



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 207912740 U

(45)授权公告日 2018.09.28

(21)申请号 201721302579.2

(22)申请日 2017.10.11

(73)专利权人 新疆医科大学第四附属医院

地址 830000 新疆维吾尔自治区乌鲁木齐市沙依巴克区黄河路116号新疆医科大学第四附属医院(自治区中医医院) 妇科

(72)发明人 陈芳 赵翡翠 徐秀梅

(51)Int.Cl.

A61B 17/3211(2006.01)

A61B 17/50(2006.01)

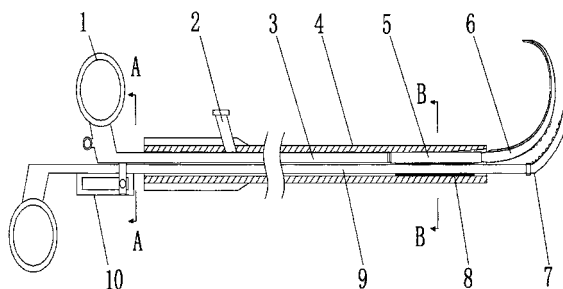
权利要求书1页 说明书3页 附图2页

(54)实用新型名称

一种新型的宫腹腔镜手术刀

(57)摘要

本实用新型公开了一种新型的宫腹腔镜手术刀,包括拉环(1)、绝缘拉杆A(3)、外套管(4)、电极(5)、刀体(6)、钳头(7)、滑动套(8)、绝缘拉杆B(9)和滑槽板(10)。所述外套管(4)中滑动设置有绝缘拉杆A(3)和绝缘拉杆B(9),绝缘拉杆A(3)的一端连接电极(5),电极(5)的另一端连接刀体(6),绝缘拉杆B(9)的一端连接钳头(7),所述电极(5)的表面粘合有与其轴线平行的滑动套(8),而绝缘拉杆B(9)滑动连接在滑动套(8)内,所述绝缘拉杆A(3)和绝缘拉杆B(9)的另一端均连接有拉环(1)。本实用适用于宫腹腔镜手术,利用刀体(6)实现组织切割手术,通过滑动结构构成的抓取钳能够很好的将手术后的异物取出,同时其操作方便,效率高。



1. 一种新型的宫腹腔镜手术刀,包括拉环(1)、绝缘拉杆A(3)、外套管(4)、电极(5)、刀体(6)、钳头(7)、滑动套(8)、绝缘拉杆B(9)、滑槽板(10)、螺母(11)、滑动板(12)和螺栓(13),其特征在于:所述外套管(4)中滑动设置有绝缘拉杆A(3)和绝缘拉杆B(9),绝缘拉杆A(3)的一端连接电极(5)的一端,电极(5)的另一端连接刀体(6),刀体(6)为钩状,且钩状的刀体(6)内侧为刀刃,所述绝缘拉杆B(9)与刀体(6)同向的一端连接钳头(7),钳头(7)的形状为与刀体(6)弧度配合的弧形,所述电极(5)的表面粘合有与其轴线平行的滑动套(8),滑动套(8)与刀体(6)的外侧共面,而绝缘拉杆B(9)滑动连接在滑动套(8)内,上述的滑动套(8)和刀体(6)的外侧构成一个抓取钳,通过拉动绝缘拉杆B(9)并控制绝缘拉杆B(9)和绝缘拉杆A(3)相对运动,实现抓取钳的开合;所述绝缘拉杆A(3)和绝缘拉杆B(9)的另一端均连接有拉环(1),拉环(1)对应端的绝缘拉杆A(3)上一体成形连接有滑动板(12),而绝缘拉杆B(9)上一体成形连接有滑槽板(10),滑动板(12)和滑槽板(10)相互平行设置,所述滑动板(12)上开设有供螺栓(13)穿过的通孔,而滑槽板(10)上开设与通孔位置对应槽孔,其中螺栓(13)依次穿过通孔和槽孔并螺纹连接螺母(11)。

2. 根据权利要求1所述的一种新型的宫腹腔镜手术刀,其特征在于:所述刀体(6)的外侧,以及钳头(7)对应刀体(6)的一侧均设置有防滑凸起。

3. 根据权利要求1所述的一种新型的宫腹腔镜手术刀,其特征在于:所述滑动板(12)和滑槽板(10)之间的螺栓(13)上套有不锈钢套筒(14)。

4. 根据权利要求1所述的一种新型的宫腹腔镜手术刀,其特征在于:所述滑动套(8)背离刀体(6)的一端连接有连接支管(2)。

一种新型的宫腹腔镜手术刀

技术领域

[0001] 本实用新型涉及医疗器械领域,尤其是涉及一种新型的宫腹腔镜手术刀。

背景技术

[0002] 宫腹腔镜手术是临床上主要用于妇科诊断和处理两个方面。前者如探查异常子宫出血、原发或继发不孕的宫内原因等,后者如输卵管堵塞的疏通、黏膜下子宫肌瘤的摘除、子宫内膜息肉摘除、功血、节育器的定位等。

[0003] 现有的宫腹腔镜手术刀功能单一,结构简单,而进行切割摘除手术后需要将异物取出身体,因此需要取出刀再利用钳子实现异物清除的功能,使得手术复杂程度提高,风险增大,同时劳动强度也增大。

实用新型内容

[0004] 本实用新型为解决背景技术中提出的问题,提出如下技术方案:

[0005] 一种新型的宫腹腔镜手术刀,包括拉环、绝缘拉杆A、外套管、电极、刀体、钳头、滑动套、绝缘拉杆B、滑槽板、螺母、滑动板和螺栓。所述外套管中滑动设置有绝缘拉杆A和绝缘拉杆B,绝缘拉杆A的一端连接电极的一端,电极的另一端连接刀体,刀体为钩状,且钩状的刀体内侧为刀刃,所述绝缘拉杆B与刀体同向的一端连接钳头,钳头的形状为与刀体弧度配合的弧形,所述电极的表面粘合有与其轴线平行的滑动套,滑动套与刀体的外侧共面,而绝缘拉杆B滑动连接在滑动套内,所述的滑动套和刀体的外侧构成一个抓取钳,通过拉动绝缘拉杆B并控制绝缘拉杆B和绝缘拉杆A相对运动,实现抓取钳的开合;所述绝缘拉杆A和绝缘拉杆B的另一端均连接有拉环,拉环对应端的绝缘拉杆A上一体成形连接有滑动板,而绝缘拉杆B上一体成形连接有滑槽板,滑动板和滑槽板相互平行设置,所述滑动板上开设有供螺栓穿过的通孔,而滑槽板上开设与通孔位置对应槽孔,其中螺栓依次穿过通孔和槽孔并螺纹连接螺母。

[0006] 作为本实用新型的进一步方案:所述刀体的外侧,以及钳头对应刀体的一侧均设置有防滑凸起。

[0007] 作为本实用新型的再进一步方案:所述滑动板和滑槽板之间的螺栓上套有不锈钢套筒。

[0008] 作为本实用新型的再进一步方案:所述滑动套背离刀体的一端连接有连接支管。

[0009] 与现有技术相比,本实用新型的有益效果是:

[0010] 本实用新型适用于宫腹腔镜手术,利用刀体实现组织切割手术,并通过滑动结构构成的抓取钳能够很好的将手术后的异物取出,同时操作方便,效率高。

[0011] 本实用新型的附加方面和优点将在下面的描述中部分给出,部分将从下面的描述中变得明显,或通过本实用新型的实践了解到。

附图说明

[0012] 为了更清楚地说明本实用新型实施例或现有技术中的技术方案,下面将对实施例或现有技术描述中所需要使用的附图作简单地介绍,显而易见地,下面描述中的附图仅仅是本实用新型的一些实施例,对于本领域普通技术人员来讲,在不付出创造性劳动性的前提下,还可以根据这些附图获得其他的附图。

[0013] 图1是本实用新型结构示意图。

[0014] 图2是图1中A-A的结构示意图。

[0015] 图3是图1中B-B的结构示意图。

[0016] 图中:拉环1;连接支管2;绝缘拉杆A 3;外套管4;电极5;刀体6;钳头7;滑动套8;绝缘拉杆B 9;滑槽板10;螺母11;滑动板12;螺栓13;不锈钢套筒14。

具体实施方式

[0017] 下面将结合本实用新型实施例中的附图,对本实用新型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实用新型一部分实施例,而不是全部的实施例。基于本实用新型中的实施例,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,都属于本实用新型保护的范围。

[0018] 请参阅图1~3,本实用新型实施例中,一种新型的宫腹腔镜手术刀,包括拉环1、连接支管2、绝缘拉杆A 3、外套管4、电极5、刀体6、钳头7、滑动套8、绝缘拉杆B 9、滑槽板10、螺母11、滑动板12、螺栓13,所述外套管4中滑动设置有绝缘拉杆A 3和绝缘拉杆B 9,绝缘拉杆A 3的一端连接电极5的一端,电极5的另一端连接刀体6,刀体6的材质为导电金属,刀体6为钩状,且钩状的刀体6内侧为刀刃,从而方便进行手术切割,此处需要说明的是绝缘拉杆A 3是通过螺纹结构连接在电极5一端开设的螺纹孔内,保证连接坚固,同时刀体6与电极5另一端的连接方式也可以为螺纹连接;所述绝缘拉杆B 9与刀体6同向的一端连接钳头7,钳头7的形状为与刀体6弧度配合的弧形,所述刀体的外侧,以及钳头对应刀体的一侧均设置有防滑凸起;所述电极5的表面粘合有与其轴线平行的滑动套8,滑动套8与刀体6的外侧共面,而绝缘拉杆B 9滑动连接在滑动套8内,所述的滑动套8和刀体6的外侧构成一个抓取钳,通过拉动绝缘拉杆B 9并控制绝缘拉杆B 9和绝缘拉杆A 3相对运动,实现抓取钳的开合;所述绝缘拉杆A 3和绝缘拉杆B 9的另一端均连接有拉环1,以便于手术过程中的手动操作,拉环1对应端的绝缘拉杆A 3上一体成形连接有滑动板12,而绝缘拉杆B 9上一体成形连接有滑槽板10,滑动板12和滑槽板10相互平行设置,滑动板12上开设有供螺栓13穿过的通孔,而滑槽板10上开设与通孔位置对应槽孔,其中螺栓13依次穿过通孔和槽孔并螺纹连接螺母11;所述滑动板12和滑槽板10之间的螺栓13上套有不锈钢套筒14,通过相互反向旋转螺栓13和螺母11,能够收紧和放松他们之间的距离,从而起到紧固和放松滑动板12和滑槽板10之间相互关系的目的,进而能够方便使用者控制绝缘拉杆A 3、绝缘拉杆B 9和滑动套8之间的活动关系;所述滑动套8背离刀体6的一端连接有连接支管2,连接支管2可以连接负压设备实现引流和排液。

[0019] 本实用新型的工作原理是:

[0020] 在实际的使用过程中,当需要进行组织切割手术时,利用螺栓13和螺母11将绝缘拉杆A 3和绝缘拉杆B 9锁紧,然后使得绝缘拉杆A 3和绝缘拉杆B 9为一个整体,并外套管4内滑动,由刀体6实现切割手术的功能。当切割手术完成后,可以松开螺栓13和螺母11,

使得绝缘拉杆A 3和绝缘拉杆B9之间能够进行相互滑动,然后利用相互滑动使得抓取钳能够进行工作,实现异物的抓取和移除,本实用新型的设计方案,使得整体的体积小功能多,适用于微创手术。

[0021] 对于本领域技术人员而言,显然本实用新型不限于上述示范性实施例的细节,而且在不背离本实用新型的精神或基本特征的情况下,能够以其他的具体形式实现本实用新型。因此,无论从哪一点来看,均应将实施例看作是示范性的,而且是非限制性的,本实用新型的范围由所附权利要求而不是上述说明限定,因此旨在将落在权利要求的等同要件的含义和范围内的所有变化囊括在本实用新型内。不应将权利要求中的任何附图标记视为限制所涉及的权利要求。

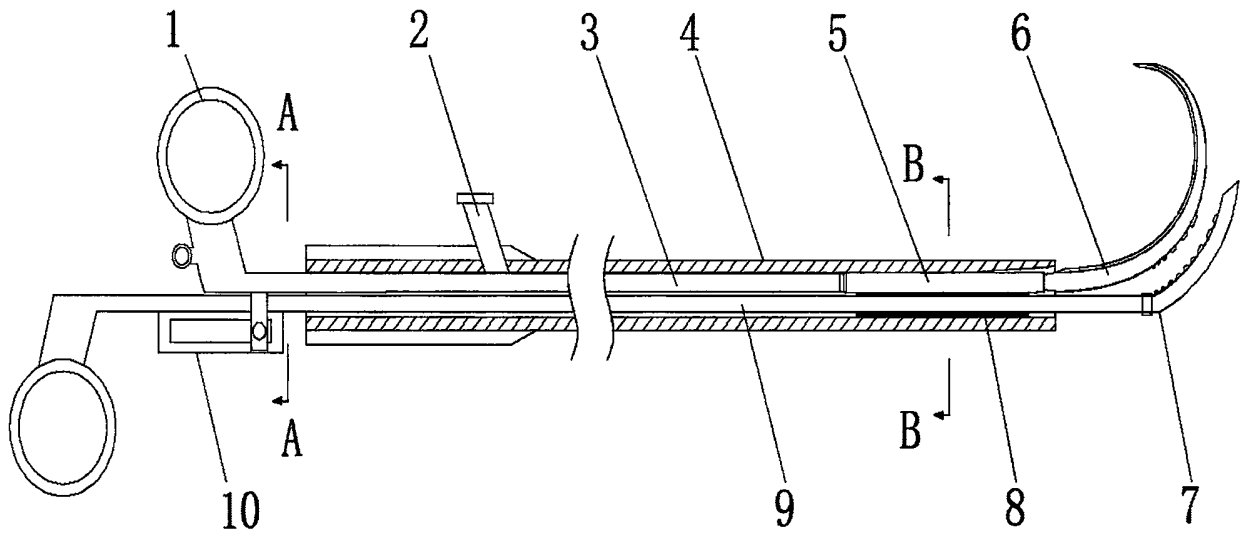


图1

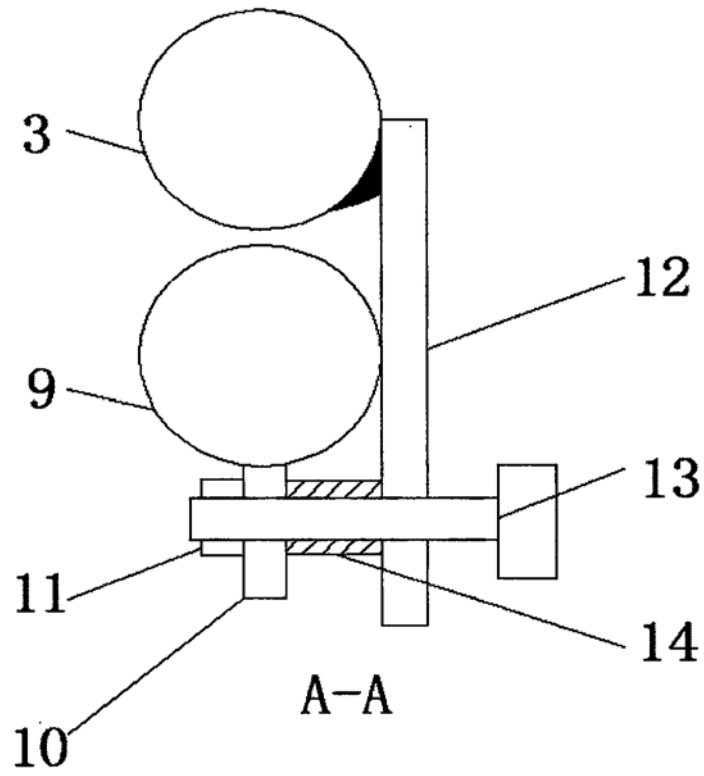


图2

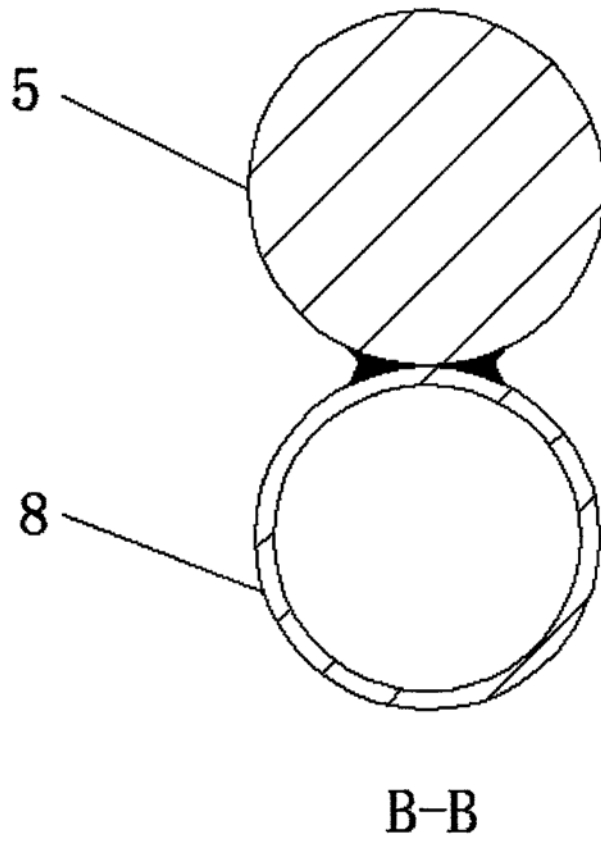


图3

专利名称(译)	一种新型的宫腹腔镜手术刀		
公开(公告)号	CN207912740U	公开(公告)日	2018-09-28
申请号	CN201721302579.2	申请日	2017-10-11
[标]发明人	陈芳 赵翡翠 徐秀梅		
发明人	陈芳 赵翡翠 徐秀梅		
IPC分类号	A61B17/3211 A61B17/50		
外部链接	Espacenet SIPO		

摘要(译)

本实用新型公开了一种新型的宫腹腔镜手术刀，包括拉环(1)、绝缘拉杆A(3)、外套管(4)、电极(5)、刀体(6)、钳头(7)、滑动套(8)、绝缘拉杆B(9)和滑槽板(10)。所述外套管(4)中滑动设置有绝缘拉杆A(3)和绝缘拉杆B(9)，绝缘拉杆A(3)的一端连接电极(5)，电极(5)的另一端连接刀体(6)，绝缘拉杆B(9)的一端连接钳头(7)，所述电极(5)的表面粘合有与其轴线平行的滑动套(8)，而绝缘拉杆B(9)滑动连接在滑动套(8)内，所述绝缘拉杆A(3)和绝缘拉杆B(9)的另一端均连接有拉环(1)。本实用新型适用于宫腹腔镜手术，利用刀体(6)实现组织切割手术，通过滑动结构构成的抓取钳能够很好的将手术后的异物取出，同时其操作方便，效率高。

