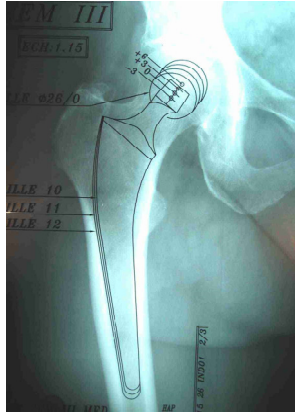


Technique opératoire

SEM III HAP



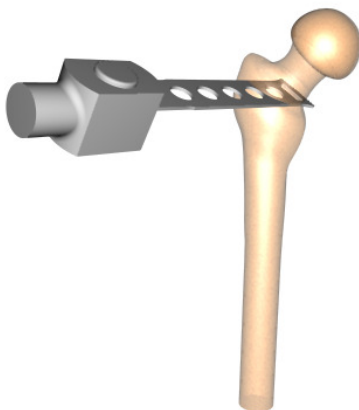
1



A l'aide de calques, une estimation de la taille de tige à planter peut être réalisée sur la vue de face.

La voie d'abord préconisée est celle habituellement utilisée par l'opérateur. Les dessins de technique ne privilégient volontairement aucune voie.

2



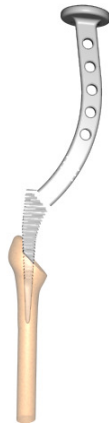
La coupe du col est réalisée à la scie oscillante selon un plan de coupe à 45°, environ 1 doigt au-dessus du petit trochanter.

3



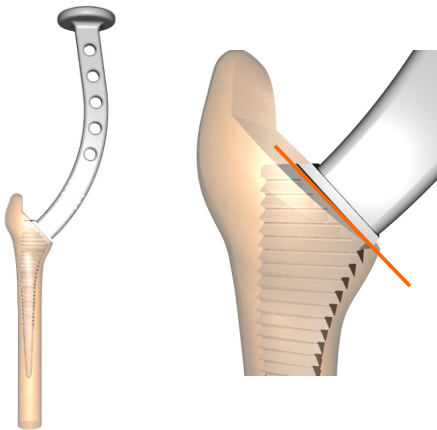
Une pointe carrée ou un alésoir à main permettent de créer le point d'entrée et de préparer le passage des râpes.

4



Les râpes sont montées de façon progressive de la plus petite taille à la plus grande acceptée par le fémur et selon la planification opératoire.

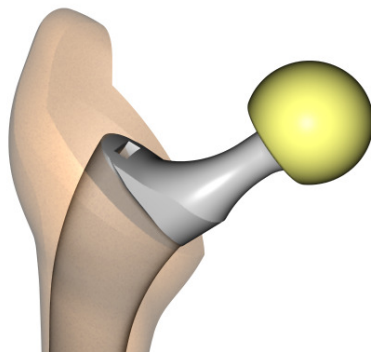
5



Le repère d'enfoncement se situe à la jonction de la râpe et du manche. La râpe est correctement positionnée lorsque ce repère correspond au plan de coupe.

La taille de la tige à implanter correspond à celle de la dernière râpe.

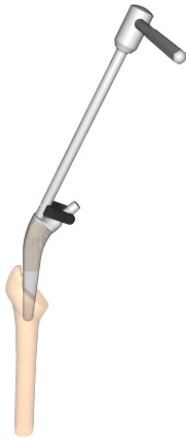
6



Si besoin des essais (vérification de la taille, du positionnement de la prothèse...) peuvent être réalisés à l'aide de tiges et de billes d'essai.

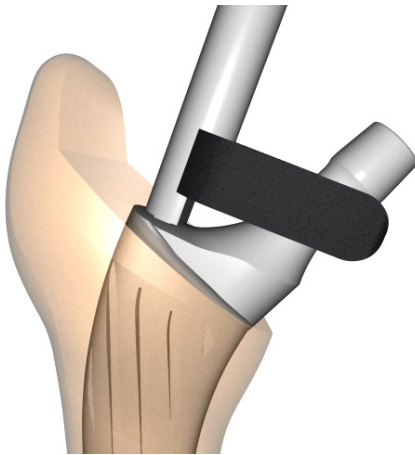
Cela permet en particulier le choix du type de col standard ou latéralisé.

7



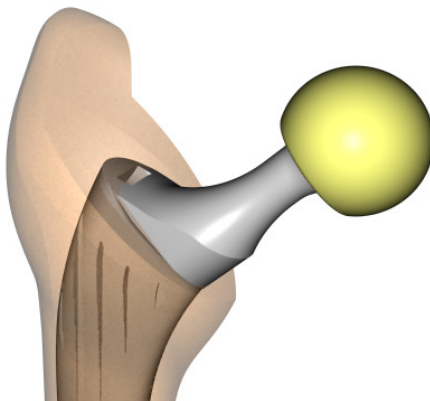
Impacter la tige à l'aide de l'impacteur à fourche.

8



La position finale de la tige peut être repérée par la position de l'extrémité supérieure de la partie métaphysaire de l'implant, la totalité du revêtement HAP se retrouvant ainsi enfouie.

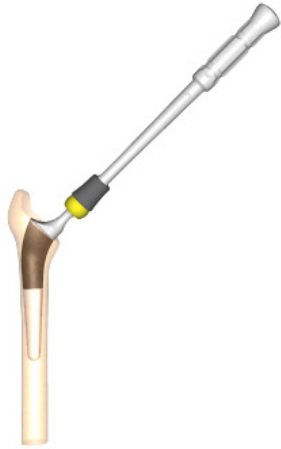
9



A l'aide d'un jeu de têtes d'essais, on peut déterminer la longueur adéquate de col.

Une mobilisation de la hanche réduite permet de vérifier le bon positionnement des implants et la stabilité articulaire.

10



La tête définitive est montée à la main sur le cône morse et verrouillée classiquement par impaction à l'aide d'un impacteur à embout plastique.