
スタティックからダイナミックへ
X-Finger



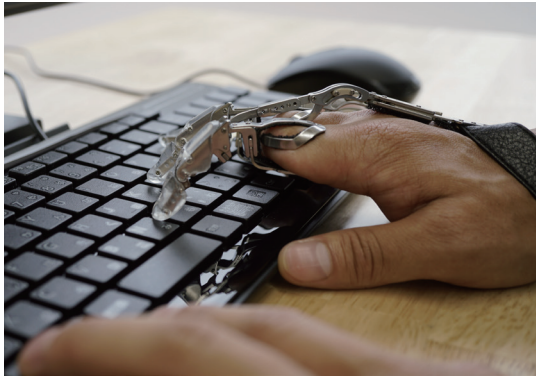
Active function artificial finger
X-Finger

FRONT



BACK

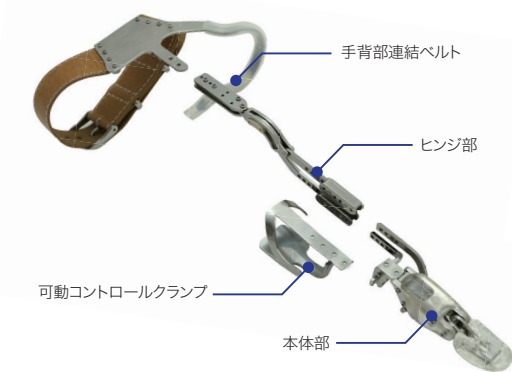




—2018年、義指の可能性は新たな領域へ—

Didrick Medical社のX-Finger®は、随意運動をデバイスへと伝えることのできる可動式義指です。製造拠点を日本国内に確保したことにより、欧米向けであった製品サイズの縮小化、部品の迅速かつ安定した供給など、日本市場への最適化が可能となりました。残存指に連動させることで失われた動作を代償させるX-Finger®は、モーターのような外部動力を必要としないため軽量であり、運動の伝達にセンサー等を介さないため応答性にも極めて優れています。

分解図



厚 殻構造義肢/義手用部品/手継手/D屈曲式,その他/その他の部品

商品コード	製品名	型番
00211115	X-Finger ヒンジ部	X-Finger-HAB
00211116	X-Finger 手背部連結ベルト	X-Finger-HSF
00211117	X-Finger 本体部	X-Finger-MBU
00211118	X-Finger 可動コントロールクランプ	X-Finger-RFC

※X-Finger®は上記4種の完成用部品を組合せ、スタティックおよびダイナミックアライメントの調整を行ないながら製作します。

連指タイプ



シリコンクランプ



リング



※シリコンクランプおよびリング部品は平成31年度申請予定となります。

完成までの流れ



商品について

マイクロサージャリーの発展により断端形状は年々複雑化しています。ユーザー様の患部の状態をお知らせいただければ、適合の可否、組立ての手順等をメーカーにて判断させていただきます。組立、適合調整に関する技術レクチャーも企業単位で行っております。詳細はお気軽にお問い合わせ下さい。

提供



販売元 株式会社 啓愛義肢材料販売所
製造元 DIDRICK MEDICAL JAPAN LLC

取扱店