



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 203369961 U

(45) 授权公告日 2014. 01. 01

(21) 申请号 201320353954. 1

(22) 申请日 2013. 06. 20

(73) 专利权人 张震宇

地址 100020 北京市朝阳区工体南路 8 号首都医科大学附属北京朝阳医院妇产科

专利权人 别雅春

(72) 发明人 张震宇 别雅春

(51) Int. Cl.

A61B 19/00 (2006. 01)

A61B 17/94 (2006. 01)

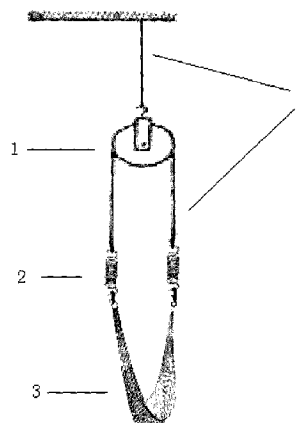
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

腹腔镜手术助力器

(57) 摘要

一种腹腔镜手术助力器,是由一种质地柔软钢制材料 4 连接,由一个定滑轮 1、两个弹簧 2 及手臂放置带 3 组成。定滑轮 1 由质地柔软钢制材料 4 连接固定于手术室天花板并有轨道使其自由滑动改变位置;两端分别由质地柔软钢制材料 4 连接两个弹簧 2 可调节伸缩;其末端连接一同医用弹力绷带材质的宽幅手臂放置带 3,并且手臂放置带 3 可根据手术无菌要求制作成一次性使用。本实用新型的目的在于不干扰医生实施腹腔镜手术同时,最大限度缓解医生肩背部肌肉长时间持续紧张状态,从而延缓因职业所致的肩背部肌肉劳损。本实用新型结构简单,实施方便,成本低廉,适用于任何开展腹腔镜手术的医疗场所。



1. 一种腹腔镜手术助力器,由一种质地柔软钢制材料连接,由一个定滑轮、两个弹簧及手臂放置带组成,其特征是定滑轮由质地柔软钢制材料连接固定于手术室天花板,有轨道使其自由滑动改变位置;两端分别由质地柔软钢制材料连接两个弹簧,可调节伸缩;其末端连接一同医用弹力绷带材质的宽幅手臂放置带,并且手臂放置带可制作成一次性使用。

腹腔镜手术助力器

技术领域：

[0001] 本实用新型专利涉及医疗器械，具体说明是一种腹腔镜手术助力器。

[0002] 背景技术：

[0003] 腹腔镜手术是近年来新发展起来的微创手术方式，是未来手术发展的必然趋势。随着科技手段的发展，加上医生越来越娴熟的操作，且因腹腔镜手术本身具有手术创伤小、操作视野广、患者恢复快，痛苦轻等优点，使得许多过去的开放性手术现在已被腔内手术取代。其作为微创外科的代表，在外科领域被广泛应用，涉及许多病种和手术，受到患者欢迎。而且随着科学技术的不断进步，手术器械改进创新，腹腔镜的施展空间将会越来越大。

[0004] 然而腹腔镜手术对手术器械及医生技术要求较高，且术前难以估计手术时间，术者操作空间局限，主力手臂长时间保持同一姿势，并负重，长期可导致手术医师肩背部肌肉酸痛及劳损。

[0005] 发明内容：

[0006] 鉴于上述，本实用新型的目的在于医生在进行腹腔镜手术操作时可通过腹腔镜手术助力器来顺利完成手术，同时又避免自身因长时间手臂保持同一姿势而致肩背部肌肉酸痛及劳损。

[0007] 本实用新型的目的是通过以下技术方案来实现的：其由一种质地柔软钢制材料连接，由一个定滑轮、两个弹簧及手臂放置带组成。特征是定滑轮由质地柔软钢制材料连接固定于手术室天花板，有轨道使其自由滑动改变位置；两端分别由质地柔软钢制材料连接两个弹簧，可调节伸缩；其末端连接一同医用弹力绷带材质的宽幅手臂放置带，并且手臂放置带可制作成一次性使用。

[0008] 上述的腹腔镜手术助力器可在手术医师进行腹腔镜手术时使用，自由滑动的定滑轮装置可在手术过程中随术者手臂摆动任意改变方向；两端弹簧可任意拉伸而适应不同使用者以及使用过程中方向的改变；末端的可更换弹力绷带材质的宽幅手臂放置带可使术者手臂放置其中，其支撑手臂及肘关节作用，从而缓解肩背部肌肉长时间持续紧张状态。

[0009] 本实用新型的优点及有益效果：

[0010] 1、本实用新型的目的在于不干扰医生实施腹腔镜手术同时，最大限度缓解医生肩背部肌肉长时间持续紧张状态，从而延缓因职业所致的肩背部肌肉劳损。

[0011] 2、本实用新型结构简单，实施方便，成本低廉，适用于任何开展腹腔镜手术的医疗场所。

[0012] 附图说明：

[0013] 图 1 是本实用新型实施示意图

[0014] 图 2 是本实用新型各部分组成结构图

[0015] 图中：1- 定滑轮 2- 弹簧 3- 手臂放置带 4- 钢制连接

具体实施方式：

[0016] 下面结合附图说明对本实用新型做进一步的说明：

[0017] 如图 1 所示,一种腹腔镜手术助力器,是由一种质地柔软钢制材料 4 连接,由一个定滑轮 1、两个弹簧 2 及手臂放置带 3 组成。

[0018] 定滑轮 1 由质地柔软钢制材料 4 连接固定于手术室天花板并有轨道使其自由滑动改变位置;两端分别由质地柔软钢制材料 4 连接两个弹簧 2 可调节伸缩;其末端连接一同医用弹力绷带材质的宽幅手臂放置带 3,并且手臂放置带 3 可根据手术无菌要求制作成一次性使用。

[0019] 实施例

[0020] 腹腔镜手术前,根据手术台及患者体位沿天花板轨道调节定滑轮 1 至合适位置;手术时连接无菌手臂放置带 3 至弹簧 2 处;手术过程中手术医师可将主力手前臂及肘关节至于无菌手臂放置带 3 中进行操作。术毕废弃污染的手臂放置带 3,其余装置同其他手术器具消毒。

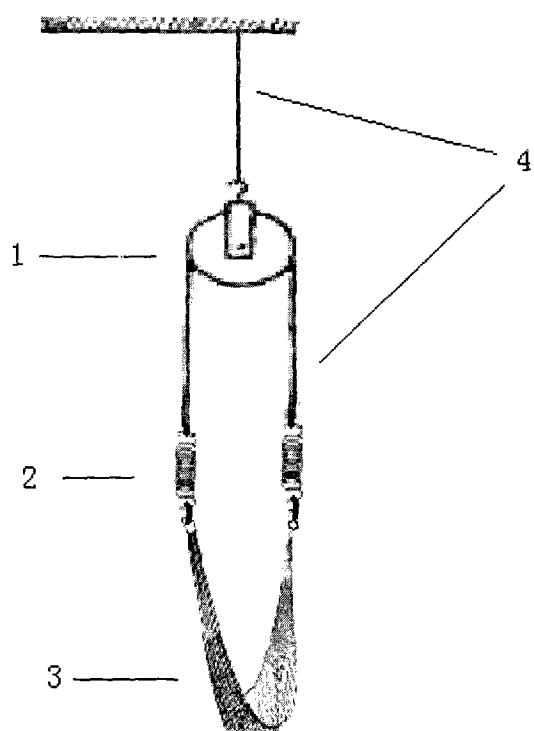


图 1

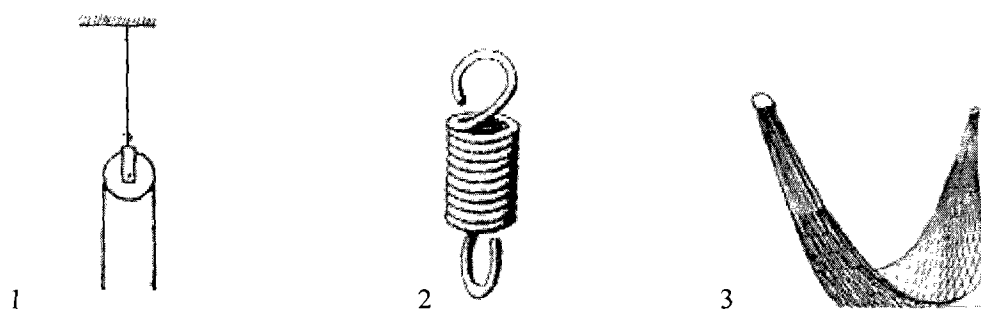


图 2

专利名称(译)	腹腔镜手术助力器		
公开(公告)号	CN203369961U	公开(公告)日	2014-01-01
申请号	CN201320353954.1	申请日	2013-06-20
申请(专利权)人(译)	张震宇		
当前申请(专利权)人(译)	张震宇		
[标]发明人	张震宇 别雅春		
发明人	张震宇 别雅春		
IPC分类号	A61B19/00 A61B17/94		
外部链接	Espacenet SIPO		

摘要(译)

一种腹腔镜手术助力器，是由一种质地柔软钢制材料4连接，由一个定滑轮1、两个弹簧2及手臂放置带3组成。定滑轮1由质地柔软钢制材料4连接固定于手术室天花板并有轨道使其自由滑动改变位置；两端分别由质地柔软钢制材料4连接两个弹簧2可调节伸缩；其末端连接一同医用弹力绷带材质的宽幅手臂放置带3，并且手臂放置带3可根据手术无菌要求制作成一次性使用。本实用新型的目的在于不干扰医生实施腹腔镜手术同时，最大限度缓解医生肩背部肌肉长时间持续紧张状态，从而延缓因职业所致的肩背部肌肉劳损。本实用新型结构简单，实施方便，成本低廉，适用于任何开展腹腔镜手术的医疗场所。

