(19) RÉPUBLIQUE FRANÇAISE

INSTITUT NATIONAL
DE LA PROPRIÉTÉ INDUSTRIELLE

PARIS

(11) N° de publication : **2 578 740**
(à n'utiliser que pour les commandes de reproduction)

(21) N° d'enregistrement national : **85 03804**

(51) Int Cl⁴ : A 61 F 5/01, 13/10.

(12) DEMANDE DE BREVET D'INVENTION A1

(22) Date de dépôt : 13 mars 1985.

(30) Priorité :

(43) Date de la mise à disposition du public de la demande : BOPI « Brevets » n° 38 du 19 septembre 1986.

(60) Références à d'autres documents nationaux apparentés :

(71) Demandeur(s) : *DREANT Jean.* — FR.

(72) Inventeur(s) : Jean Dreant.

(73) Titulaire(s) :

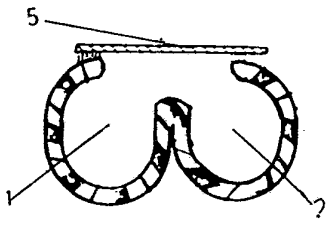
(74) Mandataire(s) : A. Roman.

(54) Orthèse dynamique de syndactylisation pour mobilisation précoce des fractures déplacées des doigts et entorses des quatre derniers doigts de la main.

(57) L'objet de l'invention concerne une orthèse dynamique de syndactylisation pour mobilisation précoce des fractures déplacées des doigts et entorses des quatre derniers doigts de la main.

Elle permet une rééducation fonctionnelle précoce.

Il est constitué par la mise en place d'une substance thermo-malléable formant gouttière rigide à alvéolage parallèle 1, 2 combinée avec un cerclage de l'espace libre par bande souple auto-collante 5.



FR 2 578 740 - A1

Vente des fascicules à l'IMPRIMERIE NATIONALE, 27, rue de la Convention — 75732 PARIS CEDEX 15

L'objet de l'invention concerne une orthèse dynamique de syndactilisation pour mobilisation précoce des fractures déplacées des doigts et entorses des quatre derniers doigts de la main. Elle permet une rééducation fonctionnelle précoce.

Jusqu'à ce jour les fractures ou entorses des doigts étaient traitées par immobilisation complète du doigt par du plâtre ou attelle métallique et cela pendant trois semaines, de plus l'immobilisation par sparadrap était utilisé dans certains cas mais avec des résultats non satisfaisants par manque de solidité du montage.

Le dispositif suivant l'invention supprime ces incconvénients et donne la possibilité de syndactiliser deux doigts, permet une mobilisation immédiate du doigt traumatisé par l'intermédiaire du doigt sain voisin,tout en assurant une immobilisation totale et parallélisation parfaite des deux phalanges.

Il est constitué par la mise en place d'une substance thermo-malléable formant gouttière rigide à alvéolage parallèle combinée avec un cerclage de l'espace libre par bande souple auto-collante.

Sur les dessins annexés, donnés à titre d'exemple non limitatif, d'une des formes de réalisation de l'objet de l'invention :

La figure 1 montre vu en élévation et en coupe une orthèse pour deux phalanges.

La figure 1 représente une orthèse pour trois phalanges

La figure 3 est une vue en perspective de l'application du dispositif.

L'appareil (figures 1, 2, 3) est constitué par une pièce rigide d'immobilisation à deux alvéolages 1, 2, cerclant deux phalanges 3, 4 et par une pièce souple ou bande auto-collante 5 qui rend la contention parfaite.

Pour immobiliser trois phalanges on utilise les mêmes éléments avec trois alvéolages rigides 6, 7, 8 et une double bande souple auto-collante 9, 10.

Ce dispositif permet ainsi de stabiliser une fracture ou entorse de un ou plusieurs doigts.

La main n'est pas immobilisée, mais on immobilise d'une manière physiologique les lésions sans risque de déplacement secondaire dans des délais allant de quinze jours à trois semaines.

On évite les enraidissements articulaires des doigts.

On raccourcit d'une manière notable les délais de consolidation.

L'application des résines synthétiques thermo-formables ou thermo-malléables permet une adaptation parfaite de l'orthèse à chaque patient sans nuire à la contention toujours assurée par le cerclage souple.

Ce produit industriel s'adapte à toutes les tailles de doigts.

Toutefois les dimensions et dispositions des divers éléments comme d'ailleurs les matières utilisées pour leur fabrication pourront varier dans la limite des équivalents sans changer pour cela, la conception générale de l'invention qui vient d'être décrite.

REVENDICATIONS

1° Dispositif d'orthèse dynamique de syndactilisation pour mobilisation précoce de fractures déplacées ou entorses des quatre derniers doigts de la main permettant une rééducation fonctionnelle sans risque de déplacement par contention stabilisée et adaptation à toutes formes de phalanges se caractérisant par la combinaison d'une pièce rigide d'immobilisation à alvéolages multiples (1, 2) cerclant deux phalanges (3, 4) avec une pièce souple auto-collante (5) de cerclage de la partie ouverte de l'orthèse.

2° Dispositif suivant la revendication 1 se caractérisant par le fait l'élément rigide (1, 2) est constitué préférentiellement par une résine synthétique thermo-formable ou thermo-malléable.

3°Dispositif suivant la revendication 1 se caractérisant par le fait que l'élément rigide peut comporter trois alvéolages (6, 7 8) avec double bande souple auto-collante de contention (9, 10).

PL UNIQUE

2578740

FIG 1

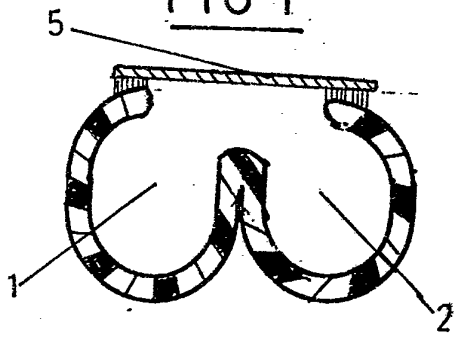


FIG 2

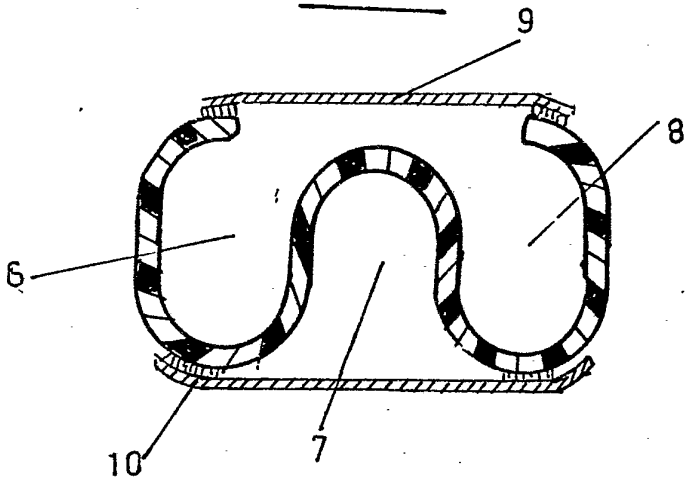


FIG 3

