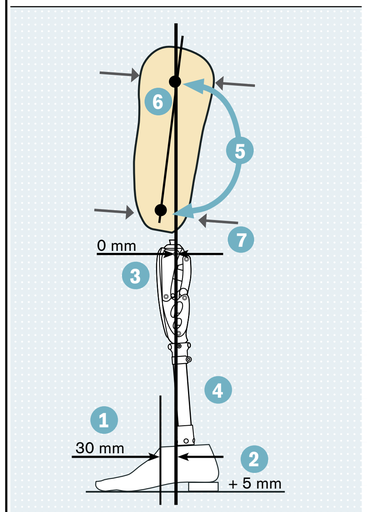
ottobock.

Recommandations d‘alignement pour prothèses modulaires TF

Alignement de base des prothèses dans le **PROS.A. Assembly**

Articulations du genou polycentriques

3R60 EBS / 3R60 EBS^{PRO}

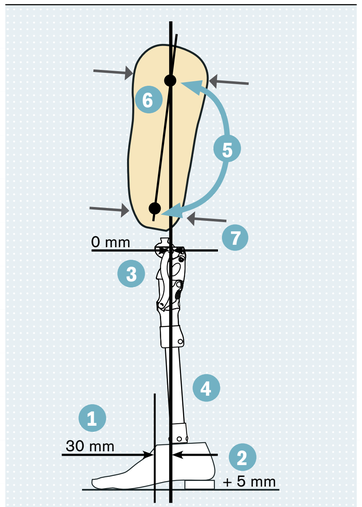


Pieds prothétiques recommandés d’après MOBIS pour :

3R60 1M10 Adjust, 1A30 Greissinger plus, 1D35 Dynamic Motion, 1C30 Trias, 1C40 C-Walk, 1E56 Axtion, 1E58 Axtion DP, 1C60 Triton, 1C61 Triton Vertical Shock, 1C62 Triton Harmony, 1C63 Triton Low Profile ou 1C64 Triton Heavy Duty

(Sélection en fonction du niveau de mobilité et des exigences fonctionnelles du patient.)

3R106



Pieds prothétiques recommandés d’après MOBIS pour :

3R106 1M10 Adjust, 1A30 Greissinger plus, 1D35 Dynamic Motion, 1C30 Trias, 1C40 C-Walk, 1E56 Axtion, 1E58 Axtion DP, 1C60 Triton, 1C61 Triton Vertical Shock, 1C62 Triton Harmony, 1C63 Triton Low Profile ou 1C64 Triton Heavy Duty

(Sélection en fonction du niveau de mobilité et des exigences fonctionnelles du patient.)

Alignement de base* 3

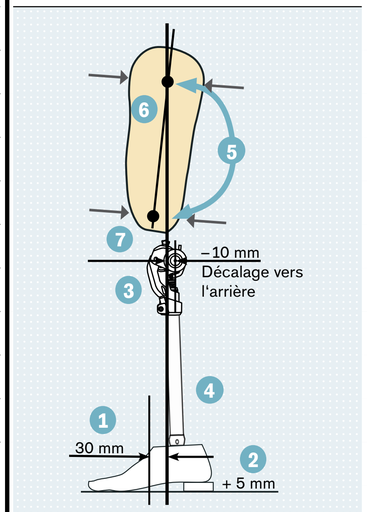
3R20 / 3R36	0 mm
3R21 / 3R30	0 mm
3R23 / 3R32	0 mm
3R46	0 mm
3R55	0 mm
3R60 EBS	0 mm
3R60 EBS^{pro}	0 mm
3R72	0 mm
3R78	0 mm
3R106	0 mm

Pieds prothétiques recommandés d’après MOBIS

(Sélection en fonction du niveau de mobilité et des exigences fonctionnelles du patient). Veuillez consulter à ce sujet les instructions d’utilisation de l’articulation du genou.

Articulations du genou monocentriques

3R93

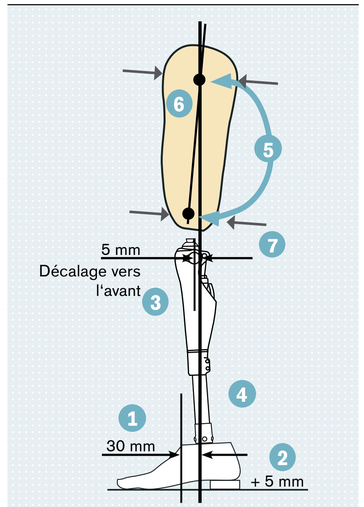


Pieds prothétiques recommandés d’après MOBIS pour :

3R93 1M10 Adjust, 1H32-1H40 Pied articulé, 1S101-1S103 Pied SACH+, 1D10 / 1D11 Pied dynamique, 1A30 Greissinger Plus, 1D35 Dynamic Motion ou 1C30 Trias

(Sélection en fonction du niveau de mobilité et des exigences fonctionnelles du patient.)

C-Leg / C-Leg compact



Pieds prothétiques recommandés d’après MOBIS pour :

C-Leg / C-Leg compact 1D10 Pied dynamique, 1M10 Adjust, 1A30 Greissinger plus, 1D35 Dynamic Motion, 1C30 Trias, 1C40 C-Walk, 1E56 Axtion, 1E57 Lo Rider, 1C60 Triton, 1C61 Triton Vertical Shock, 1C62 Triton Harmony, 1C63 Triton Low Profile ou 1C64 Triton Heavy Duty

(Sélection en fonction du niveau de mobilité et des exigences fonctionnelles du patient.)

Alignement de base* 3

3R15 / 3R49	– 10 mm
3R17 / 3R33	– 15 mm
3R22 / 3R34	– 15 mm
3R40 / 3R41	– 15 mm
3R80	0 mm
3R90 / 3R90-1	– 10 mm
3R92 / 3R92-1	– 10 mm
3R93 / 3R93-1	– 10 mm
3R95 / 3R95=1	– 15 mm
C-Leg	5 mm
C-Leg compact	5 mm

«–» = décalage vers l‘arrière

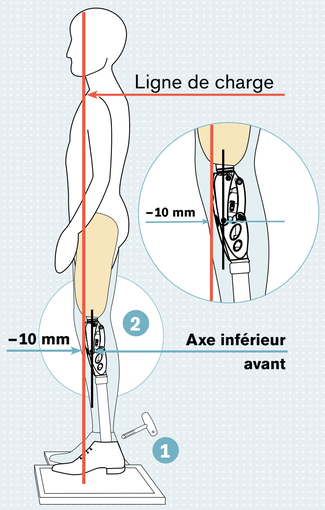
Pieds prothétiques recommandés d’après MOBIS

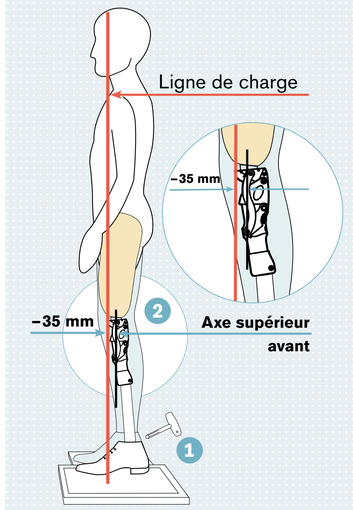
(Sélection en fonction du niveau de mobilité et des exigences fonctionnelles du patient) Veuillez consulter à ce sujet les instructions d’utilisation de l’articulation du genou.

L’utilisation des avantages apportés par les fonctions des articulations du genou Ottobock requiert un alignement de base correct effectué comme suit, par ex. dans le PROS.A. Assembly ou le L.A.S.A.R. Assembly:

1. Placer le milieu du pied 30 mm avant la ligne d’alignement **(respecter les recommandations d’alignement mentionnées dans les instructions d’utilisation de l’articulation du genou et du pied).**
2. Régler la hauteur effective du talon en ajoutant 5 mm (respecter les recommandations d’alignement mentionnées dans les instructions d’utilisation du pied) et la position extérieure du pied.
3. Positionner le point de référence de l’alignement (articulations monocentriques = axe de rotation; articulations polycentriques = axe avant supérieur) par rapport à la ligne d’alignement en respectant les recommandations d’alignement de l’articulation du genou. Tenir compte de l’écart entre le genou et le sol ainsi que de la position externe du genou (env. 5° prédéfinis par l’embout). Position sagittale recommandée pour le point de référence de l’alignement: 20 mm au-dessus du pli du genou.
4. Raccorder le pied à l’articulation du genou à l’aide de l’adaptateur tubulaire.
5. Repérer sur le plan latéral le milieu de l’emboîture au moyen d’un point centré proximal et d’un point centré distal. Tracer une ligne reliant les deux points et allant du bord de l’emboîture jusqu’à son extrémité.
6. Positionner l’emboîture de telle sorte que la ligne d’alignement coïncide avec le point centré proximal. Régler la flexion de l’emboîture entre 3° et 5° en tenant compte des situations individuelles (par ex. contractures en flexion des hanches) et de «l’écart Tube-Sol».
7. Raccorder l’emboîture et l’articulation du genou modulaire à l’aide de l’adaptateur.

Alignement statique avec le **L.A.S.A.R. Posture**





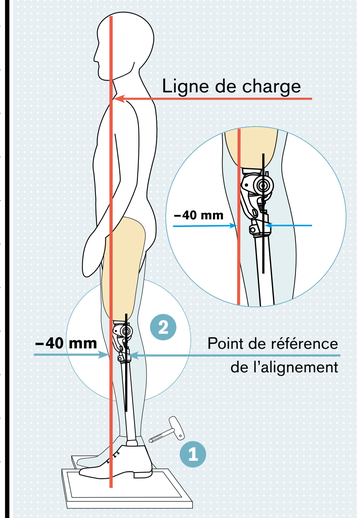
Alignement statique* 2

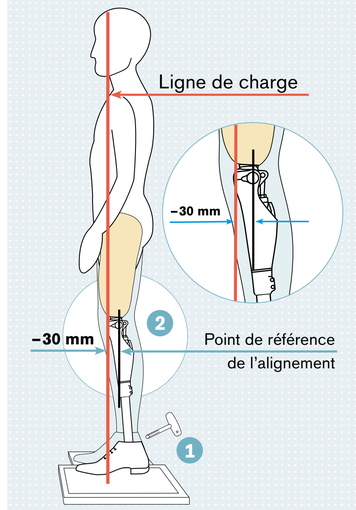
3R20 / 3R36	– 35 mm
3R21 / 3R30	– 35 mm
3R23 / 3R32	– 35 mm
3R46	– 35 mm
3R55	– 35 mm
3R60 EBS	– 10 mm**
3R60 EBS^{pro}	– 10 mm**
3R72	– 35 mm
3R78	– 35 mm
3R106	– 35 mm

«–» = décalage vers l‘arrière

*) d‘après le prof. Blumentritt

) Le point de référence de l‘alignement est l‘axe **avant inférieur.





Alignement statique* 2

3R15 / 3R49	– 40 mm
3R17 / 3R33	– 45 mm
3R22 / 3R34	– 45 mm
3R40 / 3R41	– 45 mm
3R80	– 35 mm
3R90 / 3R90-1	– 40 mm
3R92 / 3R92-1	– 40 mm
3R93 / 3R93-1	– 40 mm
3R95 / 3R95=1	– 45 mm
C-Leg	– 30 mm
C-Leg compact	– 30 mm

«–» = décalage vers l‘arrière

*) d‘après le prof. Blumentritt

Après l’alignement de base des prothèses fémorales représentées, il convient de procéder à l’alignement statique à l’aide de l’appareil L.A.S.A.R. Posture. Afin d’obtenir à la fois une sécurité suffisante et un passage aisé en phase pendulaire, procédez à l’alignement comme suit:

1. Pour déterminer la ligne de charge, l’amputé fémoral (avec des chaussures) doit poser la jambe appareillée sur la plateforme de mesure du L.A.S.A.R. Posture et l’autre jambe sur la plateforme de rééquilibrage de la hauteur. Le côté appareillé doit alors être suffisamment chargé (> 35 % du poids du corps).
2. Régler ensuite l’alignement uniquement en modifiant la flexion plantaire de telle sorte que la ligne de charge (ligne laser) se trouve devant le point de référence de l’alignement (exception faite de l’articulation 3R60, voir illustration) conformément aux recommandations d’alignement de l’articulation du genou.
3. Effectuer une optimisation dynamique pendant le test de marche. Les aspects suivants doivent alors être observés et éventuellement adaptés :
   - Position de flexion de l’emboîture par contrôle de la symétrie de longueur de pas (plan sagittal)
   - Position d’adduction de l’emboîture et positionnement médio-latéral (M-L) de l’adaptateur d’emboîture (plan frontal)
   - Position de rotation de l’axe de rotation de l’articulation du genou et position externe du pied prothétique (plan transversal).
4. Puis, documenter le résultat de l’appareillage, par exemple à l’aide du logiciel d’analyse des mouvements «Dartfish».

© Ottobock - 646F219=FR-02-1306