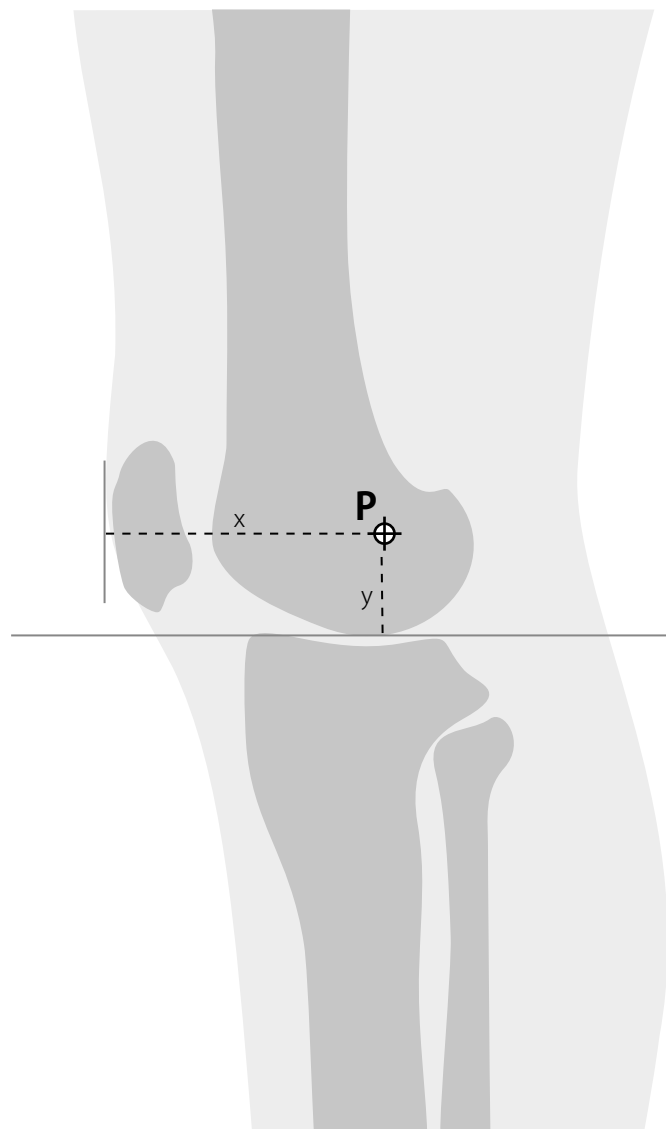


膝装具の膝関節高さでの機械的旋回点の位置

Orthosis Configuratorは、計画された装具の正確な機械的旋回点Pを計算します。膝装具では、点Pは、Nietertによる解剖学的妥協旋回点と同じ位置になります。計算値は以下の表に表示されます。この計算された旋回点P上に直接、膝関節装具を配置することをお勧めします。このためには、製作技法に従って、患者の脚に点Pをマークしてください。次に、ネガ型の点Pを通してアライメント補助具に穴をあけます。

機械的旋回点は、膝の屈曲および伸展中に、膝の回転運動や摺動運動により、中心軌跡上で移動します。解剖学的妥協旋回点の中心は、この中心軌跡のいくつかの旋回点のうち、できるだけ正確に1つだけの点に一致します。

筋肉に支障のない患者の場合、Nietertに従って解剖学的妥協旋回点上に膝関節装具の軸を配置することが合理的です。



P  **機械的旋回点**
(Nietertによる解剖学的
妥協旋回点に対応)

患者データ

下の名		名字	
身長	 cm	左右の脚	
中心距離	 mm	ap測定値	
股関節伸展筋肉強度		x	 mm
膝関節伸展筋肉強度		機械的旋回点 (P)	y
			 mm

メモ: 旋回点の正確な計算を行うために、患者データ記載値、特にap測定値はできる限り正確でなければなりません。