



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 209347111 U

(45)授权公告日 2019.09.06

(21)申请号 201822014227.8

(22)申请日 2018.12.03

(73)专利权人 中国人民解放军海军总医院

地址 100000 北京市海淀区阜成路6号

(72)发明人 王希友

(74)专利代理机构 北京市广友专利事务所有限

责任公司 11237

代理人 张仲波

(51)Int.Cl.

A61B 17/062(2006.01)

A61B 17/04(2006.01)

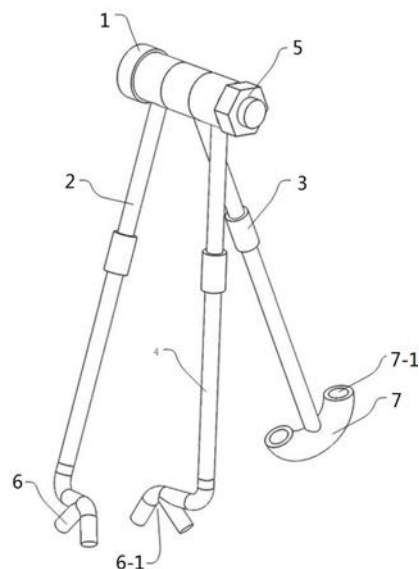
权利要求书1页 说明书3页 附图1页

(54)实用新型名称

一种腹腔镜下缝合引导器

(57)摘要

本实用新型公开的一种腹腔镜下缝合引导器,其包括固定轴、第一支杆、第二支杆及第三支杆,第一支杆、第二支杆及第三支杆的上端套装于固定轴上并由锁紧螺母固定;第一支杆及第三支杆的下端设置有限位部件,以形成一穿线缺口;第二支杆设置在第一支杆与第三支杆之间,第二支杆的下端设置有引导筒,引导筒上设置有通孔;所述引导筒上的通孔与限位部件上的穿线缺口在同一条直线上。本实用新型提供的一种腹腔镜下缝合引导器,用于腹腔镜底下的缝合,其结构合理,对缝合针上的引线进行准确定位及引导,有效提高缝合的准确度,同时提高了腹腔镜下缝合的效率。



1. 一种腹腔镜下缝合引导器, 其特征在于, 包括固定轴、第一支杆、第二支杆及第三支杆, 第一支杆、第二支杆及第三支杆的上端套装于固定轴上并由锁紧螺母固定; 第一支杆及第三支杆的下端设置有限位部件, 以形成一穿线缺口; 第二支杆设置在第一支杆与第三支杆之间, 第二支杆的下端设置有引导筒, 引导筒上设置有通孔; 所述引导筒上的通孔与限位部件上的穿线缺口在同一条直线上。

2. 根据权利要求1所述的腹腔镜下缝合引导器, 其特征在于, 所述第一支杆、第二支杆及第三支杆沿固定轴自由转动。

3. 根据权利要求1所述的腹腔镜下缝合引导器, 其特征在于, 所述第一支杆及第三支杆的限位部件设置在第二支杆的同一侧。

4. 根据权利要求3所述的腹腔镜下缝合引导器, 其特征在于, 所述限位部件为V形结构, 其上的穿线缺口朝下设置。

5. 根据权利要求1所述的腹腔镜下缝合引导器, 其特征在于, 所述引导筒为弧形管, 其形状与弧形缝合针匹配设置。

6. 根据权利要求2所述的腹腔镜下缝合引导器, 其特征在于, 所述第一支杆、第二支杆及第三支杆为伸缩杆。

7. 根据权利要求1所述的腹腔镜下缝合引导器, 其特征在于, 所述第一支杆、第二支杆及第三支杆包括转筒及杆体, 杆体垂直设置在转筒上, 所述杆体为伸缩杆, 所述转筒套装于固定轴上。

8. 根据权利要求7所述的腹腔镜下缝合引导器, 其特征在于, 所述腹腔镜下缝合引导器还包括支杆锁紧器, 其设置在转筒周向的固定孔内, 支杆锁紧器的末端与固定轴抵接。

一种腹腔镜下缝合引导器

技术领域

[0001] 本实用新型涉及医疗器械技术领域,尤其涉及一种腹腔镜下缝合引导器。

背景技术

[0002] 腹腔镜手术就是利用腹腔镜及其相关器械进行的手术:使用冷光源提供照明,将腹腔镜镜头插入腹腔内,运用数字摄像技术使腹腔镜镜头拍摄到的图像通过光导纤维传导至后级信号处理系统,并且实时显示在专用监视器上。然后医生通过监视器屏幕上所显示患者器官不同角度的图像,对病人的病情进行分析判断,并且运用特殊的腹腔镜器械进行手术。

[0003] 目前现有的腹腔镜缝合手术过程中,其操作方式与体外缝合手术的操作方式大体相同,主要通过持针器夹持手术针进行相关缝合和打结操作。在腹腔镜底下缝合时,操作环境主要处于腹腔内,由于是二维的视野,操作空间较为狭小,缝合针不容易在空间中进行定位,一定程度上影响缝合的准确度和缝合效率。

[0004] 因此,亟需设计一种腹腔镜下缝合引导器,解决现有技术中存在的问题。

实用新型内容

[0005] 本实用新型的目的是针对上述技术问题,本实用新型提供的腹腔镜下缝合引导器,其结构合理,对缝合针上的引线进行准确定位及引导,有效提高缝合的准确度,同时提高了腹腔镜下缝合的效率。

[0006] 为解决上述技术问题,本实用新型提供的一种腹腔镜下缝合引导器,包括固定轴、第一支杆、第二支杆及第三支杆,第一支杆、第二支杆及第三支杆的上端套装于固定轴上并由锁紧螺母固定;第一支杆及第三支杆的下端设置有限位部件,以形成一穿线缺口;第二支杆设置在第一支杆与第三支杆之间,第二支杆的下端设置有引导筒,引导筒上设置有通孔;所述引导筒上的通孔与限位部件上的穿线缺口在同一条直线上。

[0007] 在一些实施例中,所述第一支杆、第二支杆及第三支杆沿固定轴自由转动。

[0008] 在一些实施例中,所述第一支杆及第三支杆的限位部件设置在第二支杆的同一侧。

[0009] 在一些实施例中,所述限位部件为V形结构,其上的穿线缺口朝下设置。

[0010] 在一些实施例中,所述引导筒为弧形管,其形状与弧形缝合针匹配设置。

[0011] 在一些实施例中,所述第一支杆、第二支杆及第三支杆为伸缩杆。

[0012] 在一些实施例中,所述第一支杆、第二支杆及第三支杆包括转筒及杆体,杆体垂直设置在转筒上,所述杆体为伸缩杆,所述转筒套装于固定轴上。

[0013] 在一些实施例中,所述腹腔镜下缝合引导器还包括支杆锁紧器,其设置在转筒周向的固定孔内,支杆锁紧器的末端与固定轴抵接。

[0014] 本实用新型有益效果:

[0015] 本实用新型提供的一种腹腔镜下缝合引导器,用于腹腔镜底下的缝合,其结构合

理,对缝合针上的引线进行准确定位及引导,有效提高缝合的准确度,同时提高了腹腔镜下缝合的效率。

附图说明

[0016] 通过结合以下附图所作的详细描述,本实用新型的上述优点将变得更清楚和更容易理解,这些附图只是示意性的,并不限制本实用新型,其中:

[0017] 图1是本实用新型所述腹腔镜下缝合引导器的结构示意图;

[0018] 图2是图1对腹腔镜下缝合引导器的爆炸图。

[0019] 图中:

[0020] 1.固定轴;2.第一支杆;3.第二支杆;4.第三支杆;5.锁紧螺母;6.限位部件;6-1.穿线缺口;7.引导筒;7-1.通孔。

具体实施方式

[0021] 图1至图2是本实用新型所述一种腹腔镜下缝合引导器的相关示意图,下面结合具体实施例和附图,对本申请进行详细说明。

[0022] 在此记载的实施例为本实用新型的特定的具体实施方式,用于说明本实用新型的构思,均是解释性和示例性的,不应解释为对本实用新型实施方式及本实用新型范围的限制。除在此记载的实施例外,本领域技术人员还能够基于本申请权利要求书和说明书所公开的内容采用显而易见的其它技术方案,这些技术方案包括采用对在此记载的实施例的做出任何显而易见的替换和修改的技术方案。

[0023] 本说明书的附图示意图,辅助说明本实用新型的构思,示意性地表示各部分的形状及其相互关系。请注意,为了便于清楚地表现出本实用新型实施例的各部件的结构,相同的参考标记用于表示相同的部分。

[0024] 本申请所述一种腹腔镜下缝合引导器的结构示意图,如图1及图2所示,其包括固定轴1、第一支杆2、第二支杆3及第三支杆4,第一支杆2、第二支杆3及第三支杆4的上端套装于固定轴1上并由锁紧螺母5固定;第一支杆2及第三支杆4的下端设置有限位部件6,以形成一穿线缺口6-1;第二支杆3设置在第一支杆2与第三支杆4之间,第二支杆3的下端设置有引导筒7,引导筒7上设置有通孔7-1;所述引导筒7上的通孔7-1与限位部件6上的穿线缺口6-1在同一条直线上。

[0025] 使用时,首先,将第一支杆2、第二支杆3及第三支杆4的引导器收拢好并通过腹腔镜套管置入腹腔内;然后,将引导器的第一支杆2、第二支杆3及第三支杆4之间的角度调节到合适的大小,旋紧锁紧螺母5锁紧。缝合针上的引线依次穿过引导管7上的通孔7-1及限位部件6上的穿线缺口6-1,由于所述引导筒7上的通孔7-1与限位部件6上的穿线缺口6-1在同一条直线上,这样,可以对缝合针上的引线进行准确定位,有效提高了缝合手术的精度及效率。

[0026] 本申请中,所述第一支杆2、第二支杆3及第三支杆4沿固定轴1自由转动,这样,引导器上的第一支杆2、第二支杆3及第三支杆4之间的角度可以调节至合适的大小。

[0027] 在一些实施例中,所述第一支杆2及第三支杆4的限位部件6设置在第二支杆3的同一侧;这样,在第一支杆2、第二支杆3及第三支杆4收拢后,腹腔镜下缝合引导的体积相对较

小,以便提高引导器置入腹腔的便捷性。

[0028] 在图1所示的实施例中,所述限位部件6为V形结构,其上的穿线缺口6-1朝下设置。缝合针上的引线穿过限位部件6上的穿线缺口6-1向前导引,提高了缝合手术的精度及效率。

[0029] 在本申请中,所述引导筒7为弧形管,其形状与弧形缝合针匹配设置。这样弧形缝合针可以顺畅的穿过引导筒7,以便顺利开展腹腔镜下缝合手术。

[0030] 本申请中,所述第一支杆2、第二支杆3及第三支杆4为伸缩杆。这样,支杆可以根据需要调整至合适的长度,以便开展腹腔镜下手术缝合手术。

[0031] 在一些实施例中,所述第一支杆2、第二支杆3及第三支杆4包括转筒及杆体,杆体垂直设置在转筒上,所述杆体为伸缩杆,所述转筒套装于固定轴1上。所述腹腔镜下缝合引导器还包括支杆锁紧器,其设置在转筒周向的固定孔内,支杆锁紧器的末端与固定轴1抵接。这样,可以通过支杆锁紧器逐一对第一支杆2、第二支杆3及第三支杆4进行锁紧固定,与锁紧螺母统一锁紧相比,逐一锁紧固定能够腹腔镜下缝合引导器调整的难度,提高支杆角度调整的效率。

[0032] 下面简要阐述本申请所述一种腹腔镜下缝合引导器的使用步骤:

[0033] 首先,将第一支杆2、第二支杆3及第三支杆4的引导器收拢好并通过腹腔套管置入腹腔内;

[0034] 然后,将引导器的第一支杆2、第二支杆3及第三支杆4调整至合适的长度,将引导器的第一支杆2、第二支杆3及第三支杆4之间的角度调节到合适的大小,旋紧锁紧螺母5锁紧;

[0035] 缝合时,缝合针上的引线依次穿过引导管7上的通孔7-1及第三支杆4上的穿线缺口6-1及第一支杆2上的穿线缺口6-1,由于所述引导筒7上的通孔7-1与限位部件6上的穿线缺口6-1在同一条直线上,这样,缝合针上的引线可以准确定位,有效提高了缝合手术的精度及效率。

[0036] 与现有技术相比本实用新型提供一种腹腔镜下缝合引导器,用于腹腔镜底下的缝合,其结构合理,对缝合针上的引线进行准确定位及引导,有效提高缝合的准确度,同时提高了腹腔镜下缝合的效率,具有较好的推广价值。

[0037] 本实用新型不局限于上述实施方式,任何人在本实用新型的启示下都可得出其他各种形式的产品,但不论在其形状或结构上作任何变化,凡是具有与本申请相同或相近似的技术方案,均落在本实用新型的保护范围之内。

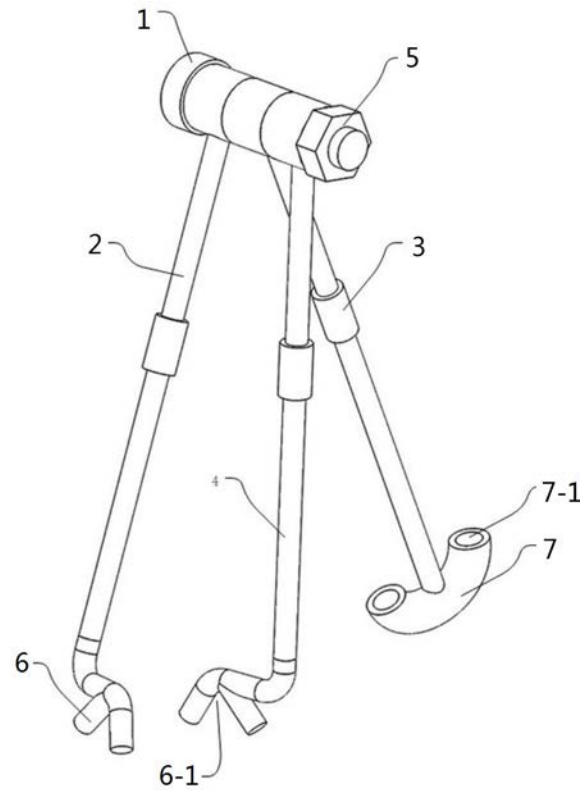


图1

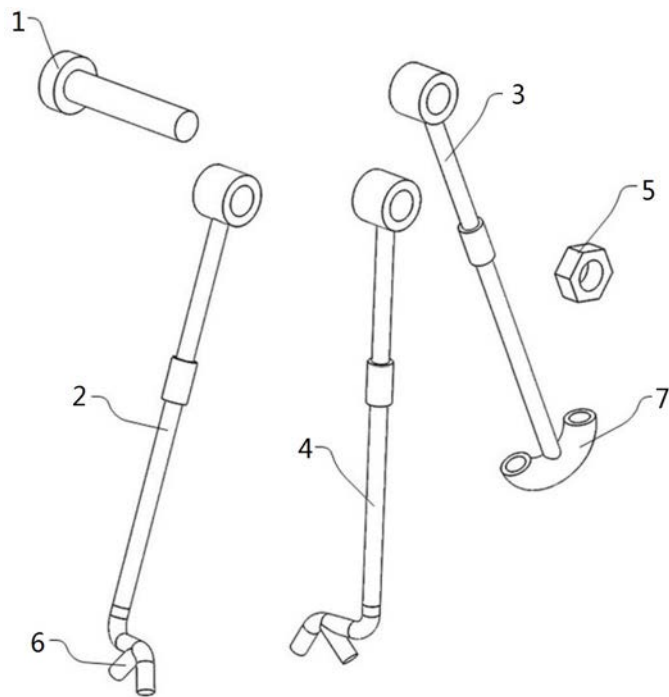


图2

专利名称(译)	一种腹腔镜下缝合引导器		
公开(公告)号	CN209347111U	公开(公告)日	2019-09-06
申请号	CN201822014227.8	申请日	2018-12-03
[标]申请(专利权)人(译)	中国人民解放军海军总医院		
申请(专利权)人(译)	中国人民解放军海军总医院		
当前申请(专利权)人(译)	中国人民解放军海军总医院		
[标]发明人	王希友		
发明人	王希友		
IPC分类号	A61B17/062 A61B17/04		
外部链接	Espacenet SIPO		

摘要(译)

本实用新型公开的一种腹腔镜下缝合引导器，其包括固定轴、第一支杆、第二支杆及第三支杆，第一支杆、第二支杆及第三支杆的上端套装于固定轴上并由锁紧螺母固定；第一支杆及第三支杆的下端设置有限位部件，以形成一穿线缺口；第二支杆设置在第一支杆与第三支杆之间，第二支杆的下端设置有引导筒，引导筒上设置有通孔；所述引导筒上的通孔与限位部件上的穿线缺口在同一条直线上。本实用新型提供了一种腹腔镜下缝合引导器，用于腹腔镜底下的缝合，其结构合理，对缝合针上的引线进行准确定位及引导，有效提高缝合的准确度，同时提高了腹腔镜下缝合的效率。

