

# Indirekte Bracketpositionierung mit höchster Präzision



Erich Silli

*Anspruchsvolle KieferorthopädInnen sind sich einig: Bei kritischer Betrachtung orthodontischer Behandlungsergebnisse stellt man fest, dass trotz größten Bemühens und korrekter behandlungstechnischer wie auch biomechanischer Vorgehensweise ideale Endergebnisse eher die Ausnahme als die Regel darstellen.*

▶ Erich Silli

Das Erreichen einer idealen statischen und dynamischen Okklusion gepaart mit zufriedenstellender Ästhetik mit Hilfe direkt geklebter festsitzender Multibracket-Apparaturen ist trotz Anwendung vorprogrammierter Systeme auch heute noch äußerst schwierig.

Motor der Entwicklung von Orthorobot® war das Bestreben, die mit der direkten Bracketpositionierung verbundenen unvermeidbaren klinischen Ungenauigkeiten wie zum Beispiel Inkongruenzen zwischen Bracketbasis und Zahnoberfläche, morphologische Variationen, Zahngrößendiscrepanzen, Positionierungsfehler etc., durch den Einsatz von Labor- und Robotertechnik zu minimieren.

Vor allem in der Lingualtechnik ist die indirekte Klebetechnik auf Grund anatomischer und technischer Besonderheiten unerlässlich. Kombiniert mit der Erstellung diagnostischer oder virtueller Setups entstanden in den letzten Jahren unterschiedlichste mehr oder weniger exakte Positionierungstechniken.

## Was ist Orthorobot®?

Es handelt sich hierbei um ein hochpräzises computerunterstütztes indirektes Bracketpositionierungsverfahren, das mit Hilfe des Industrieroboters RX 60 auf Basis eines Ziel-Setups arbeitet.

Eine Visualisierung des angestrebten Behandlungszieles durch Erstellung eines diagnostischen Setups liefert einen Ge-

## **kontakt:**

Erich Silli  
 Dr. Dr. Silvia M. Silli  
 Waidhausenstr. 11  
 A-1140 Wien  
 Tel.: +43(0)1/9 14 90 90  
 E-Mail: [silvia@silli.com](mailto:silvia@silli.com)  
[www.kieferorthopaedie.at](http://www.kieferorthopaedie.at)



Abb. 1



Abb. 2



Abb. 1–3: Klinisches Beispiel 1.