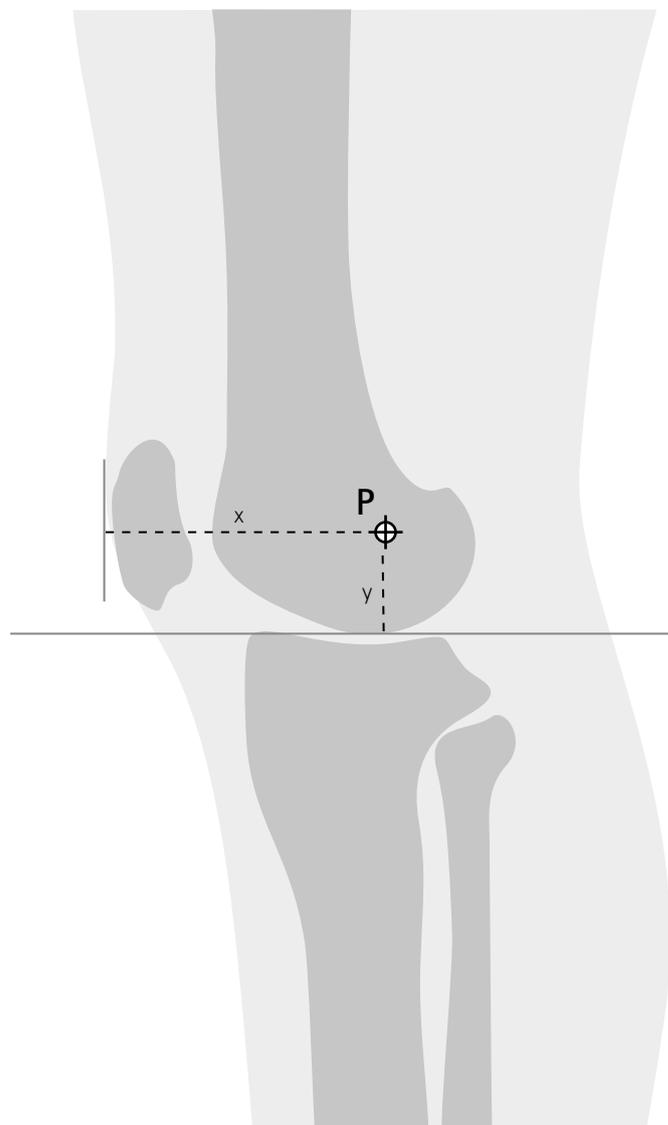


Position de l'axe de rotation mécanique à hauteur du genou pour les orthèses de genou

Le configurateur d'orthèse a calculé l'axe de rotation mécanique P exact pour l'orthèse que vous planifiez. Le point P se situe, pour les orthèses de genou, juste sur l'axe de rotation anatomique de compromis selon Nietert. Vous trouvez la valeur calculée dans le tableau en bas de la page. Nous vous recommandons de placer l'articulation orthétique du genou exactement sur l'axe de rotation calculé. Marquez pour cela le point P sur la jambe du patient en vous conformant à notre technique de travail. L'axe d'ajustage du plâtrage devra ultérieurement être percé dans le négatif à cet endroit.

Comme la flexion et l'extension du genou humain s'effectuent par un mouvement combiné de déroulement et de glissement, l'axe de rotation anatomique se déplace sur une courbe polaire. L'axe de rotation anatomique de compromis représente sur un seul point le centrage le plus précis possible des différents centres de rotation de la courbe polaire.

Pour les patients ayant une force musculaire saine, il est indiqué de placer l'axe de l'articulation orthétique du genou sur l'axe de rotation anatomique de compromis selon Nietert.



P  **axe de rotation mécanique**
(correspond à l'axe de rotation anatomique de compromis selon Nietert)

Données du patient

prénom	nom
taille cm	côté jambe
distance entre axes mm	mesures a-p
force musculaire – extension de la hanche	x mm
force musculaire – extension du genou	axe de rotation mécanique (P) y mm

Remarque : Pour que l'axe de rotation puisse être calculé avec précision, il faut entrer les données exactes du patient, en particulier les mesures a-p.