



## すべての人に移動の自由を

下肢麻痺等によりご自身での移動が不自由な方にも移動の喜びを届けたい...

「ウェルウォーク」は そんな気持ちを込めて開発した

リハビリテーション支援ロボットです

### 運動学習にもとづく支援

リハビリテーションとは、「運動学習」そのものです。ウェルウォークは、運動学習理論にもとづき、さまざまな支援機能を備えています。機能一つ一つには患者様の運動学習をサポートするねらいがあります。

### 臨床現場での使いやすさ

どんなに優れた機能も、日々の臨床の場で使えなければ無意味です。臨床現場の声に耳を傾け、本当に現場で求められることを、シンプルな構造と機能によって実現しました。

#### 転移性

初期から自然なかたちで練習できる

#### 動機づけ

初期から自分で歩く感覚に近いから喜び・楽しさにつながる

#### 行動変化

#### フィードバック

多彩なフィードバック機能で歩行状態を確認できる

#### 難易度

調整機能によりその人にあったアシストを設定できる

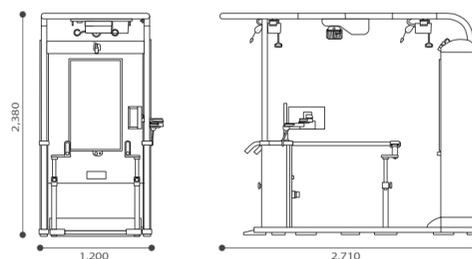
#### 量

アシストがあるからたくさん練習できる



#### 仕様

製品型式	WW-1000	
医療機器承認番号	22800BZX00438000	
一般的名称	能動型展伸・屈伸回転運動装置	
クラス分類	クラスII、管理医療機器、特定保守管理医療機器	
重量(本体・脚部)	本体:約800kg 脚部:約6kg	
本体	歩行速度設定範囲	0.2~3.0km/h
	歩行速度設定単位	0.1km/h
	体重免荷量	50kg
脚部	膝関節屈曲角度	120°
電源(電圧/周波数/入力)	交流 単相 100V / 5 0 - 60Hz / 1500VA	
適合規格	(1) JIS T 0601-1:2012 / JIS T 0601-1:2014 (追加1)「医用電気機器-第1部:基礎安全及び基本性能に関する一般要求事項」 (2) JIS T 0601-1-2:2012「医用電気機器-第1-2部:安全に関する一般的要求事項-電磁両立性-要求事項及び試験」	
適用患者(身長/体重)	身長:140~190cm / 体重:40~95kg	
設置寸法(幅×奥行き×高さ)	3,200×3,110×2,530mm以上	
外形寸法(幅×奥行き×高さ)	1,200×2,710×2,380mm	



#### 使用上の注意

##### [警告]

- 訓練する者(患者)は、必ず転倒防止ハーネス又は体幹支持ハーネスを装着すること。[訓練中に転倒し、傷害を起こすおそれがあります]
- トレッドミル走行中は機器操作者(医師又は療法士)、訓練する者(患者)以外の人を本機に近づけないこと。  
また、ネクタイやネームプレートが首からぶら下がった状態でロボットやプースに触れないこと。[走行ベルトに挟まれたり、巻き込まれたりするおそれがあります]

##### [禁忌・禁止]

- 1.適用対象(患者)
  - 以下の症状を示す人、又は診断を受けた人への使用は行わないこと。[症状の悪化を引き起こすおそれがあります]
  - 急性疾患、高血圧症、心臓疾患、高熱疾患、法定伝染病患者、ペースメーカー使用者、重篤な人、妊婦、重度の関節拘縮や変形、その他医師が不適当と判断した人。

##### 2.使用方法

- 訓練する者(患者)へのロボット脚の装着は、必ず医師又は療法士の指示のもと、患者の体型に、ロボット脚の寸法合わせを行ったものを使用すること。  
[練習効果が無くなることと傷害を起こすおそれがあります]
- 脚部免荷装置や患者懸重免荷装置、プースにぶら下がるなど、無理な力を加えないこと。[脚部免荷装置、患者懸重免荷装置の落下やプースが転倒するおそれがあります]
- 訓練中に問題(膝とロボット脚のカバーがぶつかる等)がない状態で使用すること。またこれらの問題が生じた場合は、速やかに使用を中止すること。[傷害を起こすおそれがあります]
- 訓練中に気分が悪くなる、腰や脚が痛む、脚がしびれるなどの体に異常を感じたときは、直ちに使用を中止すること。[症状の悪化を引き起こすおそれがあります]
- 発煙、火花、異臭、異音が発生する場合又はそれ以外の異常を感じた場合には、直ちに電源から電源コードを外すこと。この場合、適切な処置が完了するまで、本装置を使用しないこと。  
[けが、火災を引き起こすおそれがあります]

※仕様および外観は予告なく変更場合があります。※写真は実際の色と異なって見える場合があります。※掲載の画像・イラストはイメージです。

#### 製品のお問い合わせ・ご用命

お問い合わせフォームの枠

## TOYOTA

製造業者・製造販売業者  
トヨタ自動車株式会社  
〒470-0309 愛知県豊田市西広瀬町桐ヶ洞543番地

## Partner Robot パートナーロボット



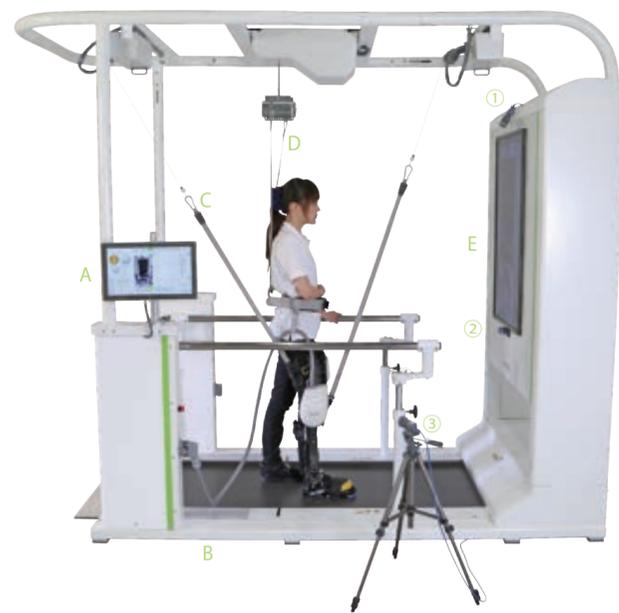
療法士と共に患者様の「歩く」をサポートします

## Welwalk ウェルウォーク WW-1000

## TOYOTA

ウェルウォーク WW-1000

入院から退院まで、患者様の状態に応じたリハビリテーションを提供



本体



ロボット脚本体

**A** 操作パネル

タッチパネルからシステムを一括操作できます。練習データをリアルタイムに表示します。

**B** トレッドミル

約6cmの低床設計です。

**C** 脚免荷ハーネス

ロボット脚本体の重量をキャンセルします。麻痺脚の持ち上げを助け、振出しをアシストします。

**D** 転倒防止ハーネスまたは、体幹支持ハーネス

転倒を防止し、安全な練習を提供します。必要に応じて、部分体重免荷が可能です。

**E** 正面モニター

歩行中の映像を患者様に提示します。

- ① 足元カメラ
- ② 前面カメラ
- ③ 側面カメラ

3方向からの映像を、録画・再生できます。

**F** ロボット脚本体

脚制御モーターで膝の屈曲、伸展をアシストします。

立脚時は伸展をモーターアシストするので安心して荷重することができます。遊脚時はタイミング良く膝が屈曲するので楽に振り出すことができます。また、シンプルな構造なので装着が簡単です。

機能性と安全性、操作性を備えたリハビリテーション支援

準備



**患者様移動**  
トレッドミルは低床なので、車イスのまま簡単に乗り込むことができます。



**簡単装着**  
脚前方から装着でき、療法士1人で短時間での装着が可能です。

操作



**システム一括操作**  
操作パネルから、ロボットの起動・停止のほか、トレッドミル速度、免荷量の調整など、すべての機能を一括して操作できます。

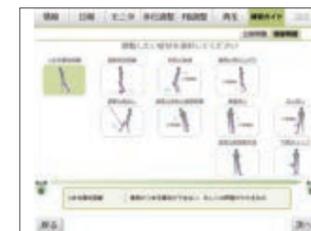


**患者様管理**  
患者様一人一人の設定を記録・呼び出しすることができます。

機能



**歩行映像録画機能**  
歩行中の映像を録画できます。練習中や練習後に再生し、歩行の様子を患者様に見ていただくことができます。



**練習ガイダンス機能**  
療法士が歩行調整を行う際に、異常歩行の発生状況に応じて調整すべき内容を検出するためのガイダンスを内蔵しています。患者様の状態に応じて難易度を上げるためのガイドも内蔵されています。



**歩行指標モニター機能**  
歩行中の膝角度変化、足底荷重変化、足底荷重中心(COP)の挙動をリアルタイムで表示します。



**日報機能**  
日々の練習の結果やロボットの設定を記録できます。歩行距離など一部の結果は自動で記録されます。



機能性と安全性、操作性を備えたリハビリテーション支援

準備



**患者様移動**  
トレッドミルは低床なので、車イスのまま簡単に乗り込むことができます。



**簡単装着**  
脚前方から装着でき、療法士1人で短時間での装着が可能です。

操作



**システム一括操作**  
操作パネルから、ロボットの起動・停止のほか、トレッドミル速度、免荷量の調整など、すべての機能を一括して操作できます。

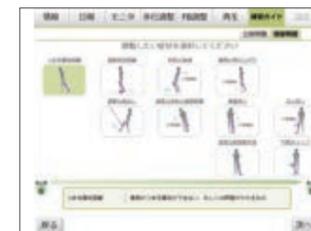


**患者様管理**  
患者様一人一人の設定を記録・呼び出しすることができます。

機能



**歩行映像録画機能**  
歩行中の映像を録画できます。練習中や練習後に再生し、歩行の様子を患者様に見ていただくことができます。



**練習ガイダンス機能**  
療法士が歩行調整を行う際に、異常歩行の発生状況に応じて調整すべき内容を検出するためのガイダンスを内蔵しています。患者様の状態に応じて難易度を上げるためのガイドも内蔵されています。



**歩行指標モニター機能**  
歩行中の膝角度変化、足底荷重変化、足底荷重中心(COP)の挙動をリアルタイムで表示します。



**日報機能**  
日々の練習の結果やロボットの設定を記録できます。歩行距離など一部の結果は自動で記録されます。