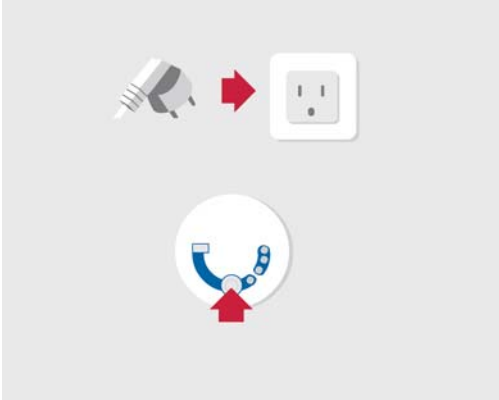


# INSTALLATION AU BLOC

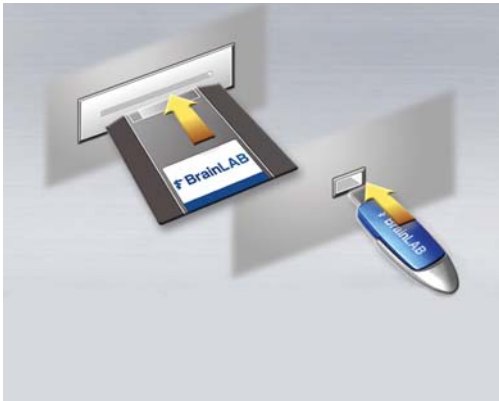
Versions de logiciel : VectorVision knee 1.6.x, NAVIGATION SANS TDM



## ÉTAPE 1

- Brancher le système.
- Mettre le système en marche en utilisant l'interrupteur principal.
- Dans l'écran de sélection qui s'affiche, appuyer sur l'icône pour le logiciel **VectorVision knee**.

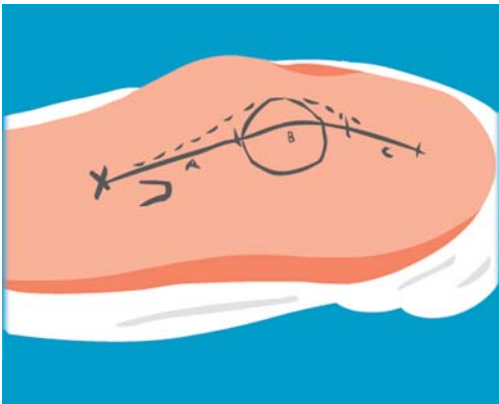
**REMARQUE :** Si seule l'application **VectorVision knee** est installée, elle démarre automatiquement.



## ÉTAPE 2

- Vous pouvez ensuite insérer la disquette Zip ou la clé USB pour enregistrer les données du patient recueillies pendant la procédure.

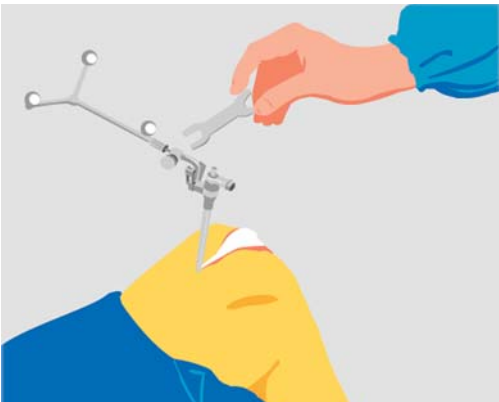
**REMARQUE :** Comme une disquette Zip peut ralentir le logiciel, il est recommandé d'insérer la disquette Zip à la fin de l'intervention. Retirer le support de données seulement après avoir terminé l'intervention et arrêté le système.



## ÉTAPE 3

Préparation du patient :

- Champer le patient.
- Effectuer l'incision.
- Préparer le fémur et la tibia selon la procédure chirurgicale standard.



## ÉTAPE 4

- Fixer à l'os la vis de Schanz de la taille requise (voir **Guide d'utilisation clinique**).
- Fixer l'étoile de référence en Y au fémur.
- Tenir compte de la taille de l'implant, des guides de coupe et des instruments chirurgicaux.
- Positionner les étoiles de référence (Y et T) de sorte qu'il y ait suffisamment de place pour permettre l'incision et d'autres étapes sans déplacer les étoiles.

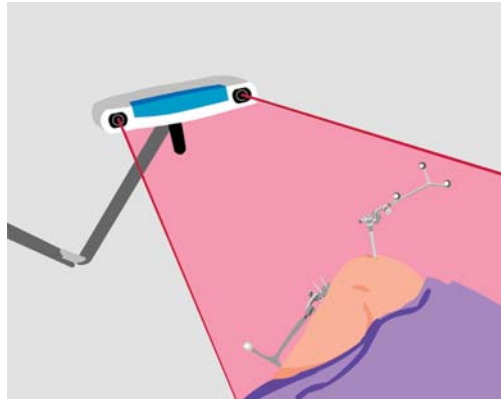
Remarque : Les Guides de référence abrégés ne remplacent pas la lecture des guides d'utilisation.



## ÉTAPE 5

- Fixer à l'os les vis de Schanz de la taille requise (voir **Guide d'utilisation clinique**).
- Fixer l'étoile de référence en T au tibia.
- S'assurer que les vis des deux étoiles de référence sont bien serrées avant de commencer le référencement.

**REMARQUE :** Ne pas déplacer les étoiles de référence en Y et en T pendant la procédure. Cela peut mener à un suivi imprécis et risque de gravement blesser le patient.

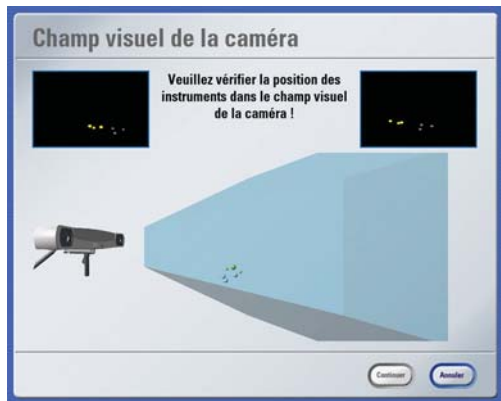


## ÉTAPE 6

Positionner le système de sorte que :

- Le chirurgien puisse facilement voir l'écran.
- La caméra soit placée à une distance d'environ 2 m du champ opératoire.
- Les deux étoiles de référence soient visibles par la caméra.

**REMARQUE :** Les étoiles de référence et les instruments navigués doivent être visibles par la caméra à tout moment.



## ÉTAPE 7

Avant le référencement et la navigation :

- Réséquer tous les ostéophytes.
- Lorsque le logiciel le demande, vérifier que les étoiles de référence sont visibles par la caméra avec la jambe en flexion et extension.

**REMARQUE :** Le référencement peut alors être effectué.

### INFORMATIONS DE FABRICANT :

BrainLAB AG  
Kapellenstr. 12, 85622 Feldkirchen,  
Allemagne  
Europe, Amérique lat. : +49 89 99 15 68 44  
États-Unis et Canada : +1 800 597 5911  
Japon : +3 5733 6275  
E-mail : support@brainlab.com

### COPYRIGHT :

Les informations brevetées contenues dans le présent guide sont protégées par le copyright. La reproduction ou traduction de tout ou partie du présent guide requiert l'autorisation expresse et écrite de BrainLAB.  
Révision du document : 1.0  
Numéro d'article : 60906-18FR

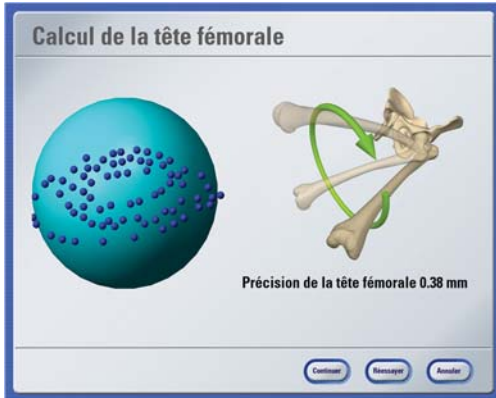
### RESPONSABILITÉ :

Ce guide est sujet à des changements sans avis préalable et ne constitue pas un engagement de la part de BrainLAB. Pour de plus amples informations, voir la section Limite de responsabilité dans les Conditions générales de ventes de BrainLAB.



# RÉFÉRENCIEMENT DU TIBIA

Versions de logiciel : VectorVision knee 1.6.x, NAVIGATION SANS TDM



## ÉTAPE 1

Le calcul du centre de la tête fémorale définit le point proximal de l'axe mécanique fémoral.

- Faire pivoter la jambe dans l'articulation de la hanche.
- Commencer par des petits cercles avant de faire des rotations graduellement plus grandes.

**REMARQUE :** Éviter les mouvements intempestifs de la hanche.



## ÉTAPE 2

Les malléoles sont acquises pour calculer le point le plus distal de l'axe mécanique tibial.

- Maintenir l'extrémité du pointeur sur la structure malléolaire médiale proéminente et faire pivoter le pointeur.
- Lorsque le logiciel le demande, acquérir le côté latéral.

**REMARQUE :** Maintenir l'extrémité du pointeur sur l'os pendant le référencement.

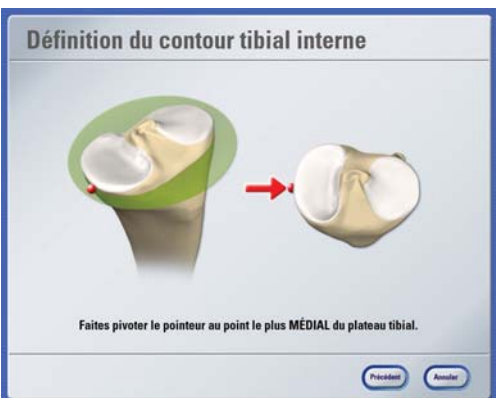


## ÉTAPE 3

Cette étape définit le point le plus proximal de l'axe mécanique tibial.

- Maintenir l'extrémité du pointeur sur le début du ligament croisé antérieur et faire pivoter le pointeur.

**REMARQUE :** Veiller à acquérir le point qui définit l'axe mécanique et non l'éminence.



## ÉTAPE 4

Les contours du tibia sont utilisés pour la taille et le positionnement de l'implant tibial.

- Maintenir l'extrémité du pointeur sur le contour médial et faire pivoter le pointeur.
- Lorsque le logiciel le demande, acquérir les contours latéral et antérieur.

Remarque : Les Guides de référence abrégés ne remplacent pas la lecture des guides d'utilisation.

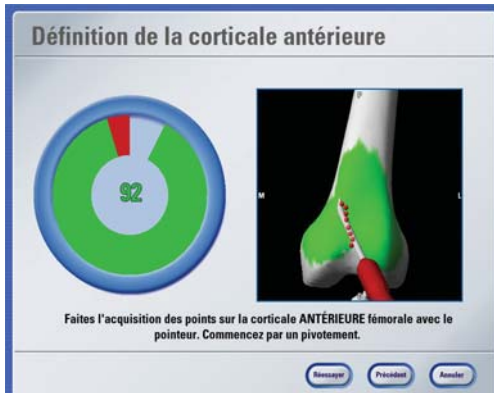


## ÉTAPE 5

La direction AP tibiale détermine la pente postérieure et l'alignement en rotation neutre de la résection tibiale.

- Maintenir le pointeur parallèlement au tubercule intercondylien sans rotation interne ou externe.

**REMARQUE :** Maintenir le pointeur parfaitement immobile pendant l'acquisition.

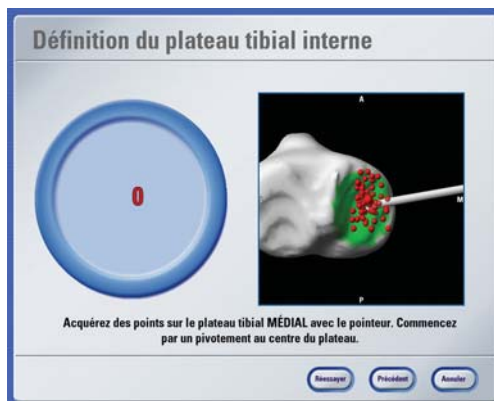


## ÉTAPE 6

La corticale antérieure est acquise pour améliorer la précision du modèle d'os.

- Maintenir l'extrémité du pointeur sur la corticale antérieure et faire pivoter le pointeur.
- Acquérir les points restants en faisant glisser l'extrémité du pointeur sur la corticale antérieure.

**REMARQUE :** Si vous avez sélectionné **Modèle Désactivé** dans les paramètres **Système**, cette étape n'est pas effectuée.



## ÉTAPE 7

Les plateaux tibiaux sont utilisés pour calculer le niveau de résection et le modèle 3D. Vous pouvez sélectionner un alignement haut ou bas dans l'onglet **Paramètres** de la **Boîte à outils**.

- Maintenir l'extrémité du pointeur sur le centre du plateau et faire pivoter le pointeur pour acquérir le 1er point. Acquérir les points restants en faisant glisser l'extrémité du pointeur sur le plateau.
- Lorsque le logiciel le demande, acquérir le côté latéral.

### INFORMATIONS DE FABRICANT :

BrainLAB AG  
Kapellenstr. 12, 85622 Feldkirchen,  
Allemagne

Europe, Amérique lat. : +49 89 99 15 68 44  
États-Unis et Canada : +1 800 597 5911  
Japon : +3 5733 6275

E-mail : support@brainlab.com

### COPYRIGHT :

Les informations brevetées contenues dans le présent guide sont protégées par le copyright. La reproduction ou traduction de tout ou partie du présent guide requiert l'autorisation expresse et écrite de BrainLAB.

Révision du document : 1.0

Numéro d'article : 60906-18FR

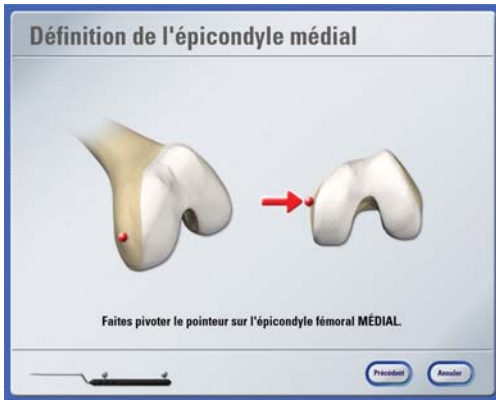
### RESPONSABILITÉ :

Ce guide est sujet à des changements sans avis préalable et ne constitue pas un engagement de la part de BrainLAB. Pour de plus amples informations, voir la section Limite de responsabilité dans les Conditions générales de ventes de BrainLAB.



# RÉFÉRENCIEMENT DU FÉMUR

Versions de logiciel : VectorVision knee 1.6.x, NAVIGATION SANS TDM

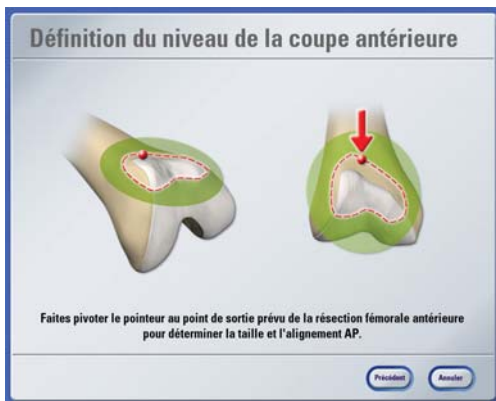


## ÉTAPE 1

Les points épicondyliens définissent l'axe épicondylien.

C'est l'une des trois références disponibles dans la **Boîte à outils** (onglet **Alignement**) pour l'alignement en rotation axiale de l'implant fémoral.

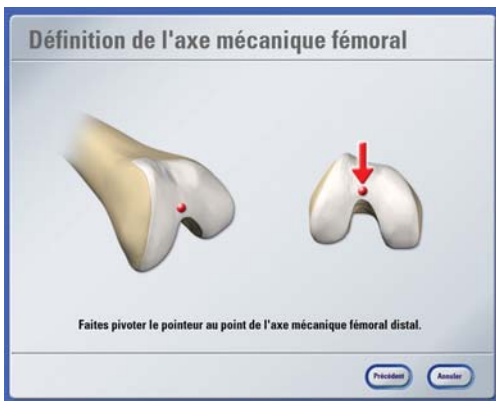
- Maintenir l'extrémité du pointeur sur le point le plus médial de l'épicondyle médial et faire pivoter le pointeur.
- Lorsque le logiciel le demande, acquérir le côté latéral.



## ÉTAPE 2

Le plan de résection antérieure est la référence pour l'alignement antérieur de l'implant et la taille de l'implant fémoral.

- Maintenir l'extrémité du pointeur sur la corticale antérieure près du point le plus proximal de la position de l'implant et faire pivoter le pointeur.



## ÉTAPE 3

Cette étape détermine la référence pour l'alignement en varus/valgus et en extension/flexion des résections fémorales.

- Maintenir l'extrémité du pointeur sur le point de l'axe mécanique fémoral et faire pivoter le pointeur.

**REMARQUE :** Ce point définit l'emplacement où le foret ou la fraise intramédullaire est normalement inséré au cours de procédures sans navigation.



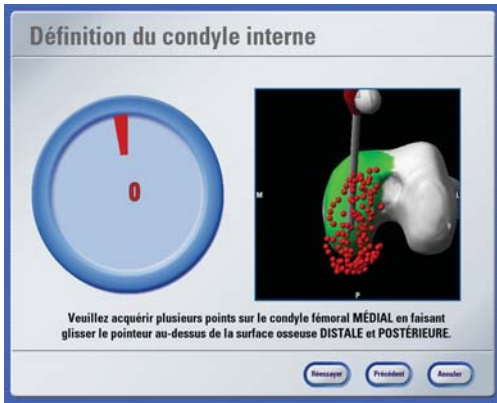
## ÉTAPE 4

La ligne de Whiteside (plan sagittal) est l'une des références pour l'alignement en rotation axiale de l'implant fémoral.

- Maintenir le pointeur dans la direction AP, parallèlement à la ligne entre le point le plus bas de la gorge trochléenne et le centre de l'échancrure intercondylienne.

**REMARQUE :** Maintenir le pointeur parfaitement immobile pendant l'acquisition.

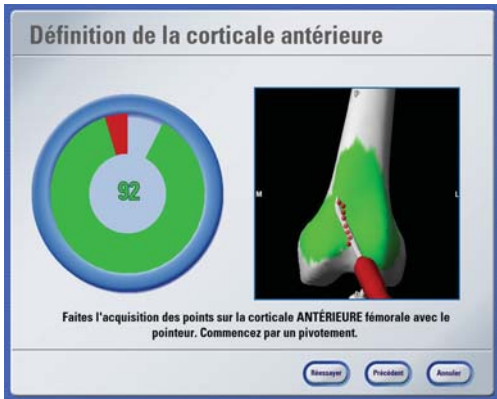
Remarque : Les Guides de référence abrégés ne remplacent pas la lecture des guides d'utilisation.



## ÉTAPE 5

Les condyles servent à calculer les plans de résection et la taille de l'implant. Les condyles post. sont une référence pour l'alignem. en rotation axiale de l'implant.

- Maintenir l'extrémité du pointeur sur le condyle médial et faire pivoter le pointeur pour acquérir le 1er point.
- Acquérir les points restants en faisant glisser l'extrémité du pointeur sur le condyle. Acquérir suffisamment de points postérieurs.
- Lorsque le logiciel le demande, acquérir le côté latéral.

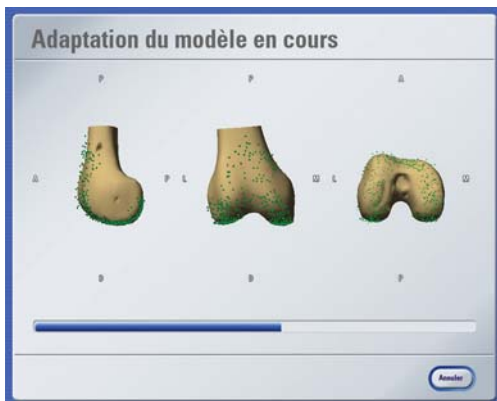


## ÉTAPE 6

La corticale antérieure est acquise pour le calcul du modèle d'os 3D.

- Maintenir l'extrémité du pointeur sur la corticale antérieure et faire pivoter le pointeur.
- Acquérir les points restants en faisant glisser l'extrémité du pointeur sur la corticale antérieure.

**REMARQUE :** Si vous avez sélectionné **Modèle Désactivé** dans les paramètres **Système**, cette étape n'est pas effectuée.



## ÉTAPE 7

Après le référencement, le logiciel calcule le modèle 3D et la position des implants fémoral et tibial à partir des points acquis.

**REMARQUE :** Si vous avez sélectionné **Modèle Désactivé**, aucun modèle d'os 3D n'est créé et le logiciel vous demande directement de définir des points de contrôle de précision.



## ÉTAPE 8

Le logiciel vous demande maintenant d'acquérir des points de contrôle de précision qui vous permettent de vérifier la précision de la navigation pendant la procédure.

- Il faut définir un point sur le fémur et un point sur le tibia.

**REMARQUE :** Le logiciel vous demande toutes les 30 minutes de vérifier la précision.

### INFORMATIONS DE FABRICANT :

BrainLAB AG  
Kapellenstr. 12, 85622 Feldkirchen,  
Allemagne  
Europe, Amérique lat. : +49 89 99 15 68 44  
États-Unis et Canada : +1 800 597 5911  
Japon : +3 5733 6275  
E-mail : support@brainlab.com

### COPYRIGHT :

Les informations brevetées contenues dans le présent guide sont protégées par le copyright. La reproduction ou traduction de tout ou partie du présent guide requiert l'autorisation expresse et écrite de BrainLAB.  
Révision du document : 1.0  
Numéro d'article : 60906-18FR

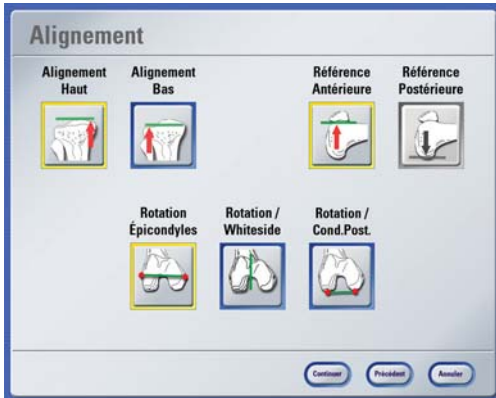
### RESPONSABILITÉ :

Ce guide est sujet à des changements sans avis préalable et ne constitue pas un engagement de la part de BrainLAB. Pour de plus amples informations, voir la section Limite de responsabilité dans les Conditions générales de ventes de BrainLAB.



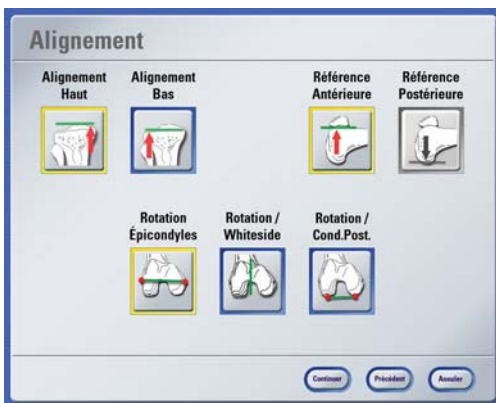
# PLANIFICATION

Versions de logiciel : VectorVision knee 1.6.x, NAVIGATION SANS TDM



## DÉFINITION DE L'ALIGNEMENT

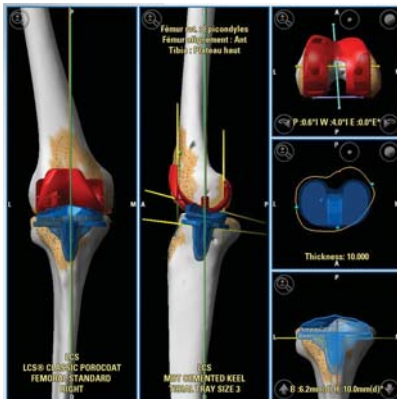
- Pour ajuster à nouveau les paramètres initiaux, appuyer sur **Boîte à outils** dans la barre de menu et sélectionner l'onglet **Alignement**.
- **Alignement Haut/Bas** définit la référence pour la résection tibiale (plateau haut ou bas).
- **Référence Antérieure** aligne l'implant fémoral sur le côté antérieur et ajuste l'implant sur le côté postérieur.
- **Référence Postérieure** aligne l'implant fémoral sur le côté postérieur et ajuste l'implant sur le côté antérieur.



## DÉFINITION DE LA ROTATION

- Pour ajuster à nouveau les paramètres initiaux, appuyer sur **Boîte à outils** dans la barre de menu et sélectionner l'onglet **Alignement**.
- Sélectionner **Rotation Épicondyles/Whiteside/Cond. Post.** pour définir l'alignement en rotation de l'implant fémoral.

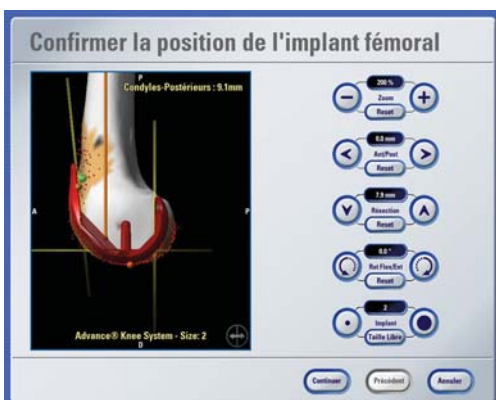
**REMARQUE :** Si vous appliquez des modifications dans l'onglet **Alignement**, toute planification manuelle effectuée sera perdue.



## VÉRIFICATION DE LA POSITION DE L'IMPLANT

- Après le référencement, la position planifiée des implants est affichée sur le modèle d'os dans la vue de planification générale.
- Les tailles des implants sont affichées. Les plans jaunes indiquent les plans de résection planifiés.

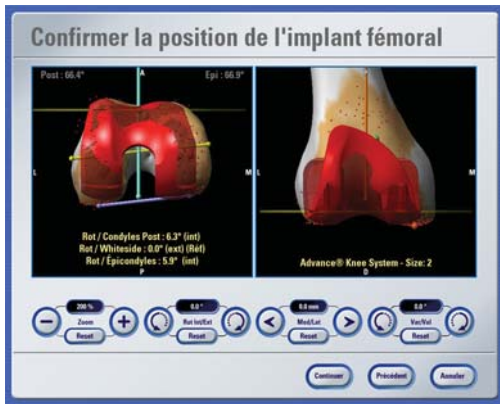
**REMARQUE :** Le modèle d'os est utilisé uniquement à des fins d'orientation. La position de l'implant est calculée à partir des points acquis.



## RÉGLAGE FIN FÉMORAL (ÉTAPE 1)

- Pour ajuster la position de l'implant, sélectionner **Réglages Fémur** dans la barre de menu.
- **Ant/Post** permet d'ajuster la position de l'implant dans la direction antérieure/postérieure.
- **Résection** ajuste l'épaisseur de la résection distale.
- **Rot Flex/Ext** ajuste la position de l'implant en extension/flexion par rapport à l'axe mécanique.
- **Implant** ajuste la taille de l'implant. Appuyer sur **Taille Libre** pour ajuster les implants fémoral et tibial.

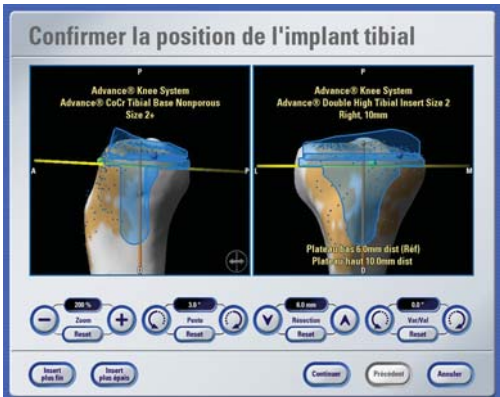
Remarque : Les Guides de référence abrégés ne remplacent pas la lecture des guides d'utilisation.



## RÉGLAGE FIN FÉMORAL (ÉTAPE 2)

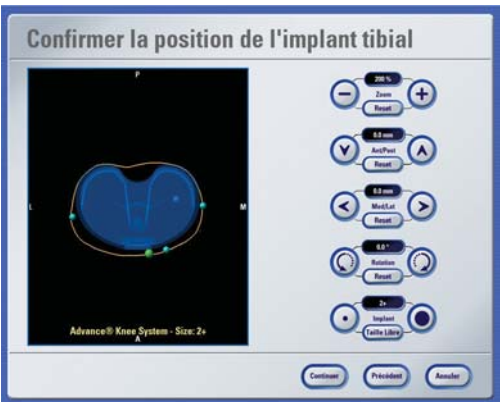
La référence de la rotation de l'implant sélectionnée est affichée dans la vue de gauche (Postérieur, Whiteside, Épicondyle).

- **Rot Int/Ext** incline les plans de résection ant./post. vers l'int./l'ext. par rapport à la référence choisie.
- **Med/Lat** permet d'ajuster l'implant dans la direction médiale/latérale.
- **Var/Val** incline le plan de résection distale en varus/valgus par rapport à l'axe mécanique du fémur.



## RÉGLAGE FIN TIBIAL (ÉTAPE 1)

- Pour ajuster la position de l'implant, sélectionner **Réglages Tibia** dans la barre de menu.
- **Pente** permet d'ajuster le plan de résection dans la direction ant./post. par rapport à l'axe mécanique.
- **Var/Val** incline le plan de résection en varus/valgus.
- **Résection** ajuste l'épaisseur de la résection tibiale.
- **Insert plus fin/Insert plus épais** permet d'ajuster l'épaisseur de l'insert. Ce réglage est sans influence sur le niveau de résection tibiale.



## RÉGLAGE FIN TIBIAL (ÉTAPE 2)

- **Ant/Post** permet d'ajuster l'implant dans la direction antérieure/postérieure.
- **Med/Lat** permet d'ajuster la position de l'implant dans la direction médiale/latérale.
- **Rotation** tourne l'implant vers l'intérieur/l'extérieur.
- **Implant** permet d'ajuster la taille de l'implant. Appuyer sur **Taille Libre** pour ajuster les implants fémoral et tibial.

### INFORMATIONS DE FABRICANT :

BrainLAB AG  
Kapellenstr. 12, 85622 Feldkirchen,  
Allemagne

Europe, Amérique lat. : +49 89 99 15 68 44  
États-Unis et Canada : +1 800 597 5911  
Japon : +3 5733 6275

E-mail : support@brainlab.com

### COPYRIGHT :

Les informations brevetées contenues dans le présent guide sont protégées par le copyright. La reproduction ou traduction de tout ou partie du présent guide requiert l'autorisation expresse et écrite de BrainLAB.

Révision du document : 1.0

Numéro d'article : 60906-18FR

### RESPONSABILITÉ :

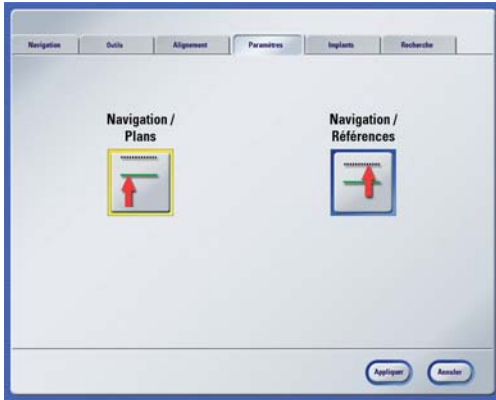
Ce guide est sujet à des changements sans avis préalable et ne constitue pas un engagement de la part de BrainLAB. Pour de plus amples informations, voir la section Limite de responsabilité dans les Conditions générales de ventes de BrainLAB.





# NAVIGATION : COUPE DIST. EN PREMIER

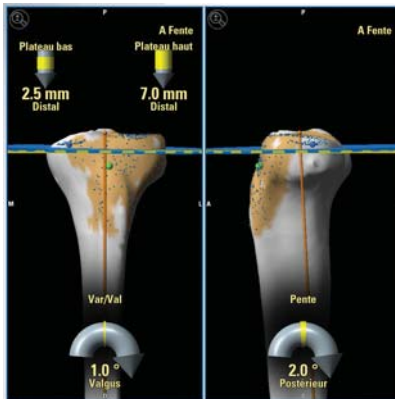
Versions de logiciel : VectorVision knee 1.6.x, NAVIGATION SANS TDM



## PARAMÈTRES DE NAVIGATION

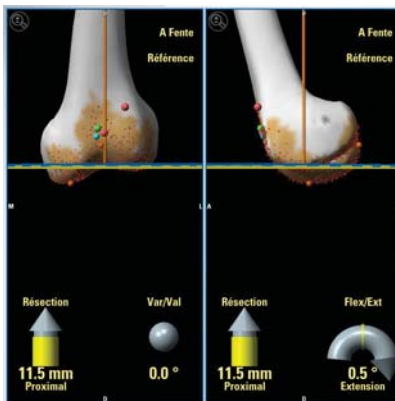
Ouvrir l'onglet **Paramètres** de la **Boîte à outils** et sélectionner les paramètres de navigation souhaités. La disponibilité dépend de l'implant sélectionné.

- **Navigation / Plans** : Les flèches sur l'écran affichent la distance entre les positions réelle et planifiée du guide de coupe.
- **Navigation / Références** : Les flèches sur l'écran affichent la distance entre la position réelle du guide de coupe et des repères anatomiques.



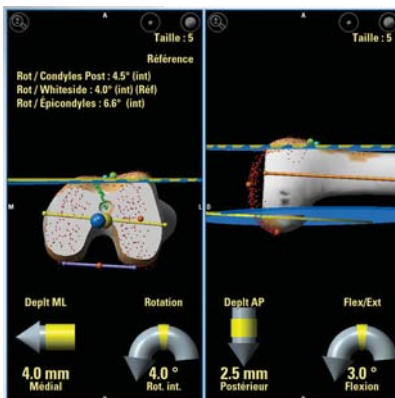
## NAVIGATION TIBIALE

- Appuyer sur **Coupe tibiale** dans la barre de menu.
- Insérer l'adaptateur pour guide de coupe fémorale et tibiale dans le guide de coupe tibiale.
- Naviguer le guide de coupe jusqu'à ce que le plan réel (bleu) corresponde au plan de résection planifié (jaune).
- Après la résection, appuyer sur **Vérifier Coupe Tibiale** dans la barre de menu pour actualiser le plan.



## NAVIGATION DU FÉMUR DISTAL

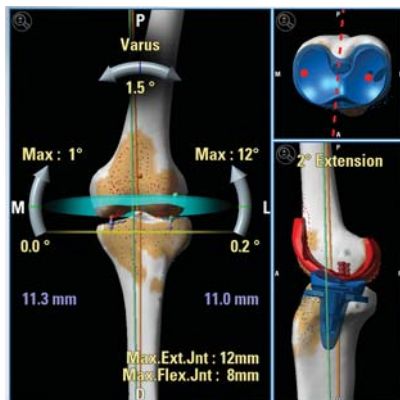
- Appuyer sur **Coupe Fém. Distale** dans la barre de menu.
- Insérer l'adaptateur pour guide de coupe fémorale et tibiale dans le guide de coupe fémorale.
- Naviguer le guide de coupe jusqu'à ce que le plan réel (bleu) corresponde au plan de résection planifié (jaune).
- Après la résection, appuyer sur **Vérifier Coupe Distale** dans la barre de menu pour actualiser le plan.



## NAVIGATION DU FÉMUR ANT./POST.

- Appuyer sur **Fémur 4 en 1** dans la barre de menu.
- Utiliser soit le gabarit de coupe 4 en 1, soit l'adaptateur pour guide de coupe fémorale et tibiale (spécifique à l'implant).
- Naviguer le guide de coupe jusqu'à ce que le plan réel (bleu) corresponde au plan de résection planifié (jaune).
- Après la résection, appuyer sur **Vérifier Coupe Ant.** dans la barre de menu pour actualiser le plan.

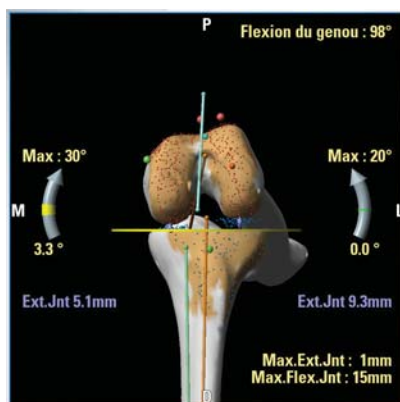
Remarque : Les Guides de référence abrégés ne remplacent pas la lecture des guides d'utilisation.



## ANALYSE CINÉMATIQUE EN EXTENSION

L'analyse cinématique vous permet de vérifier la situation ligamentaire à l'aide d'implants d'essai.

- Appuyer sur **Analyse Cinématique**.
- Placer la jambe en extension et ouvrir l'articulation du genou médialement et latéralement, voir l'espace max.
- Le logiciel affiche l'angle de varus/valgus, la différence angulaire entre les résections tibiale et fémorale distale ainsi que les espaces médial/latéral.
- Si nécessaire, effectuer un relâchement des ligaments.



## ANALYSE CINÉMATIQUE EN FLEXION

- Mettre la jambe en flexion (90° ou avec le plan fémoral postérieur parallèle au plan de résection tibiale).
- Ouvrir l'articulation du genou médialement puis latéralement. Les espaces maximums sont affichés.
- Le logiciel affiche la différence angulaire entre les résections tibiale et fémorale distale ainsi que les espaces médial/latéral.
- Si nécessaire, effectuer un relâchement des ligaments selon la procédure standard et les exigences d'implant.

### INFORMATIONS DE FABRICANT :

BrainLAB AG  
 Kapellenstr. 12, 85622 Feldkirchen,  
 Allemagne  
 Europe, Amérique lat. : +49 89 99 15 68 44  
 États-Unis et Canada : +1 800 597 5911  
 Japon : +3 5733 6275  
 E-mail : support@brainlab.com

### COPYRIGHT :

Les informations brevetées contenues dans le présent guide sont protégées par le copyright. La reproduction ou traduction de tout ou partie du présent guide requiert l'autorisation expresse et écrite de BrainLAB.  
 Révision du document : 1.0  
 Numéro d'article : 60906-18FR

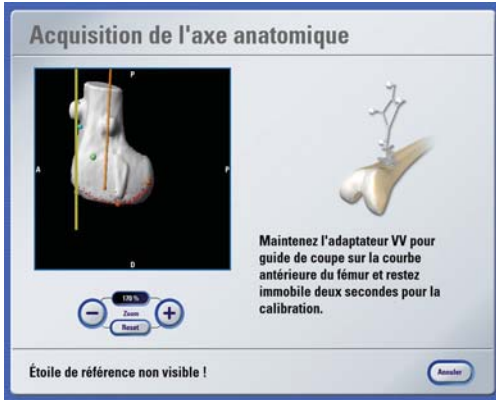
### RESPONSABILITÉ :

Ce guide est sujet à des changements sans avis préalable et ne constitue pas un engagement de la part de BrainLAB. Pour de plus amples informations, voir la section Limite de responsabilité dans les Conditions générales de ventes de BrainLAB.



# NAVIGATION AVEC OPT. LIGAMENTAIRE

Versions de logiciel : VectorVision knee 1.6.x, NAVIGATION SANS TDM



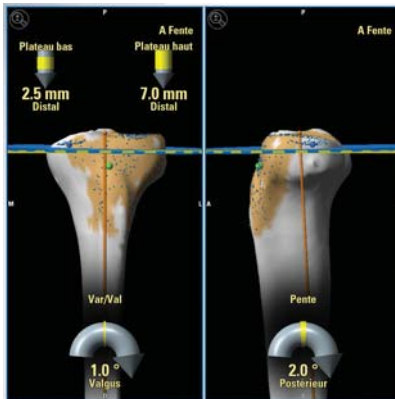
## ALIGNEMENT FÉMORAL ANTÉRIEUR

- En fonction de l'implant, appuyer sur **Fémur Axe Anat. Ant** ou **Fémur Yoke Ant.** dans la barre de menu.
- Positionner l'adaptateur pour guide de coupe comme affiché dans la boîte de dialogue.
- Le logiciel calcule et affiche alors la différence entre les axes mécanique et anatomique.

**REMARQUE :** L'implant fémoral est fléchi du même angle pour assurer un alignement antérieur précis.

## NAVIGATION TIBIALE

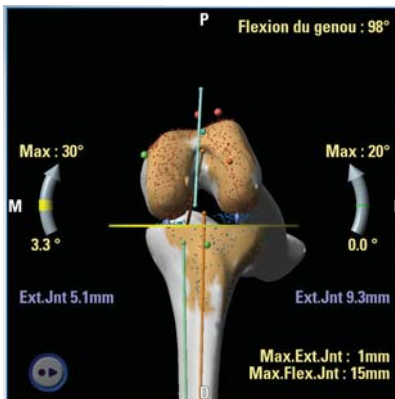
- Appuyer sur **Coupe tibiale** dans la barre de menu.
- Confirmer la pente tibiale dans la boîte de dialogue **Confirmation de la pente tibiale.**
- Insérer l'adaptateur pour guide de coupe fémorale et tibiale dans le guide de coupe tibiale.
- Naviguer le guide de coupe jusqu'à ce que le plan réel (bleu) corresponde au plan de résection planifié (jaune).
- Appuyer sur **Vérifier Coupe Tibiale** dans la barre de menu pour actualiser le plan.



## ÉQUILIBRAGE LIGAMENTAIRE EN FLEXION

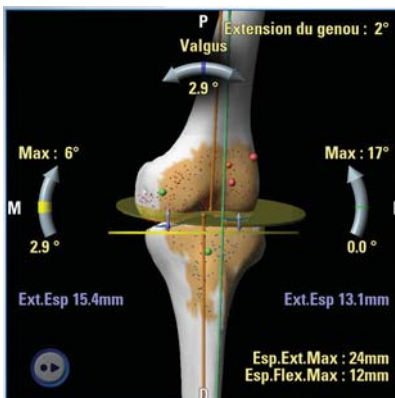
- Appuyer sur **Balance Ligamentaire.**
- Mettre la jambe en flexion avec le plan fémoral postérieur parallèle au plan de résection tibiale.
- Effectuer un équilibrage ligamentaire.
- Une fois la sit. ligamentaire et l'alignement souhaités obtenus, appuyer sur le bouton d'enregistrement.
- Appuyer sur **Appliquer** dans la boîte de dialogue.

**REMARQUE :** Le logiciel actualise la rotation de l'implant fémoral parallèlement au tibia.



## ÉQUILIBRAGE LIGAMENTAIRE EN EXTENSION

- Mettre la jambe en extension complète.
- Effectuer un équilibrage ligamentaire selon la procédure standard.
- Une fois la situation ligamentaire et l'alignement souhaités obtenus, appuyer sur le bouton d'enregistrement.
- Dans la boîte de dialogue **Confirmation de la position d'extension**, appuyer sur **Appliquer** pour enregistrer l'espace en extension.



Remarque : Les Guides de référence abrégés ne remplacent pas la lecture des guides d'utilisation.



# NAVIGATION : COUPE ANT. EN PREMIER

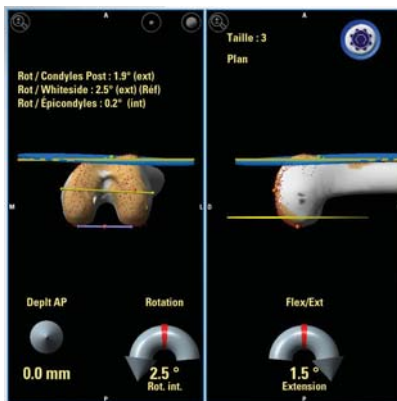
Versions de logiciel : VectorVision knee 1.6.x, NAVIGATION SANS TDM



## PARAMÈTRES DE NAVIGATION

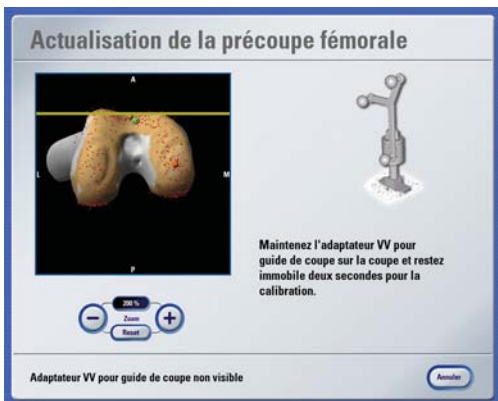
Ouvrir l'onglet **Paramètres** de la **Boîte à outils** et sélectionner les paramètres de navigation souhaités. La disponibilité dépend de l'implant sélectionné.

- **Navigation / Plans** : Les flèches sur l'écran affichent la distance entre les positions réelle et planifiée du guide de coupe.
- **Navigation / Références** : Les flèches sur l'écran affichent la distance entre la position réelle du guide de coupe et des repères anatomiques.



## NAVIGATION DE LA PRÉCOUPE ANTÉRIEURE FÉMORALE

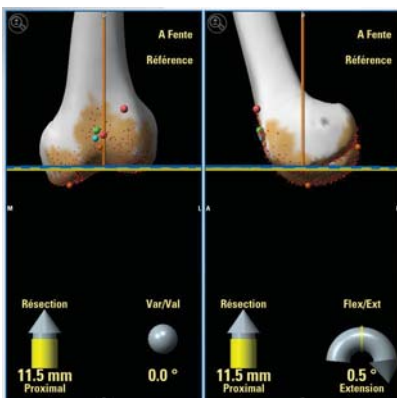
- Appuyer sur **Fémur Précoupe** ou **Guide de coupe fémoral AP** dans la barre de menu.
- Fixer l'adaptateur pour guide de coupe fémorale et tibiale au guide de coupe tibiale.
- Naviguer le guide de coupe jusqu'à ce que le plan réel (bleu) corresponde au plan de résection planifié (jaune).



## VÉRIFICATION DE LA PRÉCOUPE ANT. FÉM.

Lors de cette étape, la position antérieure/postérieure et la rotation interne/externe de l'implant sont vérifiées à l'aide de la précoupe.

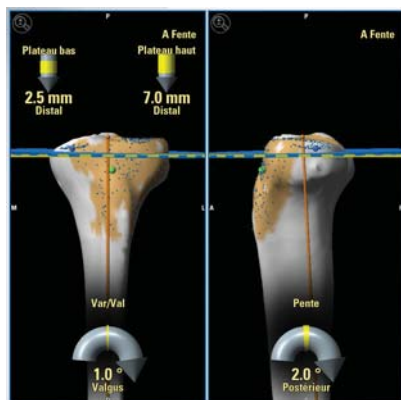
- Appuyer sur **Vérification Précoupe** ou **Vérifier Coupe Ant.** dans la barre de menu.
- Pour actualiser la résection, maintenir l'adaptateur pour guide de coupe sur l'os réséqué.
- Appuyer sur **Appliquer** pour confirmer le plan réséqué et actualiser le plan.



## NAVIGATION DU FÉMUR DISTAL

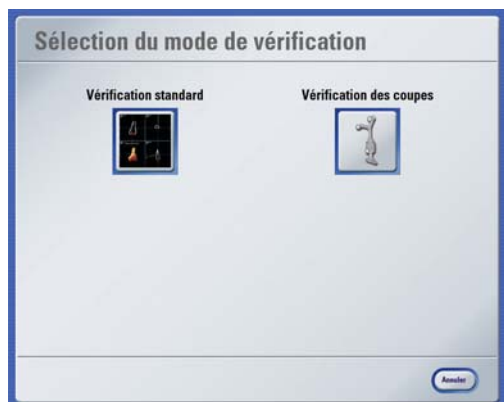
- Appuyer sur **Coupe Fém. Distale** dans la barre de menu.
- Insérer l'adaptateur pour guide de coupe fémorale et tibiale dans le guide de coupe fémorale.
- Naviguer le guide de coupe jusqu'à ce que le plan réel (bleu) corresponde au plan de résection planifié (jaune).
- Effectuer la résection distale.
- Après la résection, appuyer sur **Vérifier Coupe Distale** dans la barre de menu pour actualiser le plan.

Remarque : Les Guides de référence abrégés ne remplacent pas la lecture des guides d'utilisation.



## NAVIGATION TIBIALE

- Appuyer sur **Coupe tibiale** dans la barre de menu.
- Insérer l'adaptateur pour guide de coupe fémorale et tibiale dans le guide de coupe tibiale.
- Naviguer le guide de coupe jusqu'à ce que le plan réel (bleu) corresponde au plan de résection planifié (jaune).
- Après la résection, appuyer sur **Vérifier Coupe Tibiale** dans la barre de menu pour actualiser le plan.

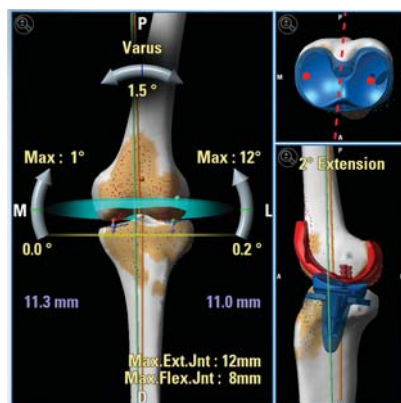


## VÉRIFICATION DES RÉSECTIONS FÉMORALES

Lors de cette étape, la précision des plans de résection distale et antérieure finale peut être vérifiée.

- Appuyer sur **Vérifier Coupes Fem.**
- Sélectionner **Vérification des coupes** pour actualiser le plan ou
- Sélectionner **Vérification standard** pour confirmer la position de l'implant en utilisant le pointeur.

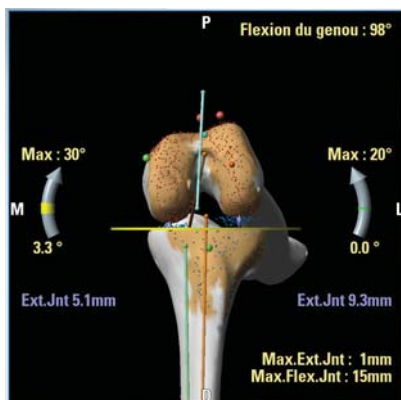
**REMARQUE : Ne pas vérifier la précoupe en utilisant cette fonction.**



## ANALYSE CINÉMATIQUE EN EXTENSION

L'analyse cinématique vous permet de vérifier la situation ligamentaire à l'aide d'implants d'essai.

- Appuyer sur **Analyse Cinématique.**
- Placer la jambe en extension et ouvrir l'articulation du genou médialement et latéralement, voir l'espace max.
- Le logiciel affiche l'angle de varus/valgus, la différence angulaire entre les résections fémorales tibiale et distale ainsi que les espaces médial/latéral.
- Si nécessaire, effectuer un relâchement des ligaments.



## ANALYSE CINÉMATIQUE EN FLEXION

- Mettre la jambe en flexion (90° ou avec le plan fémoral postérieur parallèle au plan de résection tibiale).
- Ouvrir l'articulation du genou médialement puis latéralement. Les espaces maximums sont affichés.
- Le logiciel affiche la différence angulaire entre les résections tibiale et fémorale distale ainsi que les espaces médial/latéral.
- Si nécessaire, effectuer un relâchement des ligaments selon la procédure standard et les exigences d'implant.

### INFORMATIONS DE FABRICANT :

BrainLAB AG  
Kapellenstr. 12, 85622 Feldkirchen,  
Allemagne

Europe, Amérique lat. : +49 89 99 15 68 44  
États-Unis et Canada : +1 800 597 5911  
Japon : +3 5733 6275

E-mail : support@brainlab.com

### COPYRIGHT :

Les informations brevetées contenues dans le présent guide sont protégées par le copyright. La reproduction ou traduction de tout ou partie du présent guide requiert l'autorisation expresse et écrite de BrainLAB.

Révision du document : 1.0

Numéro d'article : 60906-18FR

### RESPONSABILITÉ :

Ce guide est sujet à des changements sans avis préalable et ne constitue pas un engagement de la part de BrainLAB. Pour de plus amples informations, voir la section Limite de responsabilité dans les Conditions générales de ventes de BrainLAB.

