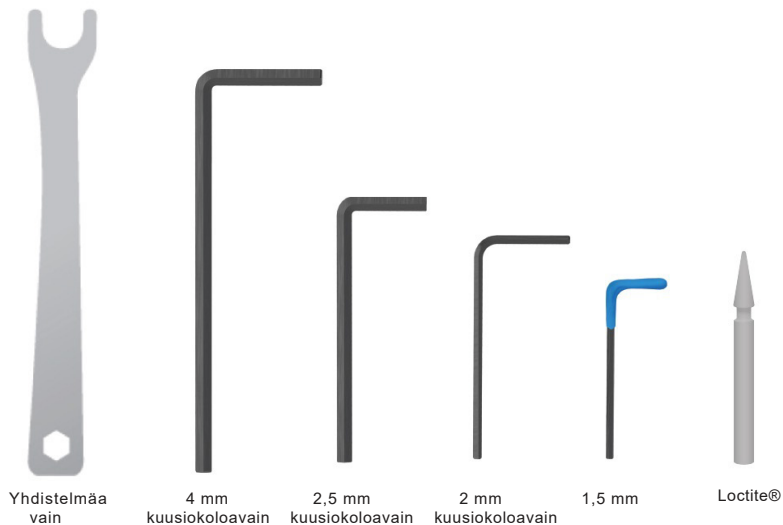


METHOD TATM

KÄYTTÖOHJE



TARVITTAVAT TYÖKALUT



Säätöavaimet (kuuluvat toimitukseen)



Momenttiavain*, jossa 15 mm:n
hylsy (ei kuulu toimitukseen)

**Tulee kyetä saavuttamaan 10 Nm.*

METHOD TA AFO -LAITTEEN PUKEMINEN

Tutustu seuraavaan pukemisohjeeseen Method TAAFO -laitteen pukemiseksi oikein potilaaseen.

1. Kun potilas on istuma-asennossa, pue Method TAAFO ilman kenkää.
2. Jos tarpeen, säädä Triple Action -nilkkaosan nilkan kohdistusta mahdollista nilkan liikelaajuuden (ROM) kontraktuuran tai restriktion mukaan.

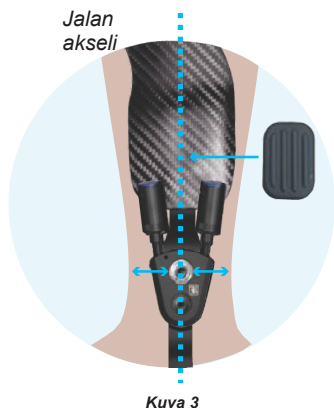
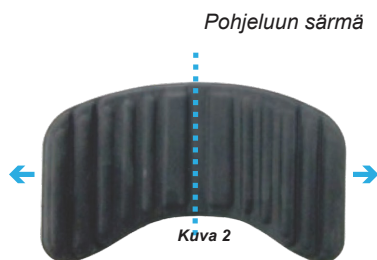
- Nähdäksesi videon Triple Action -nilkkanivelen kohdistuksen muuttamisesta seuraa QR-linkkiä tai tutustu sivuun 5. ▶



3. Tarkista, että AFO:n korkeus on oikeanlainen. Sääriluun vaipan proksimaalisen trimmilinjan tulisi olla 6–25 mm (0,25" – 1") distaalisesti pohjeluun kaulaan (kuva 1).



4. Sääriluun edessä oleva pehmuste on kiinnitetty vaipan tarrakiinnityksellä. Sääriluun edessä oleva keskikohokuvion tulee olla kohdistettuna potilaan pohjeluun särmään (kuva 2). Jos tarpeen, säädä sääriluun edessä olevaa pehmustetta kohdistaaksesi keskikohokuvion pohjeluun särmään.



5. Aseta lateraalinen supramalleolaarinen (SM) sääriluun vaipan ekstensio nilkan AP-bisektioon (keskiviivaan), proksimaalisesti malleoliin nähden (kuva 3). Supramalleolaarisen pehmusteen tulisi koskea kevyesti lateraaliseen nilkkaan. Jos pehmuste painaa liikaa, poista valinainen supramalleolaarinen pehmuste.

6. Kun sääriluun vaipan SM-ekstensio on yhä kohdistettuna nilkan AP-bisektioon, huomioi jalan asento suhteessa Method AFO -pohjalliseen. Jalka paikantaa supramalleolaarisen ekstension pitämällä Method AFO -pohjallista oikeassa asennossa. Pohjallisen varpaan tai kantapään aluetta saattaa olla tarve leikata tämän kohdistuksen ylläpitämiseksi. Supramalleolaarisen ekstension siirtämiseksi anteriorisesti poista materiaalia pohjallisen varpaasta siirtääksesi pohjallista anteriorisesti kengässä. Pohjallisen siirtämiseksi posteriorisesti poista materiaalia pohjallisen kantapäästä (Kuva 4).
Huomautus: Varmista, että pohjallinen on litteänä kengän pohjaa vasten. Pohjallisen leveyttä voidaan tarvittaessa leikata 13 mm:iin (1/2") mediaalisella puolella.

Siirtääksesi SM:ää anteriorisesti kengässä lyhennä pohjallisen varvasta tarvittaessa.



Kuva 4

Siirtääksesi SM:ää posteriorisesti kengässä lyhennä pohjallisen kantapäästä tarvittaessa (enintään 13 mm tai 1/2").

Kuva 5



Käännettä vä

Kuva 6



Mediaalinen trimmiliinja

8. Puettaessa hihnan varvaslenkin tulee olla mediaalisen trimmiliinjan kohdalla (kuva 6). Hihnan lyhentämiseksi pue ortoosi potilaalle, kiristä hihna ja mittaa etäisyys varvaslenkin ja trimmiliinjan kohdalla. Pyöristä tämä mitta lähimpään tuumaan. Irrota hihna ortoosista ja leikkaa hihnaa. Hihnan kunkin reiän välillä on tuuma tilaa, ja sitä voidaan käyttää oppaana tässä säädössä. Leikkaa vain hihnan se pää, joka on kiinnitetty AFO:on ja jossa on hihnan läpi meneviä reikiä. Hihna on ristipistetty irtoamisen estämiseksi leikkauksen jälkeen. Kiinnitä hihna takaisin ortoosiin.

1"



Varvaslenkk

9. Pue Method TA ja kenkä potilaalle ja tarkista oikeaoppinen istuvuus (vaiheet 3–7).

Tämä täydentää Method TAAFO:n asetusmenetelmän.

METHOD TA™ AFO:N SÄÄTÖ

Seuraavien tietojen avulla pyritään tarjoamaan klinistä opastusta Method TA:n Triple Action -nilkkanivelen säädössä Systematic Tuning Procedure -menetelmämme tukemiseksi. Tietoja löytyy seuraavaa QR-koodia käyttämällä ▶



1. vaihe: Tehdasasetukset

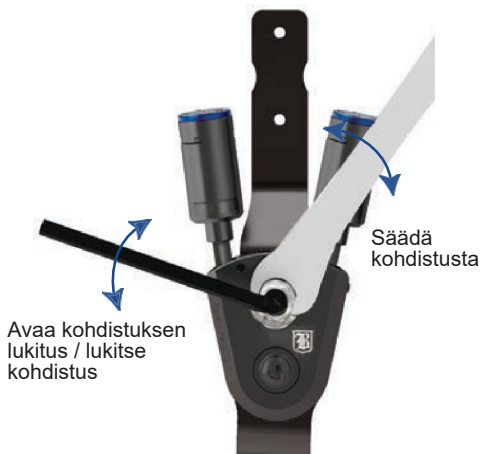
Kun nivel lähetettiin, sen valmis tehdaskohdistus oli 0° ja liikelaajuus (ROM) oli 0° sekä plantaariflexiolle (PF) että dorsaaliflexiolle (DF). Boostereihin on ladattu maksimaalinen jousivastus, jonka Triple Action -nivel sallii. Menetelmän tavoitteena on aloittaa staattinen kohdistus ja lisätä dynaamista liikettä asteittain säätöprosessilla. Tähän prosessiin saattaa liittyä joidenkin jousien poisto vastuksen vähentämiseksi tarvittaessa (*tutustu Jousen jäykkyyden säätö -kohtaan sivulla 13*).

Huomautus: Jos niveltä oli aiemmin säädetty, se tulee palauttaa tehdaskohdistukseen ennen uuteen potilaaseen asennusta. Tätä vaihetta tarvitaan vain, jos nivelen alkuperäisiä tehdasasetuksia on muutettu.

Normaalin ROM:n kohdistuskulman aloituspiste tulee asettaa arvoon 0° (kuva 1). Kantakorko voi olla tarpeen potilaalla, jolla on plantaarifleksion kontraktuura, tai kun PROM:n restriktio on >10°.

Kohdistuksen säätö

Löysytä säätölukkoa (kuusion sisällä) ½-¾ kierrosta kohdistuksen säädön lukituksen avaamiseksi.



Kohdistuksen säätöalue on ±10°

Kohdistuksen lukituksen suositeltu kiristysmomentti on: 10 Nm (90 in-lb)

Huippuvinkkejä: Kuvaa hidastettua videota potilaastasi samalla kun pidät matkapuhelimen kameraa vaakasuunnassa. Näin voit pysäyttää selkeisiin kuviin ja tallentaa enemmän kunkin askeleen vaiheita erottaen eri askeltapahtumat.

ROM-restriktioiden ylimääräisiä pieniä mukautuksia tulee harkita epätasaisilla alustoilla ja portaissa, kun alun säädöt on tehty.

LIKELAAJUUDEN SÄÄTÖ

Käännä boosteria ROM-asetuksen säätämiseksi.

1. vaihe: ROM nolla



Kuva 1. Vapauta / lukitse ROM-säätö käyttäen 1,5 mm:n Kuusiokoloavainta ROM-lukituksen asetusruuvien höllentämiseksi/kiristämiseksi.



Kuva 2. Lisää ROM-asetus 0 asteeseen kääntämällä boosteri kokonaan vastapäivään säätöavaimella.



Kuva 3. Löysytä ROM-säätöruuvia käyttäen 2 mm:n säätöavainta ja nollaa ROM-asetus kääntämällä sinistä ROM-säädintä. ROM-lukituksen säätöruuvia tarvitaan viitteenä tässä säädössä (kuvat 3a ja 3b).



Vaiheet 3a ja 3b



2. vaihe: Staattinen kohdistuksen säätö seisonta-asennossa

- Aseta AFO (nilkan jalkaortoosi) käyttäjän kenkään. Varmista, että kenkä tarjoaa riittävän vakauden AFO:n käyttöön ja että sitä käytetään jatkuvasti, kun AFO:tä säädetään.
- Varmista, että potilaan jalka on kohdistettuna hyvin poikittaisella ja koronaalisella tasolla, jotta ortoosi on sopiva ja jotta sagittaalisien tason liike voidaan maksimoida. Jos tarpeen, harkitse jalkaortoosin lisäämistä tai distaalista hihnaa oikeaoppisen asennon kohdistuksen ylläpitämiseksi. Jos keskiviivan asemointia ei ylläpidetä kunnolla, vielä enemmän mukautettuja lisäratkaisuja saatetaan tarvita.

- Keskity staattisen kohdistuksen säätöihin ja mittaa säärikulma (SVA) saadaksesi aikaan potilaan optimaalisen vakauden ja tasapainon. Tavoite-SVA on 7–10 astetta jalkineyhdistelmän kanssa.
- Älä säädi liikelajajuutta (ROM) potilaan passiivisen liikelajajuuden (PROM) ylitse. Jos potilaan ROM on rajoitettu, harkitse kantakorkojen käyttämistä.



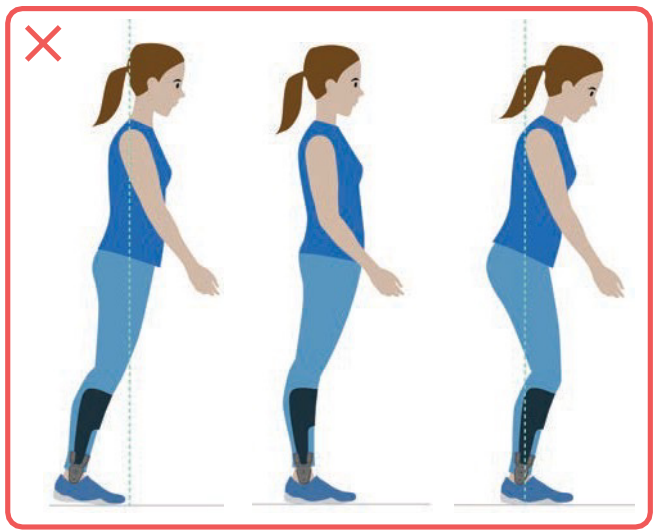
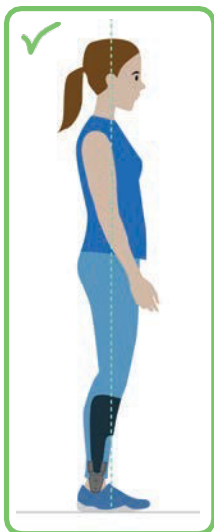
Lisää
PF:ää.

Lisää
DF:ää.

Lisää
DF:ää.

Arvioi tarkemmin staattista seisontakohdistusta:

Varmista, että painolinja, joka ulottuu sarvennoisesta ja kulkee polven keskellä olevasta keskipisteestä, on pystysuora. Tämän linjan tulisi olla noin yksi kolmasosa jalan pituudesta kantapään anteriorisesta osasta nilkkaniveleen.



Lisää
PF:ää.

Lisää
DF:ää.

Lisää
PF:ää.

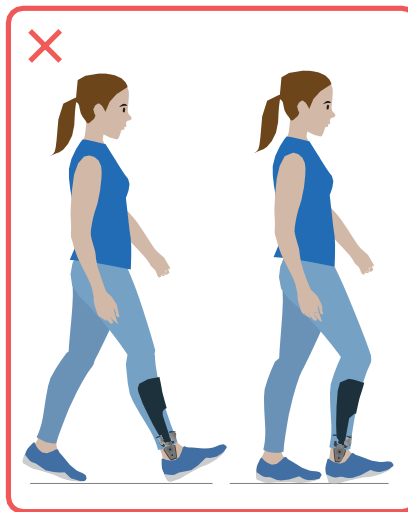
3. vaihe: Heilahdusvaiheen kohdistus

Ennen nivelen dynaamisen liikkeen lisäämistä pyydä potilastasi kävelemään alla lueteltujen seikkojen varmistamiseksi. (Ota huomioon, että tässä tarkkailun vaiheessa tehtävät säädöt on toteutettava 1 aste kerrallaan ja että niiden tulee olla minimaalisia, jos vaiheen 2 kohdistus suoritettiin oikeaoppisesti):

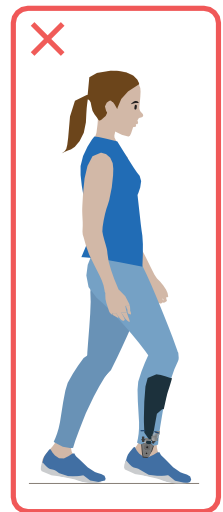
- 1). Varmista sopiva jalan ja lattian välinen kulma (FFA) heilahdusvaiheessa. Alkukosketuksen tulisi olla optimaalinen n. 25 asteessa kantaiskulla. DF:n tai PF:n hienosäätöjä saatetaan tarvita.



Alkukosketuksen soveltuva jalan ja lattian välinen kulma on noin 25 astetta.



Liiallinen FFA.
Lisää PF:n kulmaa.

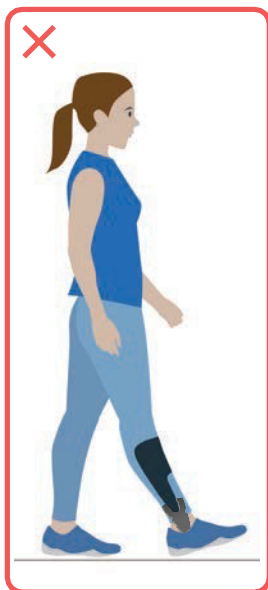


Riittämätön FFA. Lisää DF:ää.

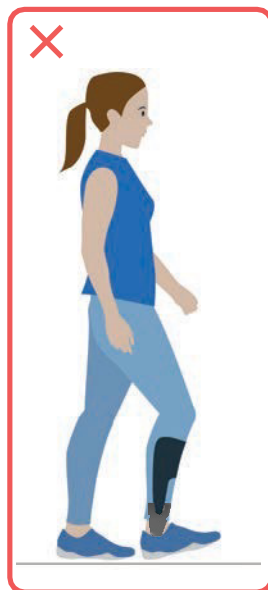
- 2). Alkukosketuksessa polven kulman tulisi olla lähellä loppuekstensiota tai 0°. Jos potilas on fleksiassa alkukosketuksessa (IC), lisää plantaarifleksion määrää. Jos potilas on yliojentuneena eli hyperekstensiassa heti IC:n jälkeen, lisää dorsaalifleksion määrää.



Alkukosketuksen soveltuva jalan ja lattian välinen kulma on noin 25 astetta



Polven liiallinen hyperekstensio. Nilkan dorsaalifleksio, DF.



Liiallinen polven fleksio. Nilkan plantaarifleksio, PF.

Vaiheet 4a ja 4b: Dynaamisen liikkeen ja käynnin vapauden optimointi

Tavoitteena on saada aikaan ortoosi, joka on mahdollisimman vähän rajoittava, ja parantaa samalla potilaan kävelylaatua. Jotta tämä olisi mahdollista, potilaan säären kinematiikkaa on kontrolloitava. Tärkein tekijä ei ole vapauden asteiden määrä vaan liikkeen tarkka kontrolli ja ylläpito koko askelsyklin ajan.

Tässä säätövaiheessa säädä boostereita 2 astetta kerrallaan ja enintään 2 täyden kierroksen verran (tai 10°) kussakin kanavassa. Hyödynnä tarkkailevan käyntianalyysin taitojasi ja ota huomioon potilaan palaute varmistaaksesi, että säädöt eivät aiheuta hallinnan tai kävelyn laadun menetystä.

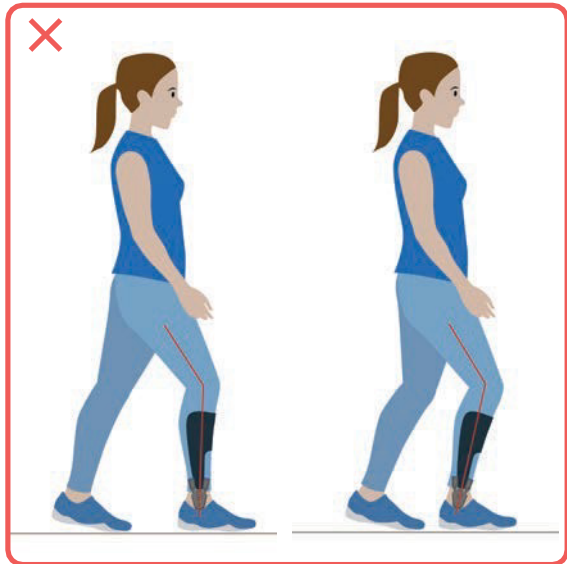
Arvioi kunkin säädön myötä, saiko muutos aikaan parannusta, pysyikö tilanne muuttumattomana vai ilmeni heikkenemistä potilaan kävelysuorituksessa. Jos liikelaajuus (range of motion, ROM) kasvaa eikä käyttäjä havaitse muutosta kävelyssään, se tuo esiin tavoitteemme vähentää liikkeen restriktiota. Jos kävelysuoritus heikkenee, harkitse edelliseen rajoitukseen palaamista säätäen pienemmillä lisäyksillä aiempaan säätöön nähden, kunnes tuloksena on optimaalinen liikelaajuuden asten.



Boosterin päällä oleva ROM-säädin vastaa kunkin kanavan liikelaajuuden asteita. Älä ylitä kahta täyttä kierrosta tai 10°. Etene hitaasti tarkkaillaksesi kävelymuutoksia ja määrittääksesi optimaalisen liikelaajuuden asteen.

Vaihe 4a: Alkutukivaiheen mukautukset-1. Askelluksen ensimmäinen heilahdus

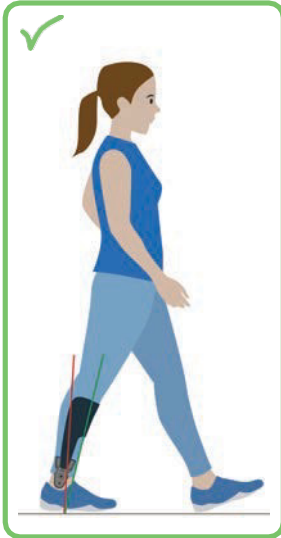
Tässä vaiheessa keskity nilkan eksentriseen kontrolliin alkukosketuksesta siihen, että jalka on tasaisesti maassa. Jos plantaarifleksiossa (PF) tuntuu liikaa vastusta, voit havainnoida varhaista polven fleksiota jalan osuessa maahan. Sitä vastoin jos PF:lle on liian vähän vastusta, seurauksena saattaa olla jalan iskeytyminen tai polven hyperekstensio.



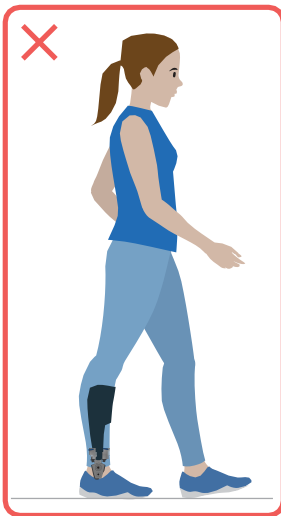
Huomautus: Keskitukivaiheessa säären ja reisiluun kohdistuksen tulisi muistuttaa staattista kohdistusasentoa, joka saavutetaan vaiheessa 2.

Vaihe 4b: Pääöstukivaiheen mukautukset-Askelluksen kolmas heilahdus

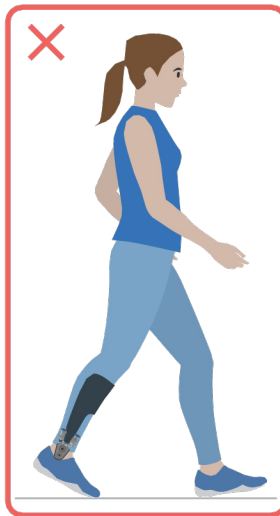
Kiinnitä tässä vaiheessa huomiota siihen, että luot "Suuren V":n reisiluun kulmamomentin pääöstukivaiheessa juuri ennen kantapään nostoa, jotta tuloksena on askelpituuden symmetria: säilytä samalla polven vakaus poistoyönön aikana. Tarkkaile säären eteenpäin etenemistä keskitukivaiheesta eteenpäin. Kyseessä olevan puolen kantapään nousun tulisi täsmätä vastakkaisen lateraalisen raajan alkukosketuksen kanssa. Tee mukautuksia 2 astetta kerrallaan anteriorista (dorsaaliflektion) boosteria käyttäen.



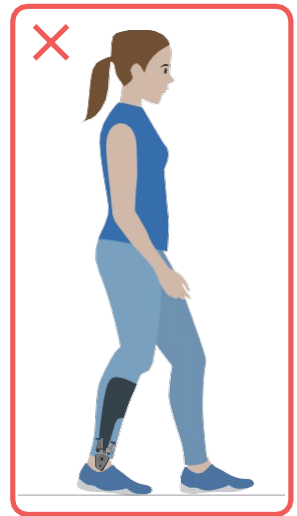
Kantapään nousu ajoitettu tapahtumaan heti vastakkaisen lateraalisen raajan alkukontaktin jälkeen. Yhtäpitkä askelpituus saavutetaan molemmissa raajoissa.



Polvi yliojentuu keskitukivaiheen jälkeen. Lisää DF:n ROM:ia.



Varhainen kantapään nousu, ennen kontralateralisen raajan IC:tä. Lisää DF:n ROM:ia.



LOPUN TURVALLISUUSTARKISTUS JA DOKUMENTOINTI:

Poista potilaasi AFO. Aseta boosterin lukitusruuvit 1,5 mm:n Kuusiokoloavaimella.

Dokumentoi: Kohdistuskulma _____

Posteriorisen kanavan ROM-asetus _____

Anteriorisen kanavan ROM-asetus _____

Tarkista loppumomentti 10 Nm:ssä ja lisää Loctitea kääntöruuviin ja nokkamutteriin tarvittaessa:



3B76

Nivelruuvi	10 Nm
Nokkamutteri	10 Nm
Kohdistuslukko	10 Nm

JOUSEN JÄYKKYYDEN SÄÄTÖ

Method TA:n boosterin jouset voidaan määrittää neljällä eri jäykkyysvaihtoehdolla. Kaikki Method TA:t on määritetty ennakkoon jousikonfiguroinnilla 4.

Viitteeksi: jousikonfiguroinnin 1 jäykkyys on noin 3 kertaa suurempi kuin perinteisellä metallisella nilkkanivelellä, ja se soveltuu lievien heilahdusvaiheen vikojen hallintaan.

Boosterin jousen jäykkyys kasvaa lineaarisesti jousen konfigurointiluvun myötä. Jousen konfigurointi 4 on noin 18 kertaa jäykempi kuin perinteisellä metallisella nilkkanivelellä. Kaikkien jousivaihtoehtojen maksimaalinen aktiivinen ROM on 10 astetta.

JOUSIKONFIGUROINNIT



Jousi-konfigurointi	1	2	3	4
Boosteria tarvitaan	Ei	Kyllä	Kyllä	Kyllä
Pohjajousi	Vakio	Vakio	Vakio	Vakio
Yläjousi	Ei ole	Vakio	Korkea	Korkea ja vakio
Jäykkyys	X1 (alhainen)	X2 (kohtalainen)	X4 (korkea)	X5 (erittäin korkea)
Maksimi-ROM	10°	10°	10°	10°

BOOSTERIN JOUSEN UUELLEENKONFIGUROINTI

Boosterin jousen konfiguroinnin muuttaminen:

1. Lisää ROM-asetus 15 asteeseen kääntämällä boosteria vastapäivään boosterin jousen kompression vähentämiseksi (Kuva 4).
2. Irrota boosterin jousen ROM-säätimen ruuvi ja ROM-säädin (kuva 5).
3. Irrota pidätyslevy ja asenna haluamasi jousikonfigurointi (Kuva 6).



Kuva 4. Säädä boosteri 15 asteen liikelaajuuteen (ROM).

Kuva 5. Irrota ROM-säätöruuvi ja ROM-säädin.

Kuva 6. Irrota pidätyslevy ja asenna haluamasi jousikonfigurointi.

HUOLTO

Voitele nivelholkki ajoittain pienellä lorauksella ei-synteettistä kevyttä koneöljyä. Tarkista osa kuuden kuukauden välein kuluneiden tai vaurioituneiden osien sekä liiallisen välyksen tai kulumisen varalta. Jos kuluneita tai vaurioituneita osia havaitaan, vaihda ne.

Tuotteen käyttöänsä maksimoimiseksi huolla osa seuraavan huoltotaulukon mukaan:

	Tilausnro	Kuvaus	Aikaväli
	3B76-A3-HD-6-B	6 kuukauden huoltosarja -Nivelholkki -Nivelruuvi -Kulumislevy -Teflonrasva	6 kuukauden välein
Malli 3B76-A3	3B76-A3-HD-12-B	12 kuukauden huoltosarja -Vakiojousi (sininen) -Erittäin jäykkä jousi boosteria varten (hopea) -Nivelholkki -Nivelruuvi -Kulumislevy -Teflonrasva	12 kuukauden välein

Jokaisen määräaikaishuollon yhteydessä tai potilaan seurantakäynnillä suositellaan vahvasti, että ortoosiin ja osan/osien oikeaoppinen toimivuus tarkistetaan alla olevan tarkistusluettelon mukaisesti.

- Arvioi kannakkeen liikerata.
- Tarkista, että osa vastustaa liikettä aktiivisesti.
- Puhdista nivelpää kaikesta pölystä ja liasta.
- Tarkista osa ja jouset näkyvän kulumisen varalta ja vaihda tarvittaessa.
- Varmista, että kaikki kiinnikkeet on kunnolla kiristetty.

Triple Action -nilkkanivelen purku-/kokoamisohjeita ja varaosaluetteloa varten tutustu mallin 3B76 käyttöohjeeseen. ▶





635 Executive Dr. Troy, MI 48083

P 800-521-2192 248-588-7480

BeckerOrthopedic.com | **f** **🐦** **in**

Mallisuoja D957655
©2025 Becker Orthopedic Appliance
Co. Kaikki oikeudet pidätetään.
Tarkistusversio 1/01/25

EC **REP**

Acorn Regulatory Consultancy Services Limited
Knockmorris Cahir Co. Tipperary Irlanti,
Postinumero: E21 R766
Puh. 012 4626 8456
Faksi 012 4626 8648

