

Osseodensification

即時インプラント埋入



Immediate Implant
Placement Protocol

- 外傷のない、または最小限のフラップ反転による抜歯
- インプラントの直径は歯根の頂部よりもわずかに広いものを選択
- デンサーバーを全ステップで使用し、逆回転のオッセオデンシフィケーションモードを使用
- 最終的なデンサーバーの頂部直径は歯根の頂部直径以上であること
- よく潤った70/30の海綿骨/皮質骨複合同種移植片を使用してソケットを充填
- 同種移植片を圧密化するため、最後に使用したバーよりも一段小さいデンサーバーを使用
- **インプラントの安定性は主にソケットの頂部部分によって提供されるべき**

ステップ1:

外傷のない、または最小限のフラップ反転による抜歯およびソケットの肉芽除去後、パイロットドリルを使用して時計回りのモードでインプラントの軌跡を達成します。



ステップ1:

ステップ2a:

インプラントの直径を歯またはソケットの頂部直径に基づいて選択します。インプラントは歯根の頂部よりもわずかに広い必要があります。これにより、インプラントの安定性は主にソケットの頂部部分によって提供されます。

ステップ2a:

ステップ2b:

インプラントの準備バーとして、歯またはソケットの頂部直径に基づいてデンサーバーを選択します。最終的なデンサーバーは歯またはソケットの頂部直径以上である必要があります。

ステップ2b:

ステップ3:

インプラントの種類と直径に応じて、デンサーバーを全ステップで使用します。パイロットオステオトミーの後、手術モーターを逆回転のデンシファイモード（逆回転、灌流を伴う800-1500rpm）に切り替えます。狭いデンサーバーから始め、所定の深さに達するまでデンサーバーを使用します（ランニングバーをオステオトミーに導入し、触覚フィードバックを感じたら、オステオトミーから押し上げられるのを感じたらリフトオフし、ポンピング動作で圧力を再び加えます）。

ステップ3:



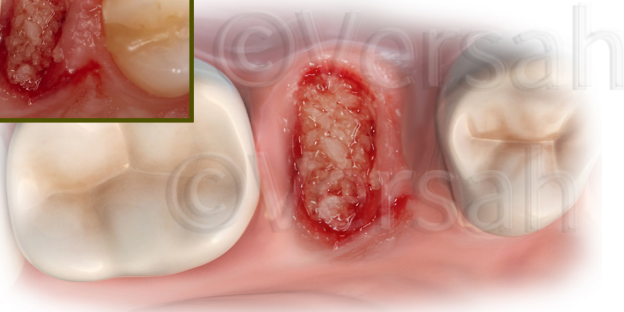
We believe innovative medical technology must be biologically viable and able to translate to predictable and reproducible procedures.

ステップ3:

ステップ2Bで指定されたバーに達するまで、広いデンサーバーを順次使用します。バーの直径が大きくなるにつれて、頂部の骨がゆっくりと拡大し、指定されたインプラント直径に対応するようになります。



ステップ4:

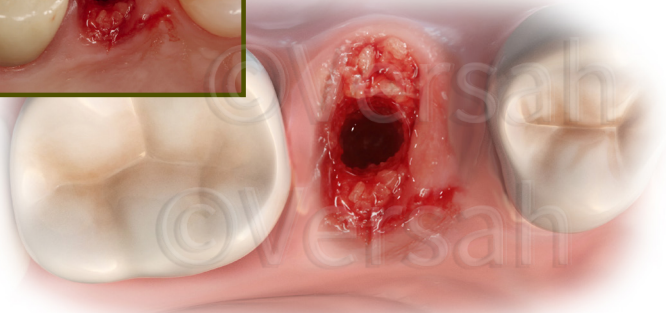


ステップ4:

よく潤った同種移植片をソケットに緩やかに充填します。同種移植片は70/30の海綿骨/皮質骨の組み合わせが望ましいです。

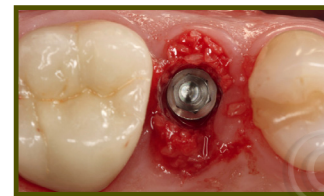


ステップ5:

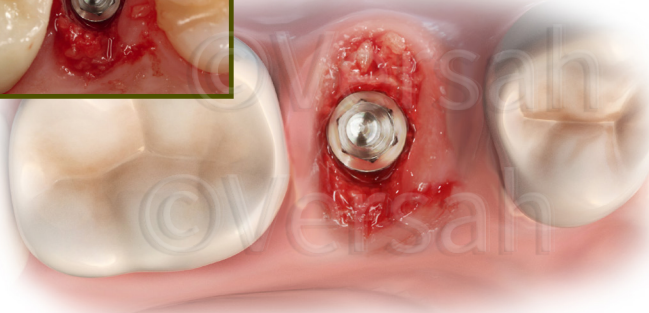


ステップ5:

圧密された同種移植片は、抜歯ソケットでインプラントの一次安定性を向上させる可能性があります。ソケットの準備に使用した最後のバーよりも一段小さいデンサーバーを使用し、逆回転モードで低速150-200rpm、灌流なしで使用し、同種移植片をソケット壁に圧密します。同じインプラント準備の軌跡をたどります。



ステップ6:



ステップ6:

インプラントを埋入します。手術モーターを使用してインプラントを埋入する場合、設置トルクの最大値に達するとユニットが停止することがあります。トルク表示レンチを使用して、インプラントを手動で適切な深さまで埋入します。

