Systèmes Didactiques s.a.r.l.
Equipement pour l'enseignement expérimental, scientifique et technique

Date d'édition : 07.11.2026



Ref : EWTSOCLA16

CLA 16 Modèle de simulation pour arthroscopie de l'articulation de la main

selon les indications du docteur en médecine H. Hempfling, maître de conférence.
Le modèle se compose d'une main en matières plastiques, dans laquelle sont insérés les os du carpe et de l'avant-bras, le radius et le cubitus, ainsi que le disque articulaire radio-ulnaire et les ligaments intra articulaires visibles qui stabilisent la rangée du carpe.
Sur la face externe du modèle de la main, deux voies d'abord sont prévues vers l'intérieur de l'articulation, l'une radio-dorsale, l'autre ulno dorsale.
Le disque articulaire radio-ulnaire peut être monté sur le cubitus; les ligaments flexeurs et extenseurs du carpe sont fixés par des dispositifs à broche et peuvent ainsi être échangés et remplacés.
Avec pied de support

Hauteur 48 cm, largeur 26 cm, profondeur 10 cm, poids 1,2 kg.

Catégories / Arborescence

Sciences > Modèles Anatomiques ? Botaniques > Anatomie > Préparations osseuses artificielles > Squelettes de main
Sciences > Médecine Infirmier Soins > Simulateurs gestes médicaux

SYSTEMES DIDACTIQUES s.a.r.l.
Savoie Hexapole - Actipole 3 - 242 Rue Maurice Herzog - F 73420 VIVIERS DU LAC
Tel : 04 56 42 80 70 | Fax : 04 56 42 80 71
www.systemes-didactiques.fr