stance function

INFORMATION

Stance function with hip disarticulation amputation level

Users with a hip disarticulation may experience difficulties with activating/deactivating the stance function. If these users want to stand with a flexed and locked knee joint for extended periods of time, a MyMode can be configured that can be activated/deactivated via the user app.



The stance function (standing mode) is a functional supplement to the basic mode (mode 1). This function makes it easier, for example, to stand on an inclined surface for a longer time. The joint is fixed in the flexion direction.

Setting: "Deliberate"

This function is particularly well suited for patients with bilateral prostheses. Perform the following steps for activation:

- 1) Assume the desired knee angle.
 - 2) Do not remove the entire load from the prosthesis.
 - 3) Do not change the knee angle for a brief period.
- The blocked joint can now be loaded in the flexion direction.
Only by deliberately extending or unloading the knee joint is it unlocked again.

Setting: "Intuitive"

Any situation that puts strain on the prosthesis in the flexion direction, but where flexion is not permitted, is recognised. Examples of this include standing on uneven or sloping surfaces. The knee joint is always locked in the flexion direction when the prosthetic leg is not fully extended, is under some amount of load and is at rest. Upon forward or backward rollover or extension, the level of resistance is immediately reduced to stance phase resistance again.

The knee joint is not locked when the above conditions are met and a sitting position is assumed (for example when driving a car).

PreFlex



This function ensures that the knee is at 4° of flexion at the end of the swing phase and in preparation for the heel strike. This makes initiating stance phase flexion easier, improves shock absorption and facilitates forward movement.

Stairs and obstacles



With this function, it is possible to climb stairs step-over-step as well as overcome obstacles.

- 1) Lift the extended prosthesis off the floor and briefly extend the hip.
→ The flexion resistance is decreased in the process.
- 2) Quickly flex the hip.
→ This causes the knee to flex.
- 3) With the knee flexed, step onto the stair or over the obstacle.
→ The extension resistance is increased to allow enough time for climbing to the next step or for crossing the obstacle.
- 4) Place the foot and extend the prosthesis.
→ The flexion resistance is increased to offer adequate stability and safety during extension.
- 5) When the knee joint is fully extended, the initial position has been reached. The user can then ascend the next step or continue walking normally.

Behaviour when going down ramps/stairs



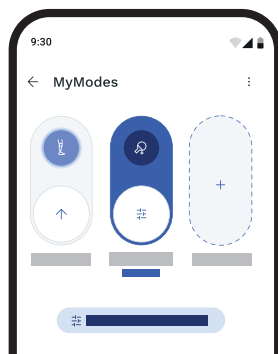
Setting **“Supported”**:

Flexion resistance that increases with the knee angle (starting from the resistance of the parameter **“Stance phase flexion resistance”**) to the end of the stance phase is configured.

Setting **“Dynamic”**:

With this setting, it is possible to swing the prosthesis up at the end of the stance phase on ramps and stairs. This results in more ground clearance during swing-through of the prosthesis.

22.3 Overview of the adjustment parameters in the MyModes (Genium, Genium X3)



The parameters in the MyModes describe the static behaviour of the prosthesis for a specific motion pattern such as golf. Damping behaviour is not automatically controlled and adjusted in the MyModes.

INFORMATION

Depending on the selected MyMode, not all of the settings listed here can be configured.

Flexion

Parameter	Meaning
Basic flexion resistance	Level of flexion resistance when the knee joint begins to flex.

Parameter	Meaning
Flexion resistance increase	This parameter influences the increase in flexion resistance (starting with the " Basic flexion resistance " parameter) when flexing the knee joint. The resistance increases continuously until the knee joint locks starting at a certain flexion angle. The flexion angle at which the knee joint locks depends on the settings for the parameters " Basic flexion resistance " and " Flexion resistance increase ".
Flexion locking angle (degrees)	Flexion angle up to which the knee joint can be flexed before it is locked for further flexion. Information: This angle is calculated automatically depending on the configured resistances and cannot be set.

Extension

Parameter	Meaning
Basic extension resistance	Level of extension resistance
Extension locking angle (degrees)	Angle up to which the knee joint can be extended. Information: If this parameter is greater than 0, the knee joint is locked in a flexed position in the extension direction. To unlock it, take all weight off the prosthesis and tilt it back for at least 1.5 seconds. This may be necessary to switch to basic mode using a movement pattern.

Additional functions

Parameter	Meaning
Stance release	If the user makes movements or plays sports with a resistance that is constant or depends on the flexion angle, a swing phase can be initiated regardless of the configured resistance values. The resistance values established by other parameters are ineffective for the duration of the swing phase.
Brake knee	When the function is activated, the knee joint is locked in the flexion direction when weight is placed on it. Further flexion is possible after taking weight off the joint.

22.4 Switching component on/off

Switching off

In certain cases, e.g. during storage or transport, the component can be switched off. It can only be switched on by connecting it to a live socket, power supply unit and battery charger.

- 1) In the main menu, open the status bar of the component by tapping the  icon.
- 2) Tap the "**Component status**" menu item.
- 3) Tap the "**Switch off**" button.
- 4) Follow the subsequent instructions on the screen.
- 5) To check whether the component has been switched off, hold the component with the pyramid/threaded connector pointing down and note the feedback signals.
→ If no signals are emitted, the component is switched off.

INFORMATION

Output of feedback signals

If you wait too long to disconnect the battery charger, a notification is displayed. In addition, a self-test is performed after the battery charger is disconnected and is confirmed with feedback signals.

To switch off again, tap the **"Switch off"** button and follow the subsequent instructions on the screen.

Switching on

- 1) Connect the power supply unit and battery charger to the wall socket.
- 2) Connect the battery charger to the knee joint.
 - The correct connection of the power supply unit to the knee joint via the battery charger is indicated by feedback (see the instructions for use of the knee joint).
- 3) Disconnect the battery charger from the knee joint.
 - After feedback signals are emitted (self-test), the knee joint is switched on.

INFORMATION

Shipping or storing the component

Before shipping or storing the component, the knee head of the component has to be extended.

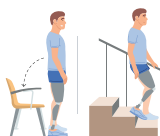
23 Changing settings (Genium X4)

23.1 Overview of adjustment parameters in basic mode



The parameters in basic mode describe the dynamic behaviour of the prosthesis in the normal gait cycle. These parameters act as basic settings for automatically adjusting the damping behaviour to the current motion situation (e.g. ramps, slow walking speed, ...).

Stance phase flexion resistance



Flexion resistance when going down stairs or ramps or when sitting down. For some functions such as "**Late stance phase support**, **Supported sitting down**, ...", this is also the initial resistance from which these functions adjust the resistance.

The flexion resistance increases starting from the value of the parameter "**Basic flexion resistance**" up to this value as the flexion angle increases. Unlike the "**Flexion locking angle (degrees)**" parameter, there is no locking in the flexion direction.

A proposal for this parameter was calculated from the parameters "**Body weight with prosthesis**", "**Knee axis to floor**", "**Amputation (Unilateral/Bilateral)**", "**Foot size**".

Safety mode flexion resistance

The "**Adjust resistance**" function must be activated in order to adjust this parameter.

Adjust resistance

If a critical error occurs in the component (e.g. failure of a sensor signal) or if the rechargeable battery is drained, the component switches to a changed flexion resistance ("**Safety mode flexion resistance**"). The extension resistance is low and cannot be changed. Stance release is not possible.

Safety mode can be simulated in order to test this behaviour with the user and to set the flexion resistance.

- 1) Tap the "**Adjust resistance**" button.
- 2) Start safety mode simulation by tapping the "**Simulate mode**" button.
→ The flexion resistance is switched and can now be adjusted.
- 3) Set the desired flexion resistance ("**Safety mode flexion resistance**") and test it with the user.

CAUTION! If the resistance is set to low, note that the heel strike has to be actively secured through hip extension to prevent falling or unintentional flexing/buckling.

End the setting process by tapping the "**Leave simulation**" and "**Activate basic mode**" buttons.

Swing phase flexion angle (degrees)



Maximum flexion angle in the swing phase. It is approximately 65° for a physiological gait, regardless of the walking speed.

The setting for this parameter also affects the amount of time before the prosthetic leg is extended again at the end of the swing phase. The higher this parameter setting, the later the leg is extended.

23.2 Activating deep sleep mode (Genium)

Activating this makes a MyMode available in the component, with which the user app can be used to place the component into deep sleep mode, in which power consumption is minimised. The component offers no functionality in this mode and exhibits the same behaviour as in safety mode. Deep sleep mode can be ended using the user app or by connecting the battery charger. After ending deep sleep mode, the knee joint is in basic mode again.

- 1) In the main menu, open the status bar of the component by tapping the  icon.
- 2) Tap the "**Component status**" menu item.
- 3) Move the switch of the "**Show deep sleep mode in the user app**" menu item to the right  (switched on).

- Deep sleep mode can then be activated in the user app like a MyMode.
To deactivate deep sleep mode in the user app, select either basic mode or a different MyMode.

23.3 Overview of the functions in basic mode

INFORMATION

The following parameters/functions have to be switched on in the adjustment app or have a value greater than 0 before they can be used in the user app: **Stance function, Start-to-walk, PreFlex, Optimised ascent, Stairs and obstacles, Locked stance phase, Intuitive cycling, Early stance phase support**

Supported sitting down



To provide additional support for sitting down, the resistance while sitting down can be increased with the increase in the flexion angle.

Setting:

Level 0: No increase. The resistance corresponds to the value of the “**Stance phase flexion resistance**” parameter.

Levels 1 through 3: The increase in resistance is greater the higher the level.

Sitting function



If the knee joint is in a sitting position for more than one second, the flexion resistance is reduced depending on the setting.

Setting:

At level 0, the flexion resistance is minimal. At levels 1 through 3, the flexion resistance is increased as the level increases and at level 3, corresponds to the value of the “**Stance phase flexion resistance**” parameter. At level 0, the leg can be freely positioned.

Stance function

INFORMATION

Stance function with hip disarticulation amputation level

Users with a hip disarticulation may experience difficulties with activating/deactivating the stance function. If these users want to stand with a flexed and locked knee joint for extended periods of time, a MyMode can be configured that can be activated/deactivated via the user app.



The stance function offers the possibility of relaxed standing, even on uneven or sloping surfaces, thanks to locked knee flexion.

The stance function is activated as soon as the knee joint is at rest and under load.

It is unlocked again with a forward or backward rollover, or by extending or unloading the knee joint. The required extent of motion for unlocking with a forward or backward rollover is greater the farther the parameter "**Sensitivity**" was set in the "**Deliberate**" direction.

Setting low (Parameter in "Deliberate" direction): This setting leads to a slight delay in activating the stance function. The lower the value, the longer the delay. This prevents unintentional activation. The setting is particularly well suited for bilateral prosthesis wearers.

At the lowest value, the stance function cannot be deactivated by a movement anymore.

Setting high (Parameter in "Intuitive" direction): This setting results in easier deactivation by moving the knee joint, without having to unload or extend the knee joint. The higher the value, the less of a movement is required.

This adjustment option can be enabled for the user app. Inform the user of the effects of the different adjustment levels.

"Start-to-walk" function



With this function, the knee joint can be flexed more easily when starting to take a step without initiating a swing phase. This also makes walking in confined spaces easier since initial flexion is possible not only from the step position via stance release/swing phase initiation but also from the standing position.

PreFlex



This function ensures that the knee is at 4° of flexion at the end of the swing phase and in preparation for the heel strike. This makes initiating stance phase flexion easier, improves shock absorption and facilitates forward movement.

Maximum stance phase flexion (degrees)

INFORMATION

This parameter takes effect only if the parameter "**Early stance phase support**" has been activated (value greater than 0).



This parameter sets the maximum stance phase flexion while walking on a level surface. The higher the configured value for this parameter, the more stance phase flexion is permitted when walking on level surfaces.

Early stance phase support



This function increases flexion resistance in the early stance phase and makes it possible to walk down flat to medium ramps in a slower and more controlled way. This support is automatically reduced as the slope of the ramp increases to allow natural flexion.

The setting (1 low, 3 high) is used to set the maximum resistance level.

The higher the level is configured, the greater the support is in the early stance phase.

A setting of 0 deactivates this function.

Late stance phase support



This parameter sets the flexion resistance behaviour starting in the mid stance phase while walking down ramps and stairs.

The level should be selected so that walking down steep ramps/stairs is sufficiently supported. On flat ramps, the selected level is automatically reduced to ensure sufficient ground clearance in the extension.

Levels 1 through 3: (Dynamic): The **flexion resistance** is **reduced** starting from the value of the parameter "**Stance phase flexion resistance**". The lower the selected level, the greater the flexion resistance reduction. This allows the lower leg to easily swing up to the rear in order to obtain greater ground clearance in the swing phase.

Users with good residual limb strength (or residual limb control) and users who need a high level of dynamics in particular benefit from a more dynamic setting.

Level 4: The **flexion resistance** remains **constant** at the value of the parameter "**Stance phase flexion resistance**".

Levels 5 through 7 (Supported): The **flexion resistance** is **increased** starting from the value of the parameter "**Stance phase flexion resistance**". The higher the selected level, the greater the increase in the flexion resistance. This provides even better support for the user while walking down stairs and ramps, makes it easier to place the foot of the contralateral side and provides further relief for the contralateral side. Bilateral users, users with a short residual limb or reduced residual limb strength in particular benefit from this setting.

Optimised ascent



This function makes it easier to walk up ramps by automatically increasing the Preflex value depending on the angle of the ramp, making an easier rollover possible by shortening the stride and leg length. Adapted stance phase control occurs during forward movement to enable a physiological movement pattern.

Stairs and obstacles



With this function, it is possible to climb stairs step-over-step as well as overcome obstacles.

- 1) Lift the extended prosthesis off the floor and briefly extend the hip.
→ The flexion resistance is decreased in the process.
- 2) Quickly flex the hip.
→ This causes the knee to flex.
- 3) With the knee flexed, step onto the stair or over the obstacle.
→ The extension resistance is increased to allow enough time for climbing to the next step or for crossing the obstacle.
- 4) Place the foot and extend the prosthesis.
→ The flexion resistance is increased to offer adequate stability and safety during extension.
- 5) When the knee joint is fully extended, the initial position has been reached. The user can then ascend the next step or continue walking normally.

Dynamic backward movement



This function makes it possible to walk backwards more quickly without excessive flexing of the knee joint. This is achieved with an increased flexion resistance while walking backwards.

A flexion angle between 15° and 30° can be configured, after which the joint is locked. If the locking effect is bothersome, the maximum angle can be set.

Locked stance phase



When this function is activated in the user app, the joint is locked during the stance phase but initiates a swing phase.

Walking down stairs and ramps step-over-step with knee flexion is therefore not possible. To enable knee flexion while sitting down, the prosthesis must be loaded and the hip must be moved quickly and briefly to the back.

This setting is not active in the component immediately, but first has to be made consciously by the user.

Activating this function opens a dialogue in which the function can be tested directly with the user.

Intuitive cycling



When this function is activated, cycling is detected due to the characteristic cyclical movements of the prosthesis and the resistance in the knee joint is reduced. Upon dismounting from the bicycle, the joint switches back to the resistances for walking and standing.

In addition, it is possible to stand up on the pedals with the activated function while cycling and then sit down with support, without deactivating the function.

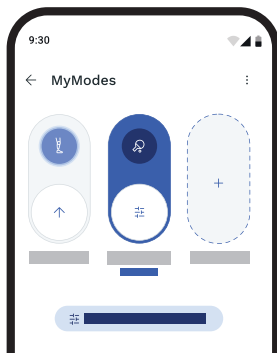
When this function is deactivated, a MyMode has to be configured for cycling, which is activated using the user app or a movement pattern.

Feedback – stance release



An acoustic signal can be activated with this function to check whether the swing phase is initiated correctly and reliably.

23.4 Overview of the setting parameters in the MyModes (Genium X4)



The parameters in the MyModes describe the static behaviour of the prosthesis for a specific motion pattern such as golf. Damping behaviour is not automatically controlled and adjusted in the MyModes.

INFORMATION

Depending on the selected MyMode, not all of the settings listed here can be configured.

Parameter	Meaning
Basic flexion resistance	Level of the flexion resistance in the extended state. Depending on the configured value of the parameter " Flexion locking angle (degrees) " or " Maximum flexion resistance ", the flexion resistance increases starting from this value as the knee flexion increases.
Flexion locking angle (degrees)	Flexion angle up to which the knee joint can be flexed before it is locked for further flexion. Information: This angle is calculated automatically depending on the configured resistances and cannot be set.

Parameter	Meaning
Maximum flexion resistance	Maximum attainable flexion resistance depending on the knee angle. The flexion resistance increases continuously as the flexion angle increases until the configured value is reached at a flexion angle of 70°. Unlike the " Flexion locking angle (degrees) " parameter, there is no locking in the flexion direction.
Basic extension resistance	Level of extension resistance
Extension locking angle (degrees)	Angle up to which the knee joint can be extended. Information: If this parameter is greater than 0, the knee joint is locked in a flexed position in the extension direction. To unlock it, take all weight off the prosthesis and tilt it back for at least 1.5 seconds. This may be necessary to switch to basic mode using a movement pattern.
Brake knee	When the function is activated, the knee joint is locked in the flexion direction when weight is placed on it. Further flexion is possible after taking weight off the joint.
Stance release	If the user makes movements or plays sports with a resistance that is constant or depends on the flexion angle, a swing phase can be initiated regardless of the configured resistance values. The resistance values established by other parameters are ineffective for the duration of the swing phase.

23.5 Switching component on/off

Switching off

In certain cases, e. g. for storage or transportation, the component can be purposely switched off.

It can be switched on only by connecting to the charging adapter and a USB power source.

- 1) Start the adjustment app and establish a connection to the component.
- 2) In the main menu, open the status bar of the component by tapping the "⌵" button.
- 3) Tap the "**Component status**" menu item.
- 4) Under the section "**Switching off the component**", drag the switch of the menu item to the left  (switched off).
- 5) After the information is confirmed, a falling tone sequence  (dee doo day dah) and a long vibration signal are generated. After this, the component is switched off.

Switching on

- 1) Connect the USB power source to the charging adapter.
- 2) Connect the charging adapter to the knee joint.
→ You can tell whether the USB power source is correctly connected to the knee joint via the charging adapter based on feedback (see the instructions for use of the knee joint).

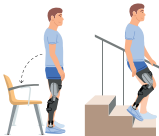
24 Changing settings (C-Brace)

24.1 Overview of adjustment parameters in basic mode



The parameters in basic mode describe the dynamic behaviour of the orthosis in the normal gait cycle. These parameters act as basic settings for automatically adjusting the damping behaviour to the current motion situation (e.g. ramps, slow walking speed, ...).

Stance phase flexion resistance



Flexion resistance when going down stairs, ramps or while sitting down.

Safety mode flexion resistance

The “**Adjust resistance**” function must be activated in order to adjust this parameter.

Adjust resistance

If a critical error occurs in the component (e.g. failure of a sensor signal) or if the rechargeable battery is drained, the component switches to a changed flexion resistance (“**Safety mode flexion resistance**”). The extension resistance is low and cannot be changed. Stance release is not possible.

Safety mode can be simulated in order to test this behaviour with the user and to set the flexion resistance.

- 1) Tap the “**Adjust resistance**” button.
- 2) Start safety mode simulation by tapping the “**Simulate mode**” button.
→ The flexion resistance is switched and can now be adjusted.
- 3) Set the desired flexion resistance (“**Safety mode flexion resistance**”) and test it with the user.

CAUTION! If the resistance is set to low, note that the heel strike has to be actively secured through hip extension to prevent falling or unintentional flexing/buckling.

End the setting process by tapping the “**Leave simulation**” and “**Activate basic mode**” buttons.

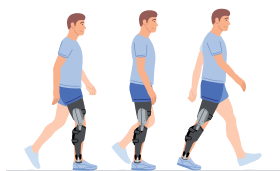
Stance phase flexion resistance Plus



If the parameter "**Stance phase flexion resistance**" for sitting down and negotiating stairs and ramps is set correctly, but the patient sinks down in the stance phase while walking on level ground, the parameter "**Stance phase flexion resistance Plus**" should be adjusted for the patient.

If elevated stance phase flexion resistance for walking on level ground is not wanted, the value of the parameter "**Stance phase flexion resistance Plus**" has to be set equal to the value of the parameter "**Stance phase flexion resistance**".

Stance phase extension resistance



This parameter can decide how quickly the knee joint returns to an extended position again after stance phase flexion. The hardness of the stop can be influenced with this parameter.

Swing phase flexion angle (degrees)



Maximum flexion angle in the swing phase. It is approximately 65° for a physiological gait, regardless of the walking speed.

24.2 Overview of the functions in basic mode

INFORMATION

The following parameters/functions have to be switched on in the adjustment app before they can be used in the user app: "**Stance function**", "**Sitting function**".

Stance function



The stance function offers the possibility of relaxed standing, even on uneven or sloping surfaces, thanks to locked knee flexion. The joint is fixed in the flexion direction at a flexion angle between 5° and 65°.

Setting: "Intuitive"

The intuitive stance function recognises any situation that puts strain on the orthosis in the flexion direction but where flexion is not permitted. Examples of this include standing on uneven or sloping surfaces. The joint is always locked in the flexion direction when the leg with the orthosis is not fully extended and is kept still for a brief moment. The joint is not locked when the above conditions are met and a sitting position is assumed.

Setting: **"Manual"**

- 1) Flex the joint between 5° and 65°.
 - 2) Keep the joint still in this position for one second.
- The blocked joint can now be loaded in the flexion direction.

The manual stance function is automatically deactivated again by extending the knee or by repositioning the leg (e.g. taking a step).

Sitting function



If the orthosis is in a sitting position for more than 2 seconds (thigh is close to horizontal and there is no load on the leg), the flexion resistance is reduced when the function is activated and the lower leg can swing smoothly.

Feedback – stance release



An acoustic signal can be activated with this function to check whether the swing phase is initiated correctly and reliably.

Added support when going down ramps/stairs (component-dependent)



With this function, flexion resistance that increases with the knee angle (starting from the resistance of the parameter **"Stance phase flexion resistance"**) to the end of the stance phase is configured.

Intuitive cycling (component-dependent)



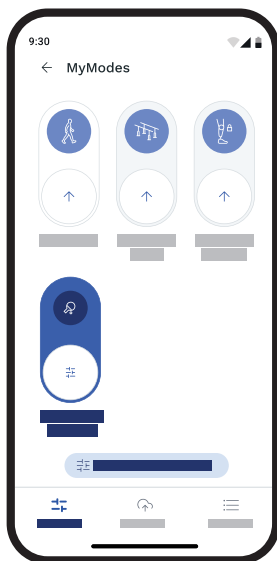
The change of the knee and leg angle is recognised from a sitting position after a few pedaling motions, followed by automatically switching to minimal resistances in the extension and flexion directions.

For additional prerequisites for switching, see the instructions for use of the knee joint.

When the feet are taken off the pedals and set down on the ground or at a knee angle of less than 15°, the original resistances for walking and standing are restored.

When this function is deactivated, a MyMode has to be configured for cycling, which is activated using the user app.

24.3 Overview of the setting parameters in the MyModes (C-Brace)



The parameters in the MyModes describe the static behaviour of the orthosis for a specific motion pattern such as golf. Damping behaviour is not automatically controlled and adjusted in the MyModes.

The parameters of the **"Training mode"** and **"Freeze position"** MyModes are preconfigured and cannot be changed.

For further information about these two MyModes, see the section **"Special features of the MyModes (C-Brace)"** (see page 27).

INFORMATION

Depending on the selected MyMode, not all of the settings listed here can be configured.

Parameter	Meaning
Basic flexion resistance	Level of flexion resistance when the knee joint begins to flex.
Flexion resistance increase	Value for speed at which flexion resistance increases as the knee angle increases.

24.4 Calibration (C-Brace)

The individual position of the joint unit has to be calibrated on the user. If calibration on the user is omitted, the swing phase is initiated too early or too late due to incorrect data.

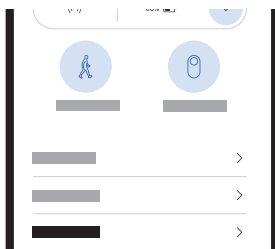
The calibration process must be repeated after every static change on the orthosis (e.g. after adjusting the ankle joint).

The adjustment process can only be continued after completing the calibration.

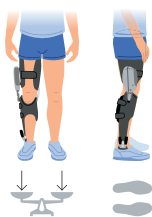
INFORMATION

Do not use the hands to help extend the leg.

Performing the calibration



- 1) Tap on the **"Calibration"** menu option in the main menu.
- 2) Follow the subsequent instructions on the screen.



If the prerequisites listed in the adjustment app are not met, the respective deviations are indicated by a marking. Only after the deviations are corrected can the calibration be restarted.

- **User is standing still and upright**
The user should be standing as still as possible. The support of parallel bars may help.
- **Knee joint extended**
The user should independently bring the orthosis to full extension. If this is not possible, the static alignment has to be corrected (for example by adjusting the ankle joint).
- **Angle of inclination within calibration range**
The user should be standing upright and the feet should be level. Check the static orthosis alignment.

25 Legal information

25.1 Trademarks

All product names mentioned in this document are subject without restriction to the respective applicable trademark laws and are the property of the respective owners.

All brands, trade names or company names may be registered trademarks and are the property of the respective owners.

Should trademarks used in this document fail to be explicitly identified as such, this does not justify the conclusion that the denotation in question is free of third-party rights.

25.2 CE conformity

This product complies with the relevant European requirements for medical devices.

The full text of the EU Declaration of Conformity is available at the following Internet address:
<http://www.ottobock.com/conformity>

26 Technical data

Adjustment app "connectgo.pro"	
Reference number	560X29-2=*
Supported operating systems	For compatibility with the mobile devices and versions, refer to the information in the online store (e.g. Apple App Store, Google Play Store, ...).
App stores for download	Apple App Store (https://www.apple.com/app-store/)/Google Play Store (https://play.google.com/store)

27 Appendix

27.1 Symbols Used



Manufacturer



Declaration of conformity according to the applicable European directives



Medical device



UDI number (Unique Device Identifier)



Article number



Please note the instructions for use



Date of manufacture

27.2 Troubleshooting

Event	Cause	Required action
No connection possible between component and app	Component is not found	• Activate Bluetooth for the component • Activate Bluetooth for the device • Activate the device location
	No internet connection/server connection	• Activate internet connection on the device • If the problem persists, contact Ottobock
Ottobock ID registration not possible	No internet connection	• Activate internet connection on the device
	Confirmation email not received from Ottobock	• Check spam folder • If email is not received, contact Ottobock



Otto Bock Healthcare Products GmbH
Brehmstraße 16 · 1110 Wien · Austria
T +43-1 523 37 86 · F +43-1 523 22 64
info.austria@ottobock.com · www.ottobock.com