



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 108420472 A

(43)申请公布日 2018.08.21

(21)申请号 201810059318.5

(22)申请日 2018.01.22

(71)申请人 安徽奥弗智能微创医疗器械有限公司

地址 233000 安徽省蚌埠市高新区燕山路
山香家园1栋415室

(72)发明人 段宇 苏子言

(74)专利代理机构 安徽省蚌埠博源专利商标事
务所 34113

代理人 陈俊

(51)Int.Cl.

A61B 17/02(2006.01)

A61B 90/00(2016.01)

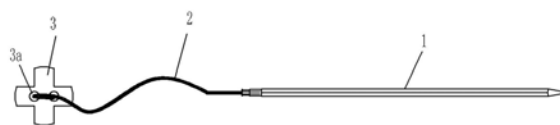
权利要求书1页 说明书2页 附图2页

(54)发明名称

腹腔镜牵拉器

(57)摘要

本发明公开腹腔镜牵拉器,包括穿刺针、牵引线与牵拉纽扣,牵拉纽扣中部设有扣眼,牵引线的一端与穿刺针尾部相铆接,另一端通过扣眼与牵拉纽扣相连;牵拉纽扣呈十字形或Y形,在腹腔镜手术中,使用抓钳抓住牵拉纽扣,将牵拉纽扣引入腹腔穿刺器,直至穿刺针穿过腹腔穿刺器,然后用抓钳抓住穿刺针穿刺腹壁,穿刺腹壁与组织即被牵拉开,暴露出手术视野与手术空间,方便手术的操作,结构简单,减少损伤、缩短手术时间;牵拉纽扣设置成十字形或Y形,一方面缩小体积,另一方面增加与穿刺组织的接触点,保证牵拉效果的同时避免损伤组织。



1. 腹腔镜牵拉器,其特征在于,包括穿刺针、牵引线与牵拉纽扣,牵拉纽扣中部设有扣眼,牵引线的一端与穿刺针尾部相铆接,另一端通过扣眼与牵拉纽扣相连。
2. 根据权利要求1所述的腹腔镜牵拉器,其特征不在于,所述穿刺针的针体呈三棱状、圆柱形或半圆柱形。
3. 根据权利要求1或2所述的腹腔镜牵拉器,其特征不在于,所述牵拉纽扣呈十字形。
4. 根据权利要求1或2所述的腹腔镜牵拉器,其特征不在于,所述牵拉纽扣呈Y形。

腹腔镜牵拉器

技术领域

[0001] 本发明涉及医疗器械技术领域,具体是一种腹腔镜牵拉器。

背景技术

[0002] 腹腔镜手术现在已经是一种常见的手术方式,具有创伤小、手术后能快速愈合等优点。在手术过程中,为了获得较好的手术效果,保证腹腔镜手术中视野的暴露,经常需要经腹壁插入套管针引入操作钳协助牵拉组织,以利于手术顺利进行。但是,这种方式不但加重了患者的损伤且延长了手术时间,同时,增加了患者术后腹壁的瘢痕。

发明内容

[0003] 本发明的目的在于提供腹腔镜牵拉器,该牵拉器能够方便地在腹腔镜手术中对穿刺组织进行牵拉,结构简单,减少损伤、缩短手术时间。

[0004] 本发明解决其技术问题所采用的技术方案是:

腹腔镜牵拉器,包括穿刺针、牵引线与牵拉纽扣,牵拉纽扣中部设有扣眼,牵引线的一端与穿刺针尾部相铆接,另一端通过扣眼与牵拉纽扣相连。

[0005] 进一步的,所述穿刺针的针体呈三棱状、圆柱形或半圆柱形。

[0006] 进一步的,所述牵拉纽扣呈十字形。

[0007] 进一步的,所述牵拉纽扣呈Y形。

[0008] 本发明的有益效果是:在腹腔镜手术中,使用抓钳抓住牵拉纽扣,将牵拉纽扣引入腹腔穿刺器,直至穿刺针穿过腹腔穿刺器,然后用抓钳抓住穿刺针穿刺腹壁,穿刺组织即被牵拉开,暴露出手术视野与手术空间,方便手术的操作,结构简单,减少损伤、缩短手术时间;牵拉纽扣设置成十字形或Y形,一方面缩小体积,另一方面增加与穿刺组织的接触点,保证牵拉效果的同时避免损伤组织。

附图说明

[0009] 下面结合附图和实施例对本发明进一步说明:

图1是本发明的结构示意图;

图2是图1中牵拉纽扣的放大示意图;

图3是图2的侧视图;

图4是本发明中Y形牵拉纽扣的示意图。

具体实施方式

[0010] 结合图1~3所示,本发明提供腹腔镜牵拉器,包括穿刺针1、牵引线2与牵拉纽扣3,牵拉纽扣3呈十字形、中部设有扣眼3a;牵引线2的一端与穿刺针1尾部相铆接,另一端通过扣眼3a与牵拉纽扣3相连。穿刺针1的针体可以为三棱状、圆柱形或半圆柱形。牵拉纽扣3采用硅胶等弹性材质。

[0011] 结合图4所示,作为另一种变形,牵拉纽扣3还可以采用Y形。

[0012] 在腹腔镜手术中,使用抓钳抓住牵拉纽扣3,将牵拉纽扣3引入腹腔穿刺器,直至穿刺针1穿过腹腔穿刺器,然后用抓钳抓住穿刺针1穿刺腹壁,穿刺的腹壁组织即被牵拉开,暴露出手术视野与手术空间,方便手术的操作,结构简单,减少损伤、缩短手术时间;牵拉纽扣3设置成十字形或Y形,一方面缩小体积,另一方面增加与穿刺组织的接触点,保证牵拉效果的同时避免损伤组织。

[0013] 以上所述,仅是本发明的较佳实施例而已,并非对本发明作任何形式上的限制;任何熟悉本领域的技术人员,在不脱离本发明技术方案范围情况下,都可利用上述揭示的方法和技术内容对本发明技术方案做出许多可能的变动和修饰,或修改为等同变化的等效实施例。因此,凡是未脱离本发明技术方案的内容,依据本发明的技术实质对以上实施例所做的任何简单修改、等同替换、等效变化及修饰,均仍属于本发明技术方案保护的范围内。

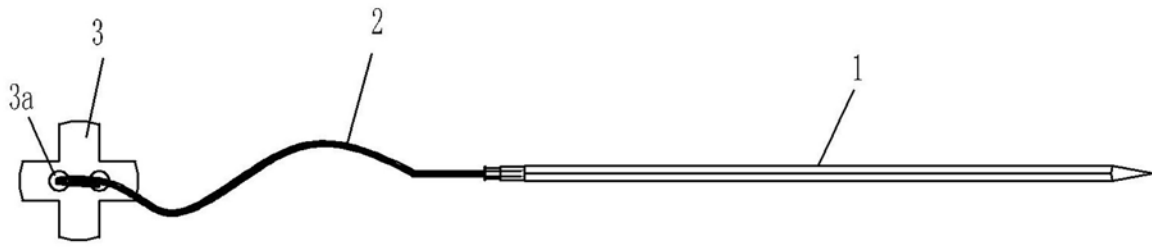


图1

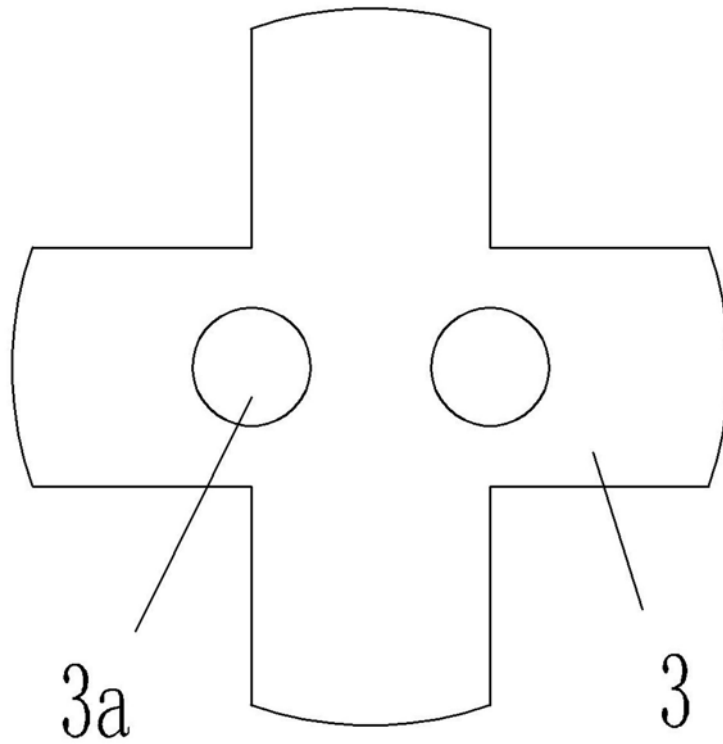


图2

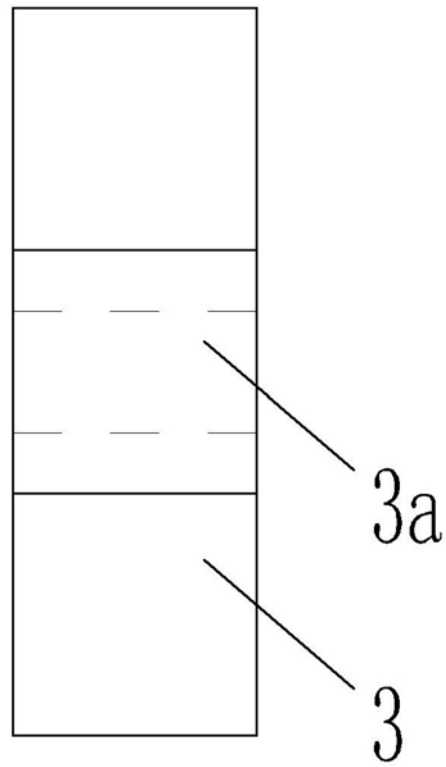


图3

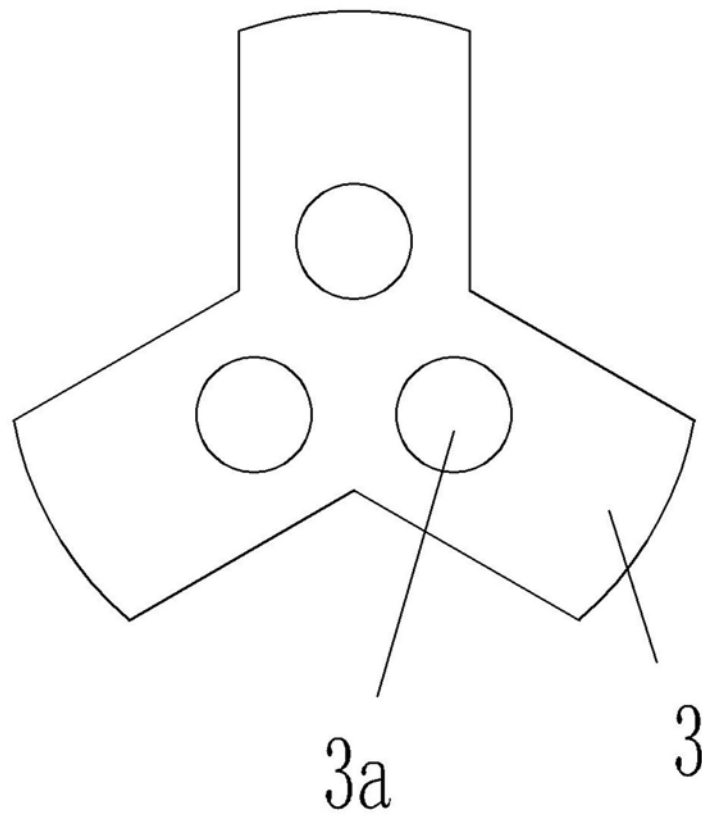


图4

专利名称(译)	腹腔镜牵拉器		
公开(公告)号	CN108420472A	公开(公告)日	2018-08-21
申请号	CN201810059318.5	申请日	2018-01-22
[标]申请(专利权)人(译)	安徽奥弗智能微创医疗器械有限公司		
申请(专利权)人(译)	安徽奥弗智能微创医疗器械有限公司		
当前申请(专利权)人(译)	安徽奥弗智能微创医疗器械有限公司		
[标]发明人	段宇 苏子言		
发明人	段宇 苏子言		
IPC分类号	A61B17/02 A61B90/00		
CPC分类号	A61B17/0218 A61B90/08 A61B2090/08021		
代理人(译)	陈俊		
外部链接	Espacenet SIPO		

摘要(译)

本发明公开腹腔镜牵拉器，包括穿刺针、牵引线与牵拉纽扣，牵拉纽扣中部设有扣眼，牵引线的一端与穿刺针尾部相铆接，另一端通过扣眼与牵拉纽扣相连；牵拉纽扣呈十字形或Y形，在腹腔镜手术中，使用抓钳抓住牵拉纽扣，将牵拉纽扣引入腹腔穿刺器，直至穿刺针穿过腹腔穿刺器，然后用抓钳抓住穿刺针穿刺腹壁，穿刺腹壁与组织即被牵拉开，暴露出手术视野与手术空间，方便手术的操作，结构简单，减少损伤、缩短手术时间；牵拉纽扣设置成十字形或Y形，一方面缩小体积，另一方面增加与穿刺组织的接触点，保证牵拉效果的同时避免损伤组织。

