



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 109431564 A

(43)申请公布日 2019.03.08

(21)申请号 201811337815.3

(22)申请日 2018.11.12

(71)申请人 曹策

地址 255036 山东省淄博市淄川区太河镇  
曹家村263号

(72)发明人 曹策 田雪

(51)Int.Cl.

A61B 17/06(2006.01)

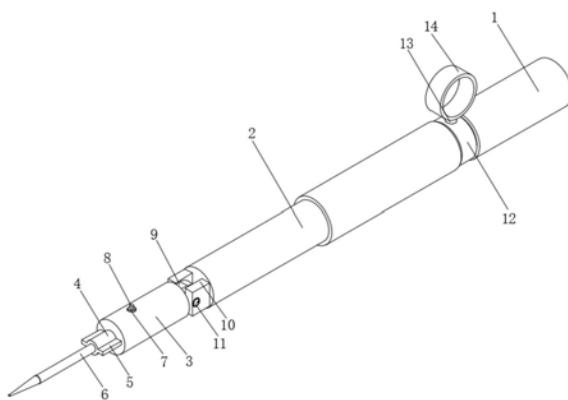
权利要求书1页 说明书3页 附图1页

(54)发明名称

一种腹腔镜手术持针设备

(57)摘要

本发明公开了一种腹腔镜手术持针设备，包括把手和安装座，把手侧表面开设的凹槽内滑动连接有伸缩杆，伸缩杆的侧表面设有两个固定块，安装座的侧表面设有转动块，转动块设置在两个固定块之间，固定块的侧表面和转动块的侧表面均开设有通孔，通孔内转动连接有转动柱，安装座侧表面开设的凹槽内滑动连接有安装杆，安装杆的两侧表面均设有滑条，安装座的凹槽内侧表面开设有与滑条对应的滑槽，安装杆的侧表面设有手术针。本腹腔镜手术持针设备，通过安装杆将手术针固定在安装座处，并通过固定螺栓固定手术针，在操作过程中不需要医生手动夹紧，同时可以根据手术需要调节角度和长度等，操作简单，使用方便。



1. 一种腹腔镜手术持针设备,包括把手(1)和安装座(3),其特征在于:所述把手(1)侧表面开设的凹槽内滑动连接有伸缩杆(2),伸缩杆(2)的侧表面设有两个固定块(10),安装座(3)的侧表面设有转动块(9),转动块(9)设置在两个固定块(10)之间,固定块(10)的侧表面和转动块(9)的侧表面均开设有通孔,通孔内转动连接有转动柱(11),安装座(3)侧表面开设的凹槽内滑动连接有安装杆(4),安装杆(4)的两侧表面均设有滑条(5),安装座(3)的凹槽内侧表面开设有与滑条(5)对应的滑槽(17),安装杆(4)的侧表面设有手术针(6)。

2. 根据权利要求1所述的一种腹腔镜手术持针设备,其特征在于:所述安装座(3)的上表面开设有螺孔,螺孔内螺纹连接有固定螺栓(7),固定螺栓(7)的上表面设有六角块(8),安装杆(4)的上表面开设有与螺栓(7)对应的通孔。

3. 根据权利要求1所述的一种腹腔镜手术持针设备,其特征在于:所述安装座(3)的凹槽内侧表面设有磁块(19),安装杆(4)的侧表面设有与磁块(19)对应的铁块(18)。

4. 根据权利要求1所述的一种腹腔镜手术持针设备,其特征在于:所述转动柱(11)的侧表面设有指示块(15),固定块(10)的侧表面转动柱(11)周侧均匀设置有角度刻度线(16)。

5. 根据权利要求1所述的一种腹腔镜手术持针设备,其特征在于:所述把手(1)的外侧表面开设有环形槽,环形槽内转动连接有转动套管(12),转动套管(12)的上表面设有固定柱(13),固定柱(13)的外侧表面转动连接有指套(14)。

## 一种腹腔镜手术持针设备

### 技术领域

[0001] 本发明涉及医疗辅助器械技术领域,具体为一种腹腔镜手术持针设备。

### 背景技术

[0002] 腹腔镜手术是一门新发展起来的微创方法,是未来手术方法发展的一个必然趋势。随着工业制造技术的突飞猛进,相关学科的融合为开展新技术、新方法奠定了坚定的基础,加上医生越来越娴熟的操作,使得许多过去的开放性手术现在已被腔内手术取而代之,大大增加了手术选择机会。现有的腹腔镜手术持针设备,大部分在操作过程中需要医生始终夹紧手术针,稳定性较低,同时不易调节,操作麻烦,使用不便。

### 发明内容

[0003] 本发明要解决的技术问题是克服现有的缺陷,提供一种腹腔镜手术持针设备,通过安装杆将手术针固定在安装座处,并通过固定螺栓固定手术针,在操作过程中不需要医生手动夹紧,同时可以根据手术需要调节角度和长度等,操作简单,使用方便,可以有效解决背景技术中的问题。

[0004] 为实现上述目的,本发明提供如下技术方案:一种腹腔镜手术持针设备,包括把手和安装座,所述把手侧表面开设的凹槽内滑动连接有伸缩杆,伸缩杆的侧表面设有两个固定块,安装座的侧表面设有转动块,转动块设置在两个固定块之间,固定块的侧表面和转动块的侧表面均开设有通孔,通孔内转动连接有转动柱,安装座侧表面开设的凹槽内滑动连接有安装杆,安装杆的两侧表面均设有滑条,安装座的凹槽内侧表面开设有与滑条对应的滑槽,安装杆的侧表面设有手术针。

[0005] 作为本发明的一种优选技术方案,所述安装座的上表面开设有螺孔,螺孔内螺纹连接有固定螺栓,固定螺栓的上表面设有六角块,安装杆的上表面开设有与螺栓对应的通孔。

[0006] 作为本发明的一种优选技术方案,所述安装座的凹槽内侧表面设有磁块,安装杆的侧表面设有与磁块对应的铁块。

[0007] 作为本发明的一种优选技术方案,所述转动柱的侧表面设有指示块,固定块的侧表面转动柱周侧均匀设置有角度刻度线。

[0008] 作为本发明的一种优选技术方案,所述把手的外侧表面开设有环形槽,环形槽内转动连接有转动套管,转动套管的上表面设有固定柱,固定柱的外侧表面转动连接有指套。

[0009] 与现有技术相比,本发明的有益效果是:本腹腔镜手术持针设备,通过安装杆将手术针固定在安装座处,并通过固定螺栓固定手术针,在操作过程中不需要医生手动夹紧,同时可以根据手术需要调节角度和长度等,操作简单,使用方便,通过伸缩杆可以调节装置长度,安装座通过转动块和转动柱可以在固定块内侧转动,从而调节手术针的角度,通过指示块和角度刻度线可以观察转动角度,使用更加方便,安装杆的铁块与安装座凹槽内侧的磁块磁性连接,安装方便,指套用于放置医生的手指,便于手持操作,提高了持握稳定性,同时

转动套管和指套均可以自由转动,提高了普适性。

## 附图说明

[0010] 图1为本发明结构示意图;

图2为本发明局部侧视示意图。

[0011] 图中:1把手、2伸缩杆、3安装座、4安装杆、5滑条、6手术针、7固定螺栓、8六角块、9转动块、10固定块、11转动柱、12转动套管、13固定柱、14指套、15指示块、16角度刻度线、17滑槽、18铁块、19磁块。

## 具体实施方式

[0012] 下面将结合本发明实施例中的附图,对本发明实施例中的技术方案进行清楚、完整地描述,显然,所描述的实施例仅仅是本发明一部分实施例,而不是全部的实施例。基于本发明中的实施例,本领域普通技术人员在没有做出创造性劳动前提下所获得的所有其他实施例,都属于本发明保护的范围。

[0013] 请参阅图1-2,本发明提供一种技术方案:一种腹腔镜手术持针设备,包括把手1和安装座3,把手1的外侧表面开设有环形槽,环形槽内转动连接有转动套管12,转动套管12的上表面设有固定柱13,固定柱13的外侧表面转动连接有指套14,指套14用于放置医生的手指,便于手持操作,提高了持握稳定性,同时转动套管12和指套14均可以自由转动,提高了普适性,把手1侧表面开设的凹槽内滑动连接有伸缩杆2,通过伸缩杆2可以调节装置长度,伸缩杆2的侧表面设有两个固定块10,安装座3的侧表面设有转动块9,转动块9设置在两个固定块10之间,固定块10的侧表面和转动块9的侧表面均开设有通孔,通孔内转动连接有转动柱11,安装座3通过转动块9和转动柱11可以在固定块10内侧转动,从而调节手术针6的角度,转动柱11的侧表面设有指示块15,固定块10的侧表面转动柱11周侧均匀设置有角度刻度线16,通过指示块15和角度刻度线16可以观察转动角度,使用更加方便,安装座3侧表面开设的凹槽内滑动连接有安装杆4,安装杆4的两侧表面均设有滑条5,安装座3的凹槽内侧表面开设有与滑条5对应的滑槽17,安装杆4的侧表面设有手术针6,安装座3的上表面开设有螺孔,螺孔内螺纹连接有固定螺栓7,固定螺栓7的上表面设有六角块8,安装杆4的上表面开设有与螺栓7对应的通孔,安装座3的凹槽内侧表面设有磁块19,安装杆4的侧表面设有与磁块19对应的铁块18,安装杆4的铁块18与安装座3凹槽内侧的磁块19磁性连接,安装方便,该腹腔镜手术持针设备,通过安装杆4将手术针6固定在安装座3处,并通过固定螺栓7固定手术针6,在操作过程中不需要医生手动夹紧,同时可以根据手术需要调节角度和长度等,操作简单,使用方便。

[0014] 在使用时:将安装杆4插入安装座3的凹槽内,滑条5滑入滑槽17,然后通过固定螺栓7拧入螺孔内,使固定螺栓7穿入安装杆4的通孔内,固定好安装杆4和手术针6,然后根据手术需要,调节安装座3的角度和伸缩杆2的位置,操作时将拇指放置在指套14内,可以提高操作稳定性,使用更加方便。

[0015] 本发明通过安装杆4将手术针6固定在安装座3处,并通过固定螺栓7固定手术针6,在操作过程中不需要医生手动夹紧,同时可以根据手术需要调节角度和长度等,操作简单,使用方便,通过伸缩杆2可以调节装置长度,安装座3通过转动块9和转动柱11可以在固定块

10内侧转动，从而调节手术针6的角度，通过指示块15和角度刻度线16可以观察转动角度，使用更加方便，安装杆4的铁块18与安装座3凹槽内侧的磁块19磁性连接，安装方便，指套14用于放置医生的手指，便于手持操作，提高了持握稳定性，同时转动套管12和指套14均可以自由转动，提高了普适性。

[0016] 尽管已经示出和描述了本发明的实施例，对于本领域的普通技术人员而言，可以理解在不脱离本发明的原理和精神的情况下可以对这些实施例进行多种变化、修改、替换和变型，本发明的范围由所附权利要求及其等同物限定。

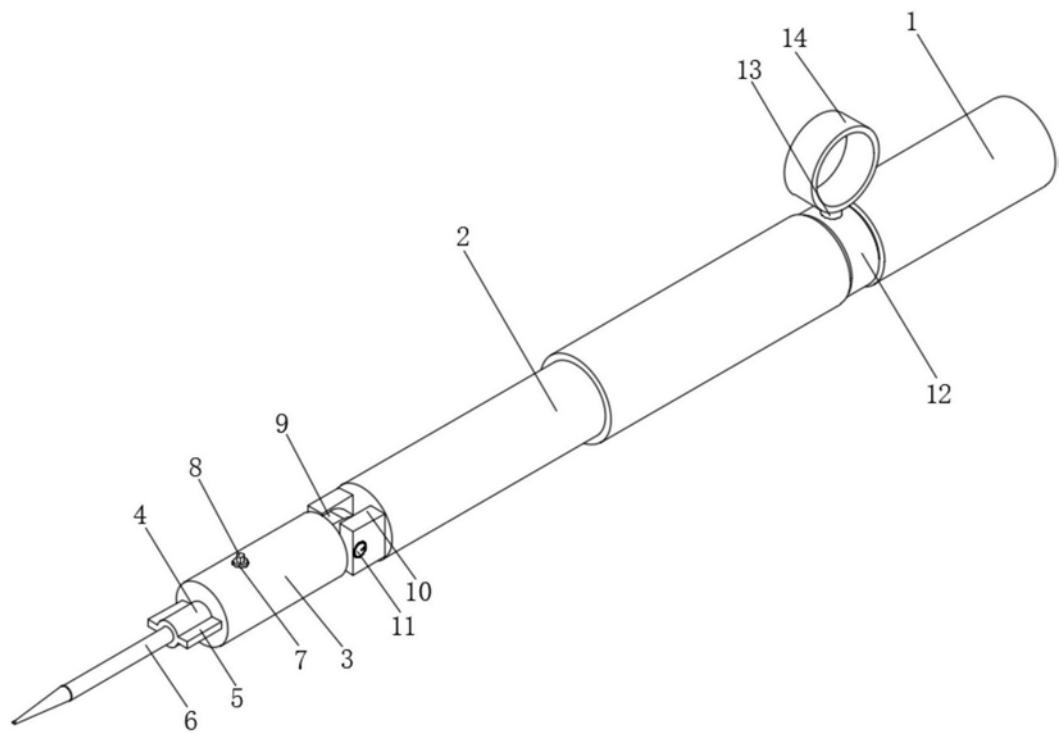


图1

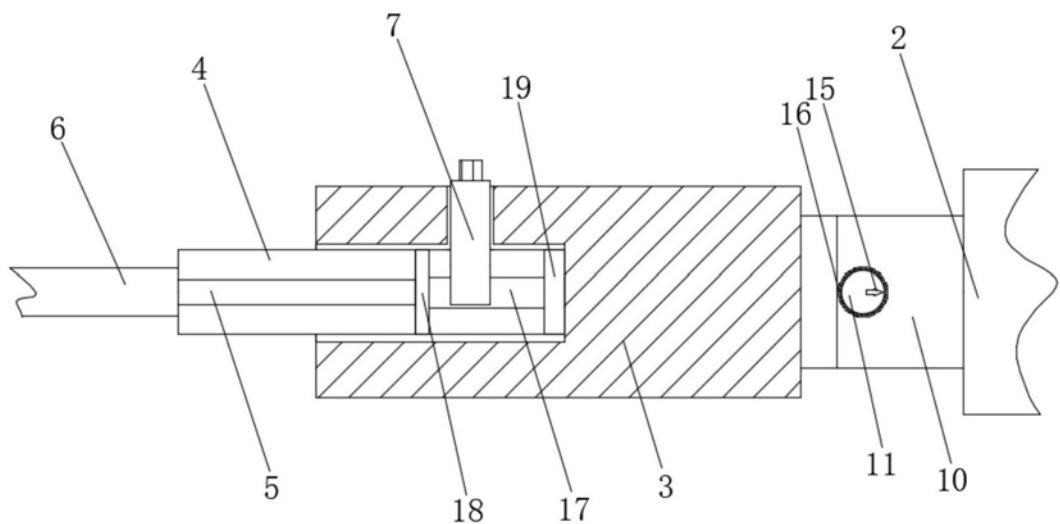


图2

专利名称(译)	一种腹腔镜手术持针设备		
公开(公告)号	<a href="#">CN109431564A</a>	公开(公告)日	2019-03-08
申请号	CN201811337815.3	申请日	2018-11-12
[标]申请(专利权)人(译)	曹策		
申请(专利权)人(译)	曹策		
当前申请(专利权)人(译)	曹策		
[标]发明人	曹策 田雪		
发明人	曹策 田雪		
IPC分类号	A61B17/06		
CPC分类号	A61B17/06061 A61B17/00234		
外部链接	<a href="#">Espacenet</a> <a href="#">Sipo</a>		

#### 摘要(译)

本发明公开了一种腹腔镜手术持针设备，包括把手和安装座，把手侧表面开设的凹槽内滑动连接有伸缩杆，伸缩杆的侧表面设有两个固定块，安装座的侧表面设有转动块，转动块设置在两个固定块之间，固定块的侧表面和转动块的侧表面均开设有通孔，通孔内转动连接有转动柱，安装座侧表面开设的凹槽内滑动连接有安装杆，安装杆的两侧表面均设有滑条，安装座的凹槽内侧表面开设有与滑条对应的滑槽，安装杆的侧表面设有手术针。本腹腔镜手术持针设备，通过安装杆将手术针固定在安装座处，并通过固定螺栓固定手术针，在操作过程中不需要医生手动加紧，同时可以根据手术需要调节角度和长度等，操作简单，使用方便。

