



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 201879781 U

(45) 授权公告日 2011. 06. 29

(21) 申请号 201020643513. 1

(22) 申请日 2010. 12. 06

(73) 专利权人 天津市儿童医院

地址 300204 天津市河西区马场道 225 号

(72) 发明人 牛军 马骁 罗喜荣 孙宁 万军

潘四新 王琛 郑宏茹 郎荣蓉

刘福军

(74) 专利代理机构 天津盛理知识产权代理有限

公司 12209

代理人 王来佳

(51) Int. Cl.

A61B 17/29 (2006. 01)

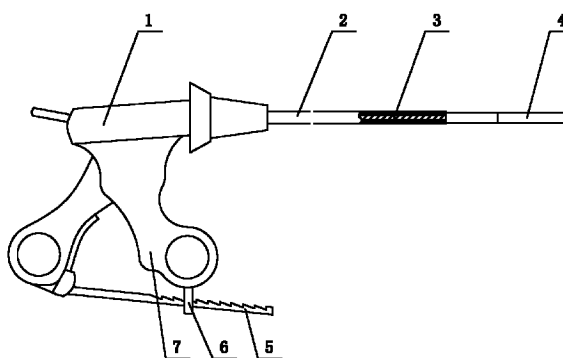
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 1 页

(54) 实用新型名称

新生儿腹腔镜幽门环肌切开术所用幽门抓钳

(57) 摘要

本实用新型涉及一种新生儿腹腔镜幽门环肌切开术所用幽门抓钳,包括钳体、手柄、套管和钳臂,手柄上部通过套装于套管内的钢丝绳连接并驱动钳臂,该两个钳臂的内侧面均制成弧面。本实用新型是一种设计科学、使用方便、实用性强的适合新生儿和小婴儿做腹腔镜幽门环肌切开术时使用的幽门抓钳,本抓钳通过采用弧形钳臂达到了增加夹持牢固性、减少病患组织损伤、提高手术操控性、缩短手术时间的目的。



1. 一种新生儿腹腔镜幽门环肌切开术所用幽门抓钳,包括钳体、手柄、套管和钳臂,手柄上部通过套装于套管内的钢丝绳连接并驱动钳臂,其特征在于:该两个钳臂的内侧面均制成弧面。

2. 根据权利要求1所述的新生儿腹腔镜幽门环肌切开术所用幽门抓钳,其特征在于:所述的抓钳全长33cm,钳臂及套管总长25cm,钳臂外表面直径3mm。

3. 根据权利要求1所述的新生儿腹腔镜幽门环肌切开术所用幽门抓钳,其特征在于:所述后端手柄的底部安装一锁条,该锁条的前端上表面制出均布的锁齿;前端手柄的底部安装一锁套,锁条穿装在该锁套内且在锁套内单向运动。

新生儿腹腔镜幽门环肌切开术所用幽门抓钳

技术领域

[0001] 本实用新型涉及医用器械领域,尤其是一种新生儿腹腔镜幽门环肌切开术所用幽门抓钳。

背景技术

[0002] 先天性幽门肥厚性狭窄是新生儿的常见病,腹腔镜幽门环肌切开术由于具有手术产生的机体创伤小、术后肠粘连的发生率低、伤口感染的几率低等优点,已经成为治疗先天性幽门肥厚性狭窄的常规手术。腹腔镜手术的完成必须借助腹腔镜器械,手术器械对腹腔镜幽门环肌切开术中操作及降低术后并发症的发生起到了重要的作用。幽门抓钳是腹腔镜幽门环肌切开术中必备的手术器械之一,手术时需要使用幽门抓钳钳夹在幽门及胃交界部固定幽门,然后用切刀对病患组织进行切割手术。现有的幽门抓钳包括钳体、手柄、套管以及两个钳臂,手柄上部通过钢丝绳连接钳臂,手柄可控制钳臂的开合。

[0003] 现有的幽门抓钳在使用过程中容易出现以下问题:1、两个钳臂的内侧面均为直面,而病患组织具有一定的弧度,因此在手术过程中直臂抓钳夹持的牢固性较差,病患组织容易从两钳臂之间脱落,影响手术操作;2、直臂抓钳夹持力分布不均匀,完成手术后,幽门及胃交界处常有钳夹的痕迹;3、原抓钳全长 43cm,钳臂和套管总长 35cm,钳臂外表面直径 5mm,该尺寸都是依据成人标准设计的,而新生儿手术时使用成人器械容易增大伤口创伤,不利于患儿术后恢复。

发明内容

[0004] 本实用新型的目的在于克服现有技术的不足,提供一种设计合理、使用方便、夹持牢固、能够减少病患组织损伤、缩短手术时间、加快术后恢复速度的新生儿用幽门抓钳。

[0005] 本实用新型解决其技术问题是通过以下技术方案实现的:

[0006] 一种新生儿腹腔镜幽门环肌切开术所用幽门抓钳,包括钳体、手柄、套管和钳臂,手柄上部通过套装于套管内的钢丝绳连接并驱动钳臂,其特征在于:该两个钳臂的内侧面均制成弧面。

[0007] 而且,所述的抓钳全长 33cm,钳臂及套管总长 25cm,钳臂外表面直径 3mm。

[0008] 而且,所述后端手柄的底部安装一锁条,该锁条的前端上表面制出均布的锁齿;前端手柄的底部安装一锁套,锁条穿装在该锁套内且在锁套内单向运动。

[0009] 本实用新型的优点和有益效果为:

[0010] 1、本幽门抓钳中两个钳臂的内侧面均为弧面,由于在两个钳臂之间增加了弧度,因此弧形抓钳钳夹幽门及胃交界部时夹持牢靠,病患组织不易滑脱,从而保证了手术顺利进行、缩短了手术时间。

[0011] 2、与传统的直臂抓钳相比,本幽门抓钳的两个弧形钳臂抓持在胃与幽门交界处时,组织受力更均匀,组织损伤更少,有利于术后创伤恢复。

[0012] 3、本幽门抓钳的抓钳全长 33cm,钳臂及套管总长 25cm,钳臂外表面直径 3mm,该尺

寸是依照新生儿腹腔容积专门设计的,适合新生儿以及小婴儿使用,能够减小伤口面积,有利于伤口愈合。

[0013] 4、本幽门抓钳的手柄上安装一定位锁,其中的锁条只能单向运行,两个弧形钳臂之间的距离只能缩小,当夹持住病患组织后,手术过程中只需左右转动调整位置即可,不必再对病患组织施加作用力,从而提高了手术的可控性,降低了手术的难度。

[0014] 5、本实用新型是一种设计科学、使用方便、实用性强的适合新生儿和小婴儿做腹腔镜幽门环肌切开术时使用的幽门抓钳,本抓钳通过采用弧形钳臂达到了增加夹持牢固性、减少病患组织损伤、提高手术操控性、缩短手术时间的目的。

附图说明

[0015] 图 1 是本实用新型的主视图;

[0016] 图 2 是图 1 的局部俯视图(钳臂闭合状态);

[0017] 图 3 是图 1 的局部俯视图(钳臂打开状态)。

具体实施方式

[0018] 下面通过具体实施例对本实用新型作进一步详述,以下实施例只是描述性的,不是限定性的,不能以此限定本实用新型的保护范围。

[0019] 一种新生儿腹腔镜幽门环肌切开术所用幽门抓钳,包括钳体 1、手柄 7、套管 2 和钳臂 4,手柄安装在钳体上,手柄上部通过套于套管内的钢丝绳 3 连接钳臂,手柄可控制钳臂开合。两个钳臂相对设置,其内侧面均制有防滑齿。由于以上结构为现有技术,因此不再赘述。

[0020] 本实用新型的创新点在于:两个钳臂的内侧面均制成弧面,两个钳臂闭合后即形成一具有弧度的夹持区 8,手术时使用弧形抓钳钳夹幽门及胃交界部,可保证夹持牢靠不易滑脱且组织受力均匀。

[0021] 本实施例中抓钳全长 33cm,钳臂 4 及套管 2 总长 25cm,钳臂外表面直径 3mm,抓钳各种尺寸缩小,适合新生儿及小婴儿使用。

[0022] 为了增加手术的可控性,在幽门抓钳的手柄上安装一定位锁,其具体结构为:后端手柄的底部安装一锁条 5,该锁条的前端上表面制出均布的锁齿,前端手柄的底部安装一锁套 6,锁条穿装在该锁套内,该锁条可在锁套内单向运动。

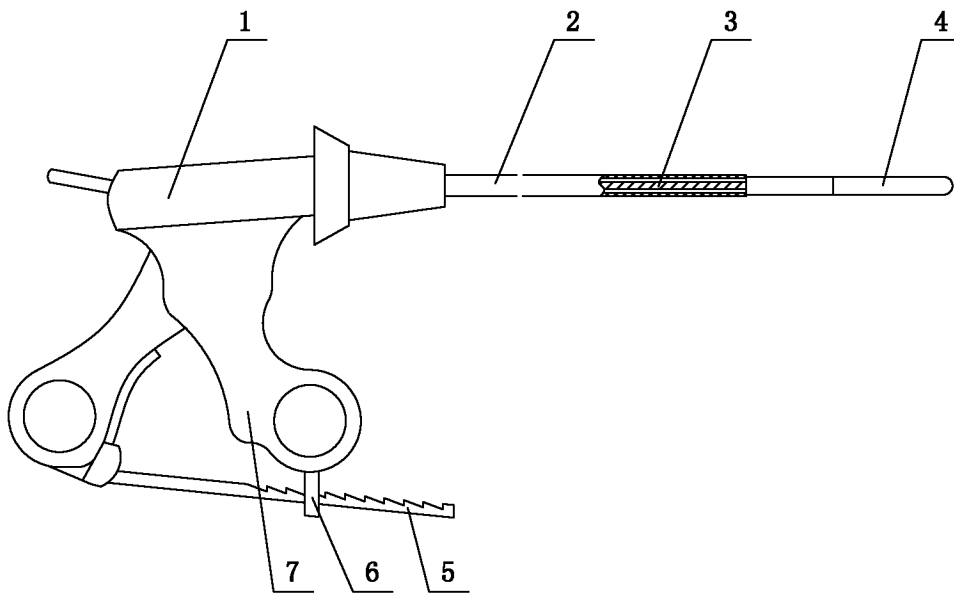


图 1

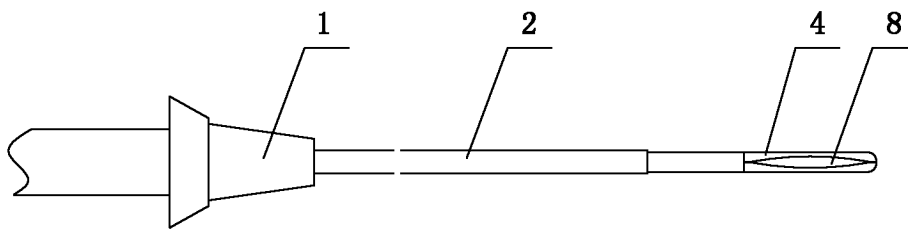


图 2

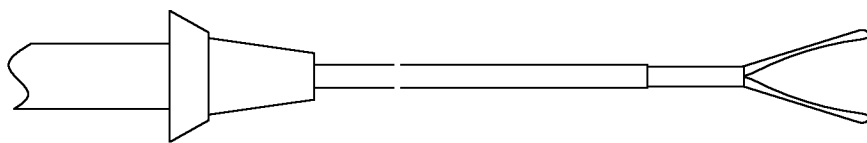


图 3

专利名称(译)	新生儿腹腔镜幽门环肌切开术所用幽门抓钳		
公开(公告)号	CN201879781U	公开(公告)日	2011-06-29
申请号	CN201020643513.1	申请日	2010-12-06
申请(专利权)人(译)	天津市儿童医院		
当前申请(专利权)人(译)	天津市儿童医院		
[标]发明人	牛军 马骁 罗喜荣 孙宁 万军 潘四新 王琛 郑宏茹 郎荣蓉 刘福军		
发明人	牛军 马骁 罗喜荣 孙宁 万军 潘四新 王琛 郑宏茹 郎荣蓉 刘福军		
IPC分类号	A61B17/29		
外部链接	Espacenet SIPO		

摘要(译)

本实用新型涉及一种新生儿腹腔镜幽门环肌切开术所用幽门抓钳，包括钳体、手柄、套管和钳臂，手柄上部通过套设于套管内的钢丝绳连接并驱动钳臂，该两个钳臂的内侧面均制成弧面。本实用新型是一种设计科学、使用方便、实用性强的适合新生儿和小婴儿做腹腔镜幽门环肌切开术时使用的幽门抓钳，本抓钳通过采用弧形钳臂达到了增加夹持牢固性、减少病患组织损伤、提高手术操控性、缩短手术时间的目的。

