



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 210727829 U

(45)授权公告日 2020.06.12

(21)申请号 201920545007.X

(22)申请日 2019.04.19

(73)专利权人 北京速迈医疗科技有限公司

地址 100084 北京市海淀区清华科技园科技大厦B座601室

(72)发明人 张毓笠 周兆英 罗晓宁

(74)专利代理机构 北京清亦华知识产权代理事务所(普通合伙) 11201

代理人 黄德海

(51)Int.Cl.

A61B 17/32(2006.01)

A61B 17/16(2006.01)

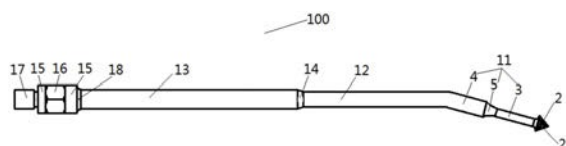
权利要求书1页 说明书4页 附图1页

(54)实用新型名称

用于超声手术系统的刮骨刀

(57)摘要

本实用新型公开了一种用于超声手术系统的刮骨刀,所述刮骨刀包括:刀身和刀头。所述刀头设置在所述刀身的头端,所述刀头为三角刀头且所述刀头上具有多个条形齿。根据本实用新型的刮骨刀,刮骨效果好,可大大减小刮骨刀的疲劳应力,防止刮骨刀因应力集中而频繁折断,大大延长刮骨刀的使用寿命。



1. 一种用于超声手术系统的刮骨刀,其特征在于,包括:
刀身;
刀头,所述刀头设置在所述刀身的头端,所述刀头为三角刀头且所述刀头上具有多个条形齿。
2. 根据权利要求1所述的用于超声手术系统的刮骨刀,其特征在于,所述条形齿排列成一排且相邻的两个所述条形齿间隔开设置。
3. 根据权利要求2所述的用于超声手术系统的刮骨刀,其特征在于,相邻的两个所述条形齿之间的轴向间距为0.45mm-0.55mm。
4. 根据权利要求2所述的用于超声手术系统的刮骨刀,其特征在于,多个所述条形齿在所述刀头的厚度方向上呈阶梯形排布。
5. 根据权利要求1所述的用于超声手术系统的刮骨刀,其特征在于,所述三角刀头的设置有所述条形齿的面构造为等腰三角形。
6. 根据权利要求5所述的用于超声手术系统的刮骨刀,其特征在于,所述等腰三角形的腰和底边之间的夹角为 62° - 70° 。
7. 根据权利要求6所述的用于超声手术系统的刮骨刀,其特征在于,所述刀身包括:前段、中段和后段,所述刀头设置在所述前段的头端,所述前段相对所述中段弯折,且所述前段与所述中段之间的夹角为 160° - 168° 。
8. 根据权利要求7所述的用于超声手术系统的刮骨刀,其特征在于,所述前段包括:第一前段和第二前段,所述第一前段靠近所述刀身的头端,所述第二前段与所述中段相连,且所述第一前段的径向尺寸小于所述第二前段的径向尺寸。
9. 根据权利要求8所述的用于超声手术系统的刮骨刀,其特征在于,所述第一前段和所述第二前段之间通过弧形过渡段连接,所述弧形过渡段的曲率半径为4.5mm-5.5mm。
10. 根据权利要求1所述的用于超声手术系统的刮骨刀,其特征在于,所述刀头的刀背构造为等腰直角三角形。

用于超声手术系统的刮骨刀

技术领域

[0001] 本实用新型涉及医疗器械领域,尤其是涉及一种用于超声手术系统的刮骨刀。

背景技术

[0002] 随着现代医学的迅猛发展,超声手术仪已越来越多地应用于临床外科手术治疗中,它将超声能量应用于外科手术,具有切割精细、安全、组织选择性和低温止血等特点,极大地丰富了外科手术的手段,提升了外科手术的质量,一定程度上减轻了患者的病痛。但是传统超声刮骨刀种类较少,无法满足手术要求。

实用新型内容

[0003] 本实用新型旨在至少解决现有技术中存在的技术问题之一。为此,本实用新型的一个目的在于提出一种用于超声手术系统的刮骨刀,所述刮骨刀,刮骨效果好,可大大减小刮骨刀的疲劳应力,防止刮骨刀因应力集中而频繁折断,大大延长刮骨刀的使用寿命。

[0004] 为达到上述目的,本实用新型的技术方案是这样实现的:

[0005] 一种用于超声手术系统的刮骨刀,包括:刀身和刀头。所述刀头设置在所述刀身的头端,所述刀头为三角刀头且所述刀头上具有多个条形齿。

[0006] 进一步地,所述条形齿排列成一排且相邻的两个所述条形齿间隔开设置。

[0007] 进一步地,相邻的两个所述条形齿之间的轴向间距为0.45mm-0.55mm。

[0008] 进一步地,多个所述条形齿在所述刀头的厚度方向上呈阶梯形排布。

[0009] 进一步地,所述三角刀头的设置有所述条形齿的面构造为等腰三角形。

[0010] 进一步地,所述等腰三角形的腰和底边之间的夹角为 62° - 70° 。

[0011] 进一步地,所述刀身包括:前段、中段和后段,所述刀头设置在所述前段的头端,所述前段相对所述中段弯折,且所述前段与所述中段之间的夹角为 160° - 168° 。

[0012] 进一步地,所述前段包括:第一前段和第二前段,所述第一前段靠近所述刀身的头端,所述第二前段与所述中段相连,且所述第一前段的径向尺寸小于所述第二前段的径向尺寸。

[0013] 进一步地,所述第一前段和所述第二前段之间通过弧形过渡段连接,所述弧形过渡段的曲率半径为4.5mm-5.5mm。

[0014] 进一步地,所述刀头的刀背构造为等腰直角三角形。

[0015] 相对于现有技术,本实用新型所述的用于超声手术系统的刮骨刀,刮骨效果好,可大大减小刮骨刀的疲劳应力,防止刮骨刀因应力集中而频繁折断,大大延长刮骨刀的使用寿命。

[0016] 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

[0017] 本实用新型的上述和/或附加的方面和优点从结合下面附图对实施例的描述中将变得明显和容易理解,其中:

[0018] 图1是根据本实用新型实施例的用于超声手术系统的刮骨刀主视图;

[0019] 图2是根据本实用新型实施例的用于超声手术系统的刮骨刀俯视图。

[0020] 附图标记:

[0021] 100-刮骨刀,1-刀身,11-前段,12-中段,13-后段,14-弧形连接段,15-阶梯部,16-扁部,17-连接部,18-端面,2-刀头,21-条形齿,3-第一前段,4-第二前段,5-弧形过渡段。

具体实施方式

[0022] 下面详细描述本实用新型的实施例,所述实施例的示例在附图中示出,其中自始至终相同或类似的标号表示相同或类似的元件或具有相同或类似功能的元件。下面通过参考附图描述的实施例是示例性的,仅用于解释本实用新型,而不能理解为对本实用新型的限制。

[0023] 在本实用新型的描述中,需要理解的是,术语“中心”、“纵向”、“横向”、“长度”、“宽度”、“厚度”、“上”、“下”、“前”、“后”、“左”、“右”、“竖直”、“水平”、“顶”、“底”、“内”、“外”、“顺时针”、“逆时针”、“轴向”、“径向”、“周向”等指示的方位或位置关系为基于附图所示的方位或位置关系,仅是为了便于描述本实用新型和简化描述,而不是指示或暗示所指的装置或元件必须具有特定的方位、以特定的方位构造和操作,因此不能理解为对本实用新型的限制。

[0024] 在本实用新型中,除非另有明确的规定和限定,术语“安装”、“相连”、“连接”、“固定”等术语应做广义理解,例如,可以是固定连接,也可以是可拆卸连接,或成一体;可以是机械连接,也可以是电连接或可以互相通讯;可以是直接相连,也可以通过中间媒介间接相连,可以是两个元件内部的连通或两个元件的相互作用关系。对于本领域的普通技术人员而言,可以根据具体情况理解上述术语在本实用新型中的具体含义。

[0025] 下面参考图1-图2描述根据本实用新型实施例的用于超声手术系统的刮骨刀100。如图1所示,根据本实用新型实施例的刮骨刀100可以包括:刀身1和刀头2。具体地,刀头2设置在刀身1的头端,刀头2可以为三角刀头。这样,通过三角形的设计,可以增强刀头2的强度,避免刀头2因为应力集中而频繁损坏,延长了刮骨刀100的使用寿命。进一步地,刀头2上具有多个条形齿21,这样有利于增加刀头2与病灶的接触面积,大大提高刮骨的效果和减少手术时间。在本实用新型的描述中,“多个”的含义是两个或两个以上。

[0026] 根据本实用新型实施例的刮骨刀100,刮骨效果好,可大大减小刮骨刀100的疲劳应力,防止刮骨刀100因应力集中而频繁折断,大大延长刮骨刀100的使用寿命。

[0027] 进一步地,如图1所示,条形齿21排列成一排且相邻的两个条形齿21间隔开设置。进一步地,相邻的两个条形齿21之间的轴向间距为0.45mm-0.55mm。例如,在现有的实施例中,相邻的两个条形齿21之间的轴向间距可以为0.5mm,这样有助于刀头2与病灶充分接触,有利于提高手术效率。进一步地,多个条形齿21在刀头2的厚度方向上呈阶梯形排布。这样有利于医务人员对病灶清除彻底。进一步地,三角刀头的设置有条形齿21的面构造为等腰三角形,等腰三角形的腰和底边之间的夹角为 62° - 70° 。例如,在现有的实施例中,等腰三角

形的腰和底边之间的夹角可以为 67° 。进一步地,如图2所示,刀头2的刀背构造为等腰直角三角形,这样有利于保证刀头2的稳定性,提高刀头2的强度。在本实用新型的描述中,“多个”的含义是两个或两个以上。

[0028] 进一步地,刀身1可以包括:前段11、中段12和后段13。具体地,刀头2设置在前段11的头端,前段11相对中段12弯折,且前段11与中段12之间的夹角为 160° – 168° 。例如,在现有的实施例中,前段11与中段12之间的夹角可以为 165° 。进一步地,中段12的径向尺寸小于后段13的径向尺寸。例如,在现有的实施例中,中段12的径向尺寸可以为4mm,后段13的径向尺寸可以为5mm。进一步地,前段11可以包括:第一前段3和第二前段4。具体地,第一前段3靠近刀身1的头端,第二前段4与中段12相连,且第一前段3的径向尺寸小于第二前段4的径向尺寸。例如,在现有的实施例中,第一前段3的径向尺寸可以为2mm,第二前段4的径向尺寸可以为4mm。这样,通过刀身1的阶梯状分布,可以有效减小刮骨刀100的疲劳应力。进一步地,中段12和后段13之间通过弧形连接段14连接,弧形连接段14的曲率半径为2mm–3mm。例如,在现有的实施例中,弧形连接段14的曲率半径可以为2.5mm。进一步地,第一前段3和第二前段4之间通过弧形过渡段5连接,弧形过渡段5的曲率半径为4.5mm–5.5mm。例如,在现有的实施例中,弧形过渡段5的曲率半径可以为5mm。

[0029] 进一步地,如图1所示,在本实用新型的一个实施例中,后段13的另一端可以设置有阶梯部15、扁部16和连接部17。具体地,阶梯部15可以包括多个阶梯轴,且阶梯部15与后段13相连的端面18可以设置一定的弧度,进一步地,阶梯部15的直径为6.5mm–7.5mm。例如,在现有的实施例中,阶梯部15的直径可以为7mm。在本实用新型的实施例中,阶梯部15进一步减小了刀身1的应力集中,可以使刮骨刀100的疲劳应力均匀分布开,避免了由于疲劳应力的集中而引发刮骨刀100断裂的现象,由此进一步提高了刮骨刀100的使用寿命。在本实用新型的描述中,“多个”的含义是两个或两个以上。进一步地,扁部16呈外六角状,可以通过铣削得到,扁部16方便医务人员将刀具安装到超声手柄(图中未示出)上,由此方便了刮骨刀100的安装。在现有的实施例中,扁部16在水平方向上的长度可以为5mm。进一步地,连接部17用于刮骨刀100与超声手柄连接,在一个实施例中,连接部17可以是外螺纹结构,外螺纹结构的直径大体为5mm,这种连接方式简单可靠。安装或拆卸刮骨刀100时,操作者只需用扳手拧动刀身1尾端的扁部16,从而带动螺纹部的旋进或旋出,即可轻松完成刮骨刀100的安装。

[0030] 当然,刮骨刀100与超声手柄的连接方式不限于螺纹连接,还可以是铆接或卡接固定。

[0031] 在本实用新型的一个实施例中,刀头2可以采用钛合金材料,这样,刀头2的强度高,质量轻,从而有利于减轻整个刮骨刀100的质量。

[0032] 综上所述,根据本实用新型实施例的刮骨刀100,刮骨效果好,可大大减小刮骨刀的疲劳应力,防止刮骨刀因应力集中而频繁折断,大大延长刮骨刀的使用寿命。

[0033] 在本说明书的描述中,参考术语“一个实施例”、“一些实施例”、“示意性实施例”、“示例”、“具体示例”、或“一些示例”等的描述意指结合该实施例或示例描述的具体特征、结构、材料或者特点包含于本实用新型的至少一个实施例或示例中。在本说明书中,对上述术语的示意性表述不一定指的是相同的实施例或示例。而且,描述的具体特征、结构、材料或者特点可以在任何的一个或多个实施例或示例中以合适的方式结合。

[0034] 尽管已经示出和描述了本实用新型的实施例,本领域的普通技术人员可以理解:在不脱离本实用新型的原理和宗旨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,本实用新型的范围由权利要求及其等同物限定。

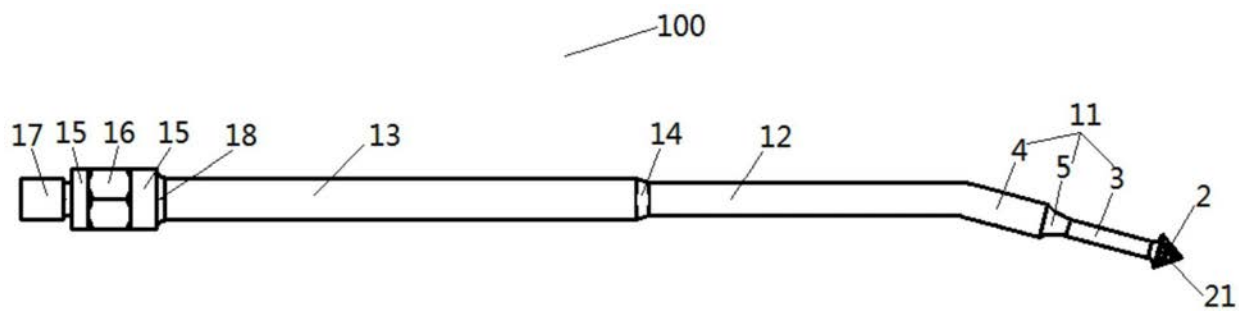


图1

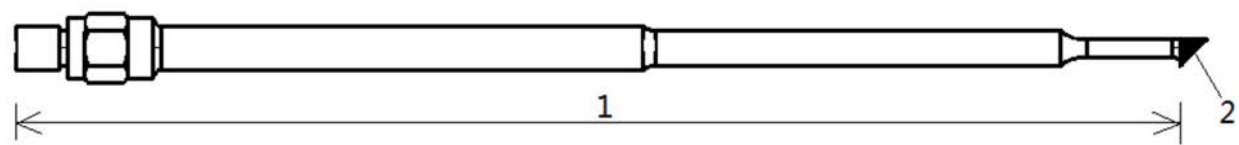


图2

专利名称(译)	用于超声手术系统的刮骨刀		
公开(公告)号	CN210727829U	公开(公告)日	2020-06-12
申请号	CN201920545007.X	申请日	2019-04-19
[标]申请(专利权)人(译)	北京速迈医疗科技有限公司		
申请(专利权)人(译)	北京速迈医疗科技有限公司		
当前申请(专利权)人(译)	北京速迈医疗科技有限公司		
[标]发明人	张毓笠 周兆英 罗晓宁		
发明人	张毓笠 周兆英 罗晓宁		
IPC分类号	A61B17/32 A61B17/16		
代理人(译)	黄德海		
外部链接	Espacenet SIPO		

摘要(译)

本实用新型公开了一种用于超声手术系统的刮骨刀，所述刮骨刀包括：刀身和刀头。所述刀头设置在所述刀身的头端，所述刀头为三角刀头且所述刀头上具有多个条形齿。根据本实用新型的刮骨刀，刮骨效果好，可大大减小刮骨刀的疲劳应力，防止刮骨刀因应力集中而频繁折断，大大延长刮骨刀的使用寿命。

