

EVO op basis van patiëntgegevens (acute fase)*,
EVO volgens N.A.P.® Gait Classification,
EVO/KEVO na patiëntdiagnose

www.orthosis-configurator.com/nl

* Vul voor een EVO op basis van patiëntgegevens (acute fase) alleen pagina 1 in.

Orthopedisch technicus: _____

Firma: _____

Klantnummer: _____

Datum: _____

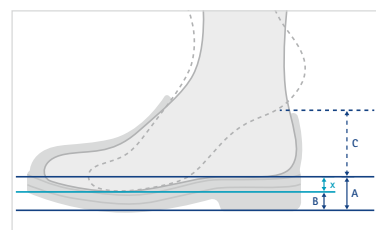
Wij wijzen erop dat persoonlijke patiëntgegevens worden opgeslagen en gebruikt voor de verwerking van de opdracht en voor een statistische analyse. Denk eraan dat de berekening van de belasting van de orthese betrekking heeft op de hier vermelde gegevens. In de loop van het gebruik van de orthese kunnen deze gegevens veranderen. Houd reeds bij het invullen van dit verzorgingsformulier rekening met veranderingen die zich binnen afzienbare tijd kunnen voordoen (bijv. m.b.t. lichaamsgewicht, groei of veranderingen van de spierstatus).

PATIËNTGEGEVENS

Naam	Geboortejaar	Lichaamsgewicht	Been
		kg	linkerbeen rechterbeen
Vermeld omwille van de privacy uitsluitend de eerste twee letters van de voornaam en achternaam.	Geslacht	Lichaamslengte	Gebruik twee verzorgingsformulieren wanneer de volgende punten bij beide benen van elkaar verschillen.
	vrouw man non-binair	cm	

Schoenmaat

Schoenmaat (EU) (voetlengte + 1,5 cm) x 1,5



Hakhoogte (A)

mm

Heel drop ($x = A - B$)

mm

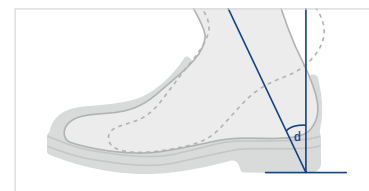
Zooldikte (B)

mm

Hoogtecompensatie (C)

mm

Bewegingsvrijheid in BSG



Dorsaal

Plantair

o

o

Activiteit



1. Binnenshuis lopen



2. Beperkt buitenshuis lopen



3. Onbeperkt buitenshuis lopen



4. Onbeperkt buitenshuis lopen met zeer hoge eisen

Eisen aan de orthese



Te lopen traptreden per dag

< 10

11-50

> 50



Te lopen hoogtemeters per dag

< 10

11-50

> 50



De patiënt(e) kan het systeemknelgewricht met één hand veilig bereiken.

ja

nee

EVO op basis van patiëntgegevens (acute fase)*,
EVO volgens N.A.P.® Gait Classification,
EVO/KEVO na patiëntendiagnose

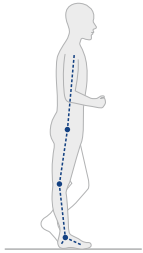
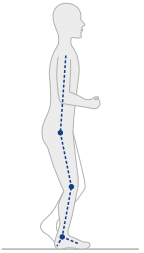
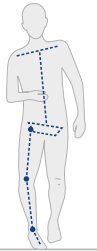
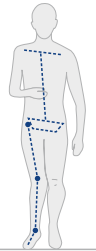
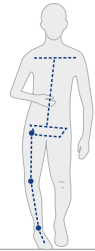
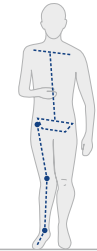
www.orthosis-configurator.com/nl

* Vul voor een EVO op basis van patiëntgegevens (acute fase) alleen pagina 1 in.

EVO VOLGENS N.A.P.® GAIT CLASSIFICATION

Voor de verzorging met een EVO volgens de N.A.P.® Gait Classification

Gangtypes volgens de N.A.P.®** Gait Classification

Knie	Hyperextensie		Hyperflexie	
sagittaal				
frontaal				
Voet	Inversie	Eversie	Inversie	Eversie
Gangtype	Type 1a	Type 1b	Type 2a	Type 2b

** N.A.P. is een gedeponeerd merk van Renata Horst.

ORTHESEGEGEVENS

Notities van het gesprek met de patiënt(e)
(bijv. voorgaande behandeling)

EVO/KEVO NA PATIËNTENDIAGNOSE

Spierstatus (beoordeling volgens Janda)

0 (nul) 1 (klein beetje) 2 (zeer zwak) 3 (zwak) 4 (goed) 5 (normaal)

Heupflexie

0 1 2 3 4 5

Knie-extensie

0 1 2 3 4 5

Dorsaal-extensie

0 1 2 3 4 5



Heupextensie

0 1 2 3 4 5

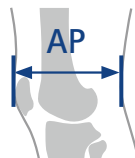
Knieflexie

0 1 2 3 4 5

Plantairflexie

0 1 2 3 4 5

AP-maat (voor het mechanische kniedraaipunt
bij een KEVO of KO)



mm

EVO op basis van patiëntgegevens (acute fase)*,
EVO volgens N.A.P.® Gait Classification,
EVO/KEVO na patiëntdiagnose

www.orthosis-configurator.com/nl

* Vul voor een EVO op basis van patiëntgegevens (acute fase) alleen pagina 1 in.

Instabiliteiten/verkeerde standen op knieniveau

Fysiologische stand

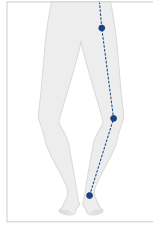
Verkeerde varusstand

maximaal

☐

met orthese
te verwachten

☐



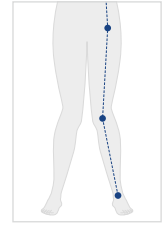
Verkeerde valgusstand

maximaal

☐

met orthese
te verwachten

☐



Fysiologische bewegingsomvang

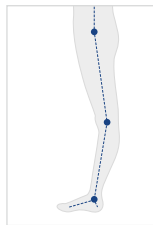
Hyperextensie

maximaal

☐

met orthese
te verwachten

☐



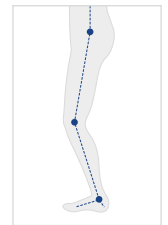
Extensiebeperking

maximale
extensie

☐

met orthese
te verwachten

☐



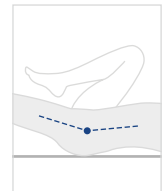
Instabiliteiten/bewegingsbeperkingen op heupniveau

Fysiologische bewegingsomvang

Extensiebeperking

maximale
extensie

☐



Sta Vermogen bij de diagnose (evt. met hulp)

De diagnose kon (deels) staand worden verricht.

ja

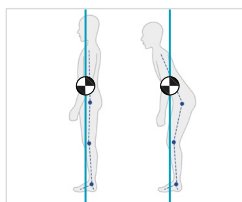
nee



Verloop van de loodlijn (uitgaand van het zwaartepunt van het lichaam)

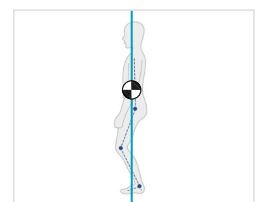
De loodlijn loopt door of vóór het kniedraaipunt.

Dit kan ook bij grotere extensiebeperkingen het geval zijn die bijv. door het voorover buigen van het bovenlichaam gecompenseerd of in de orthese gecorrigeerd kunnen worden.



De loodlijn loopt achter het kniedraaipunt.

Dit kan bij grotere extensiebeperkingen het geval zijn die niet gecompenseerd of in de orthese gecorrigeerd kunnen worden.



PR9053-NL-2025-05