



(12) Ausschließungspatent

Erteilt gemäß § 17 Absatz 1 Patentgesetz

(19) **DD** (11) **224 489 A5**

4(51) A 61 B 19/00

AMT FÜR ERFINDUNGS- UND PATENTWESEN

In der vom Anmelder eingereichten Fassung veröffentlicht

(21)	AP A 61 B / 267 067 2	(22)	06.09.84	(44)	10.07.85
(31)	P3332642.8-35	(32)	09.09.83	(33)	DE

(71)	siehe (73)
(72)	Brudermann, Uwe, Dr. Dipl.-Ing., DE
(73)	ORTOPEDIA GmbH, 2300 Kiel 14, Salzredder, DE

(54) Vorrichtung zum Auffinden von Querbohrungen intramedullärer Implantate

(57) Die Vorrichtung dient zum Auffinden von Querbohrungen am distalen Ende von implantierten Verriegelungsnägeln bei der Frakturbehandlung von Knochen. Die Vorrichtung enthält zumindest einen ein axialsymmetrisches Feld erzeugenden Magneten (13, 16) und eine Magnetfeldmeßeinrichtung (8, 9) mit axialer Empfangscharakteristik, wobei eines dieser beiden Richtelemente in der Achse der zu lokalisierenden Querbohrung (11) ausrichtbar ist. Das andere der beiden Richtelemente, beispielsweise der Magnet (13), ist außerhalb frei beweglich und kann somit zur Achse der Querbohrung ausgerichtet werden. Die Ausgangssignale der Magnetfeldmeßeinrichtung (8, 9) werden über eine Signalauswerteeinrichtung (15) in einer Anzeigeeinrichtung (17) dargestellt. Durch relative Verschiebung des Magneten (13) und der Magnetfeldmeßeinrichtung (8, 9) können deren beide Achsen zur Deckung gebracht werden, was in der Anzeigeeinrichtung durch eine Nullpunktanzeige darstellbar ist. Fig. 1

Anwendungsgebiet der Erfindung:

1 Die Erfindung betrifft eine Vorrichtung zum Auffinden
von Querbohrungen intramedullärer Implantate bei der
Frakturbehandlung von Knochen, insbesondere zum Auf-
finden von Querbohrungen am distalen (dem Körper abge-
5 wandten) Ende von implantierten Verriegelungsnägeln,
und zur koaxialen Ausrichtung einer Bohrvorrichtung
zu diesen Querbohrungen.

Charakteristik der bekannten techn. Lösungen:

10 Knochennägel werden zur gegenseitigen intramedullären
Fixierung von Fragmenten der langen Röhrenknochen bei
deren Frakturbehandlung eingesetzt. Eine Sonderaus-
führung dieser Knochennägel besitzt proximal, d.h. dem
Körper zugewandt, wie auch distal jeweils senkrecht zur
15 Längsachse des Nagels angeordnete Bohrungen, die dazu
dienen, nach dem Einbringen dieser Nägel über zusätzliche
Schrauben oder Stifte die gelenknahen Knochenfragmente
starr mit dem Nagel zu verbinden und so deren gegen-
seitige Position formschlüssig gegeneinander zu ver-
riegeln. Das ist insbesondere dann angezeigt, wenn es
20 sich um Mehrfachbrüche, Trümmerbrüche oder Brüche mit
Defektstrecken handelt und eine Versorgung über externe,
d.h. außerhalb der Gliedmaßen angeordnete Fixations-
elemente nicht notwendig oder nicht angezeigt ist.

25 Da der Markraumkanal der langen Röhrenknochen im allge-
meinen weder über seine Gesamtlänge einen gleich-
bleibenden Querschnitt aufweist noch geradlinig ist,
werden zur Knochennagelung meist Nägel mit solchen
Profilformen eingesetzt, die eine mehr oder weniger aus-
30 geprägte geometrische Anpassung des Nagels an die Form
des Markraumkanals beim Eintreiben der Nägel zulassen.
Die Folge ist, daß sich diese Nägel beim Eintreiben
im allgemeinen sowohl verwinden als auch verbiegen.
Nach dem Eintreiben ist deshalb die genaue Lage des
35 distalen Endes des Nagels - wenn dieser in üblicher
Weise vom proximalen Ende aus eingetrieben wurde -
vom proximalen Ende aus nicht präzise bestimmbar.

1 Aus diesem Grund ist auch nicht voraussehbar, welche
genaue Lage die distalen Bohrungen des Nagels beim Vor-
gang des Eintreibens einnehmen werden und wo demnach
die Bohrungen im distalen Fragment des Knochens anzu-
5 bringen sind, um dieses mit dem quer zur Nagel- bzw.
Knochenlängsachse mit Hilfe der erwähnten Schrauben
oder Stifte zu verriegeln. Diese Bohrungen sind jedoch
mit großer Genauigkeit in den Knochen einzubringen,
um zu verhindern, daß beim Bohrvorgang metallische
10 Bohrspäne vom Nagelmaterial an den Rändern der Quer-
bohrungen im Nagel abgetragen werden. Solche Bohrspäne
können sonst im intramedullären Bereich des Knochens
verbleiben und dort den Heilungsverlauf wesentlich
negativ beeinträchtigen. Aus diesem Grund muß auch
15 ein gemeinsames Bohren der distalen Löcher in Knochen
und Nagel ausgeschlossen werden.

Zur Auffinden der distalen Löcher existieren ver-
schiedene Verfahren und Vorrichtungen, die üblicherweise
20 als "distale Zielgeräte" bekannt sind. Ihre Arbeitsweise
soll nachfolgend kurz erörtert werden:

1. Für das Auffinden der proximalen Bohrungen wird
ein mechanisches Zielgerät verwendet, das am pro-
25 ximalen Nagelende mechanisch fixiert wird. Dieses
Zielgerät enthält eine Bohrlehre, die mit aus-
reichender Genauigkeit koaxial mit der jeweils nur
wenige Zentimeter vom proximalen Nagelende ent-
fernten proximalen Bohrung des Nagels fluchtet,
30 selbst wenn eine Deformation des Nagels beim Ein-
treiben stattgefunden hat. Alle bekanntgewordenen
Versuche, nach diesem Verfahren arbeitende Ziel-
geräte auch für die Auffindung der distalen Löcher
einzusetzen, sind bislang gescheitert, sofern dabei
35 Nägel eingesetzt wurden, die der ursprünglichen
Forderung entsprechend ausreichend nachgiebig waren,
um sich beim Eintreiben der Form des Markraumkanals
anzupassen.

- 1 2. Für den Einsatz mit Knochennägeln vom kreisring-
förmigen Querschnitt besteht allein die Gefahr der
Verbiegung des Nagels, während Rotationsfehler
praktisch ausgeschlossen werden können. Hierbei
5 genügt es daher, die genaue Lage des Nagelendes
zu ermitteln, da die Änderung des Abstandes der
distalen Löcher vom proximalen Nagelende aufgrund
der erfolgten Biegung vernachlässigbar gering ist.
Hierzu sind Zielgeräte bekannt, die über magnetische
10 Koppelung die seitliche Ablage der Nagelachse
gegenüber der Bohrrichtung ermitteln und kompensieren.
Dabei ist das Tiefenmaß der einzubringenden Bohrung
unerheblich, da die durch die Nagelbiegung verur-
sachten Winkelfehler der Lochachse gegenüber der
15 Bohrachse nur gering sind. Ein solches Zielgerät
ist jedoch allein bei Nägeln mit kreisförmigem
Querschnitt einsetzbar. Nägel dieser Art können
sich aber nur in sehr geringem Maß an die Form des
Markraumkanals anpassen und verringern damit nicht
20 unerheblich die Verbundfestigkeit des genagelten
Knochens.
3. Eine weitere Möglichkeit besteht darin, noch steifere
Nägel als die unter Ziffer 2 erwähnten, aber eben-
25 falls mit kreisförmigem Querschnitt, zu verwenden.
Dies hätte den Vorteil, daß ein nach dem unter Ziffer
1 genannten Verfahren arbeitendes Zielgerät einge-
setzt werden könnte, weil hierbei auch eine Ver-
biegung des Nagels beim Eintreiben vermieden werden
30 kann. In diesem Fall sind jedoch die unter Ziffer 2
genannten Nachteile noch stärker ausgeprägt. Hinzu
kommt jedoch noch der Nachteil, daß in diesem Fall
der Markraumkanal in weit stärkerem Ausmaß vor
Einbringung des Marknagels aufzubohren ist, was
35 nicht nur zu den erwähnten Nachteilen führt, sondern
auch eine stärkere Läsion der Knochensubstanz mit
sich bringt.

- 1 4. Um diese genannten Nachteile zu vermeiden, ist es
die am weitesten verbreitete Praxis, daß die ge-
wünschten Nägel, gleich welcher Art, zunächst
eingetrieben werden und daß anschließend die
5 distalen Löcher mit Hilfe eines Röntgengerätes
- im allgemeinen als Bildwandler bezeichnet -
aufgesucht werden. Hierbei ist die angenähert
punktförmige Strahlenquelle genau in die Richtung
der verlängerten Achse des gesuchten distalen
10 Loches zu bringen, was anhand der Schattenbildung
der Lochränder erkennbar ist, da sich die kreis-
förmige Bohrung nur dann auf dem Bildschirm auch
als Kreis darstellt, wenn diese Position erreicht
ist. Es existieren bereits Zielgeräte, die mit
15 dem Bildwandler dergestalt mechanisch verbunden
sind, daß an ihnen nach dem Auffinden der
richtigen Position eine Bohrlehre angebracht
werden kann, deren Achse mit der Achse der Bohrung
fluchtet. Die genaue Ausrichtung des großen und
20 schweren Bildwandlers bereitet jedoch Mühe und
ist umständlich, auch die Fixierung des Bild-
wandlers relativ zu Nagel und Knochen bereitet
Schwierigkeiten. Ein erheblicher Nachteil bei
diesen bekannten Geräten ist aber darüberhinaus
25 die Strahlenbelastung des medizinischen Personals
wie des Patienten beim Ausrichten und bei der
Fixation der Bohrlehre. Schließlich ist auch
das Einbringen der Löcher in den Knochen mittels
dafür vorgesehener Bohrmaschinen dabei ein
30 unbequemes und unsicheres Verfahren.
5. Zielgeräte der zuletzt beschriebenen Art kommen
daher in praxi selten zur Anwendung, vielmehr
wird der Durchstoßpunkt der Bohrung durch die
35 Hautoberfläche mittels einer in den Strahlengang
des Bildwandlers gebrachten Skalpellspitze markiert,
danach wird der Bildwandler aus dem Operations-
bereich weggefahren. Anschließend wird das Skalpell

1 zur Inzision der Weichteile benutzt, in diese wird eine
Bohrlehre eingebracht, und dann wird nach Augenmaß die
Bohrung in den Knochen eingebracht. Dieses am weite-
sten verbreitete Verfahren erhöht jedoch gleichzeitig
5 gegenüber dem vorher unter Ziffer 4 angeführten Ver-
fahren die Strahlenbelastung des Operateurs sowie
wesentlich auch die Gefahr einer Fehlbohrung. Fehl-
bohrungen müssen dann in Kauf genommen werden, ein
Nachbohren oder Nachrichten ist nicht möglich und als
10 unausweichliche Folge gelangen Metallspäne des Nagel-
materials in die Markrauhöhle. Dabei ist auch ein
einwandfreier Sitz der Querbolzen mit der davon ab-
hängenden ordnungsgemäßen Fixierung der Knochenfrag-
mente schwerlich erzielbar.

15 Ziel der Erfindung:

Aufgabe der Erfindung ist es, eine Vorrichtung zum
Auffinden von Querbohrungen intramedullärer Implan-
ta- te, insbesondere der distalen Löcher von Verriegelungs-
nägeln zu schaffen, die ein schnelles, bequemes und
20 sicheres Ansetzen der Bohrlehre in axialer Flucht zu
den Querbohrungen gestattet, ohne daß eine Strahlen-
belastung von Chirurg und medizinischem Personal auf-
tritt.

Darlegung des Wesens der Erfindung:

25 Erfindungsgemäß wird diese Aufgabe dadurch gelöst,
daß zumindest ein erstes Richtelement in Form eines
ein Richtfeld erzeugenden Magneten und ein zweites
Richtelement in Form einer Magnetfeldmeßeinrichtung
mit gerichteter Empfangscharakteristik vorgesehen
30 sind, daß eines der beiden Richtelemente mit einer aus-
gezeichneten Empfangsrichtung der Achse der zu lokali-
sierenden Querbohrung ausrichtbar ist, daß das andere Richtelem-
ent frei beweglich ist und daß die Ausgangssignale der Magnet-
feldmeßeinrichtung über eine Signalauswerteeinrichtung einer die
35 Relativstellung der Richtcharakteristika beider Richtelemente
zueinander darstellenden Anzeigevorrichtung zugeführt sind. Be-
vorzugt ist das magnetische Richtfeld axial- bzw. rotationssym-
metrisch ausgerichtet.

1 Bei der erfindungsgemäßen Vorrichtung werden also
die Richtcharakteristika von Magnetfeld und Magnet-
feldeinrichtung dazu benutzt, die Relativstellung
5 der Achsen beider Richtelemente über eine Anzeigeein-
richtung zu kontrollieren, so daß anhand dieser
Kontrollanzeige beide Achsen zueinander in Kongruenz
gebracht werden können. Das eine der beiden Richt-
elemente wird, beispielsweise durch mechanische Mittel
10 im Inneren des Implantats, genau zur Achse der Quer-
bohrung ausgerichtet, während das andere, außerhalb
befindliche Richtelement zur Markierung der aufge-
fundenen Bohrung, etwa auf der Haut, oder zur Positio-
nierung einer Bohrlehre benutzt werden kann.

15 Zur Verringerung von Meßfehlern kann der Suchvorgang
durch zwei unabhängige Meßvorgänge erfolgen, bei
denen zwei Punkte der Achse einer Implantatquerbohrung
aufgefunden werden, die eindeutig die Lage dieser
Achse bestimmen. Dabei ist es zweckmäßig, daß etwa
20 zwei unterschiedliche bewegliche Richtelemente vorge-
sehen werden, von denen eines beispielsweise zur
Auffindung eines Punktes auf der Körperoberfläche und
ein zweites zur Auffindung eines weiteren Punktes
unmittelbar auf der Knochenoberfläche geeignet ist.

25 Die beiden Richtelemente können wahlweise so gestaltet
und angeordnet werden, daß in einem Fall die Magnet-
feldmeßeinrichtung mit der Achse der Querbohrung
im Implantat verknüpft wird und der Magnet außerhalb
30 beweglich angeordnet ist und daß im anderen Fall
die Achse der Querbohrung im Implantat mit dem
Magnetfeld bzw. dem Magneten verknüpft wird und die
Magnetfeldmeßeinrichtung außerhalb beweglich ange-
ordnet ist.

35 Zur Erzeugung des Magnetfeldes kann beispielsweise
ein Permanentmagnet oder auch ein Elektromagnet
Verwendung finden. Die Magnetfeldmeßeinrichtung wird

1 zweckmäßigerweise mit einem oder mehreren magnetisch
steuerbaren Halbleiterelementen versehen, wobei
die Verwendung von Hallelementen besonders vorteil-
haft ist. Es können aber auch Feldplatten oder andere
5 Elemente mit vergleichbaren Effekten verwendet werden.

Die Magnetfeldmeßeinrichtung kann in der Weise ange-
ordnet werden, daß das Maximum ihrer Meßempfindlich-
keit jeweils mit der mit seiner Richtcharakteristik
10 verknüpften Achse zusammenfällt, so daß diese durch
das Aufsuchen des Signalmaximums bestimmbar ist.
Bei einer anderen vorteilhaften Ausführungsform ist
die Magnetfeldmeßeinrichtung in der Weise mit der
Achse des betreffenden Richtelementes verknüpft,
15 daß diese Achse mit dem Minimum ihrer Richtcharakteri-
stik zusammenfällt, so daß die Lage dieser Achse durch
Auffinden des Signalminimums bestimmbar ist. Wie
erwähnt, können beispielsweise zwei Suchpunkte auf
der Achse der Querbohrung des Implantats nacheinander
20 bestimmt werden, wobei der erste der Durchstoßpunkt
dieser Achse durch die Hautoberfläche ist und gleich-
zeitig die Eindringstelle für die notwendige Stich-
inzision durch die Weichteile bis zum Knochen markiert
und wobei der zweite Suchpunkt nach erfolgter Stich-
25 inzision auf der Knochenoberfläche bestimmt wird.
So kann zweckmäßigerweise zur Erzeugung des Magnet-
feldes ein Ringmagnet verwendet werden, der eine
leichte Markierung des ersten Suchpunktes auf der
Hautoberfläche ermöglicht. Nach Einführung einer
30 Bohrlehre in die Stichinzision kann in diese Bohr-
lehre ein anderer Magnet in Form einer Magnetsonde
eingeführt werden, die es gestattet, den zweiten
Suchpunkt auf der Knochenoberfläche präzise zu
bestimmen.

35

Die Ausrichtung des einen Richtelementes in der
Achse der Querbohrung im Implantat kann in zweck-
mäßiger Ausgestaltung dadurch ermöglicht werden,

1 daß eines der Richtelemente am Kopf einer in das
ein Hohlprofil aufweisende Implantat einführbaren
Sonde befestigt ist, wobei der Sondenkopf in reprodu-
zierbarer Entfernung von dem zugänglichen Ende des
5 Implantats positionierbar ist. Die Sonde kann dabei
einen einstellbaren Anschlag zur Positionierung des
Sondenkopfs entsprechend der unterschiedlichen,
im Einzelfall jedoch jeweils bekannten Entfernung
der Querbohrung vom zugänglichen Ende des Implantats
10 aufweisen.

Eine mögliche Winkelabweichung der Richtcharakteristik
der Sonde gegenüber der Achse der Querbohrung im
Implantat kann dadurch verhindert werden, daß der
15 Sondenkopf dem Innenprofil des Implantats angepaßt
ist und in diesem als Führung mit seiner Richtungs-
charakteristik koaxial zur Querbohrung positionierbar
ist.

20 Die Signalauswerteeinrichtung ist zweckmäßigerweise
mit einer Einrichtung für einen Nullabgleich ver-
sehen, um magnetische Störfelder, wie beispielsweise
das Erdmagnetfeld, vor Beginn der Messung zu kom-
pensieren. Als Anzeigeeinrichtung wird in den meisten
25 Fällen ein optisches Anzeigegerät, beispielsweise
der in Operationssälen ohnehin verfügbare Monitor
eines Bildwandlers eingesetzt werden. Daneben sind
aber auch andere optische Anzeigeeinrichtungen, aber
auch akustische bzw. auf sonstige Sinnesorgane
30 einwirkende Signalgeräte anwendbar.

Ausführungsbeispiele:

Die Erfindung wird nachfolgend an einem Ausführungs-
beispiel anhand der Zeichnung näher erläutert.

Es zeigt:

35

Fig. 1 die Anordnung einer erfindungsgemäßen Vor-
richtung an einem implantierten Verriegelungs-
nagel

- 1 Fig. 2 einen Querschnitt durch einen Verriegelungsnagel
im Bereich einer Querbohrung mit eingesetzter
Magnetfeldmeßeinrichtung und
- 5 Fig. 3 eine Seitenansicht des Verriegelungsnagels in
Axialrichtung der Querbohrung mit eingesetzter
Magnetfeldmeßeinrichtung.

Fig. 1 zeigt die Anordnung eines Verriegelungsnagels
10 im Markraum eines Knochens 18, der in einem bestimmten
Abstand unterhalb der Haut bzw. Körperoberfläche 23
liegt. Der Nagel ist in Fig. 1 von rechts in den Knochen
eingetrieben und besitzt in der Nähe seines linken,
d.h. distalen Endes zwei Querbohrungen 11 und 11' zur
15 Aufnahme von Querbolzen 20 bzw. 20'.

Es soll nun die genaue Lage der jeweiligen Bohrachse
1 eines distalen Loches 11 im Verriegelungsnagel
ermittelt werden. Diese Bohrachse ist eindeutig bestimm-
20 bar durch die geradlinige Verbindung von zwei Punkten
2 und 3 auf dieser Achse. Um eine Bohrlehre 4 in eine
damit fluchtende Position zu bringen, sind demnach die
zwei Punkte 2 und 3 auf der Bohrsachse des distalen
Loches 11 aufzufinden, und die Achse der Bohrlehre ist
25 nach diesen Punkten auszurichten, wonach sofort die
Bohrung in den Knochen eingebracht werden kann. Der erste
dieser beiden Punkte 2 wird an der Hautoberfläche 23
ermittelt und gibt damit gleichzeitig den Ort der
Stichinzision an. Der zweite Punkt 3 wird an der Ober-
30 fläche der Außenkortikalis bestimmt und liefert damit
gleichzeitig den Punkt am Knochen, durch den der Bohrer
einzudringen hat. Dabei nimmt die durch den ersten Punkt
2 geführte und bis zum Knochen reichende Stichinzision
gleichzeitig die Bohrlehre 4 auf, die damit ihre Achse
35 5 durch den zuerst gefundenen Punkt 2 führt.

Zur Auffindung dieser beiden Punkte 2 und 3 dient die
erfindungsgemäße Vorrichtung, welche eine Magnetfeld-

1 meßeinrichtung in Gestalt einer Sonde 6 mit einem
Sondenkopf 7 und darauf angebrachten Hallelementen 8
und 9 aufweist. Die beiden Hallelemente 8 und 9 sind
dabei so angebracht, daß sich ihre Hauptebenen in der
5 Achse 1 der distalen Bohrung 11 schneiden. Diese Achse
1 ist der geometrische Ort aller Punkte, an denen ein
axialsymmetrisch angelegtes Magnetfeld keine Ausgangs-
signale an den Hallelementen erzeugt. Dies wird dadurch
erreicht, daß der Sondenkopf 7 gemäß Fig. 2 als Form-
10 stück entsprechend dem Innenprofil des Nagels 10 ausge-
führt ist, dieser Sondenkopf wird somit im Inneren
des hier kleeblattförmigen Profils des Nagels 10 beim
Einführen der Sonde 6 geführt, selbst wenn der Nagel
10 beim Eintreiben eine wie auch immer realistisch
15 geartete Verbiegung und/oder Verwindung erfahren hat.
In Längsrichtung des Nagels 10 wird die genaue Aus-
richtung des Sondenkopfes 7 bzw. der Hallgeneratoren
8 und 9 zur Achse der Querbohrung 11 damit erreicht,
daß der Abstand der Querbohrung 11 vom proximalen Ende
20 22 des Nagels 10 bei realistischer Ausprägung der Defor-
mation und Berücksichtigung der elastischen Verformbar-
keit der Sonde 6 in ihrem Schaft mit ausreichender
Genauigkeit erhalten bleibt. Für verschiedene Nagel-
längen bzw. für die verschiedenen distalen Löcher 11
25 oder 11' des Nagels 10 kann ein Anschlag 12 auf dem
Sondenschaft 6 an entsprechend unterschiedlichen Stellen
vor dem Einbringen des Nagels in den Knochen positioniert
und fixiert werden. Für unterschiedliche Nageldurch-
messer bzw. unterschiedliche Nagelprofilformen sind
30 entsprechend unterschiedlich ausgebildete Sondenköpfe 7
notwendig.

1 Zu der dargestellten Vorrichtung gehört weiter
ein Suchmagnet in Form eines Ringmagneten 13 sowie
ein Stabmagnet 16. Zum Einbringen der Bohrung dient
die bereits erwähnte Bohrlehre 4 mit einem zusätzlichen
5 Einsatz 19.

Die Ausgangssignale der Hallelemente 8 und 9 sind über
eine Leitung 14 zu einer Signalverarbeitungseinrichtung
15 geführt, von der aus auch die Hallelemente in
10 üblicher Weise elektrisch versorgt werden. Die Aus-
gangssignale der Verarbeitungseinheit 15 werden über
eine Leitung 21 einem Anzeigegerät 17 zugeführt, auf
welchem dann jeweils die relative Stellung der Achsen
der Magnetfeldmeßeinrichtung einerseits und des gerade
15 verwendeten Magneten 13 oder 16 andererseits sichtbar
gemacht wird.

Vor Beginn der Messung ist ein Abgleich der Anzeige
erforderlich. Zu diesem Zweck müssen die Suchmagnete
20 13 und 16 von der Anordnung entfernt gehalten werden,
so daß der Nullpunkt der Anzeigeeinheit 17 abgeglichen
werden kann, um dabei Einflüsse des Erdmagnetfeldes
und anderer stationärer Störfelder zu kompensieren.
Zum eigentlichen Suchvorgang wird nun der Ringmagnet
25 13 in die Nähe der Hallelemente 8 und 9 gebracht und
auf der Hautoberfläche 23 verschoben. Die Anzeige
weicht von dem beim Nullabgleich eingestellten Wert
so lange ab, als das am Ort der Hallelemente aufge-
brachte Magnetfeld des Ringmagneten 13 so gerichtet
30 ist, daß es einen dort nicht parallel zu beiden Hall-
elementen gerichteten Feldstärkevektor aufweist.

Bei geeigneter Magnetisierung des Ringmagneten 13 sind
dessen Feldlinien in der nahen Umgebung seiner Rotations-
35 achse ausreichend geradlinig und parallel zu ihr.
Bei annähernd senkrechter Anordnung der Rotationsachse
des Ringmagneten 13 zu der Längsachse des Nagels 10
im Bereich des Sondenkopfes 7 erreichen die Ausgangs-

1 signale der beiden Hallelemente 8 und 9 nur dann wieder
den bei Nullabgleich der Signalverarbeitungseinrichtung
15 eingestellten Wert, wenn die Rotationsachse des
Ringmagneten 13 und die Achse der Bohrung 11 mit aus-
5 reichender Genauigkeit miteinander fluchten. Damit
ist der Durchstoßpunkt der Rotationsachse des Ring-
magneten 13 durch die Hautoberfläche 23 des Patienten
gleichzeitig der erste zu ermittelnde Punkt 2. Er kann
als Mittelpunkt der Öffnung des Ringmagneten 13 festge-
10 halten und auf der Hautoberfläche markiert werden.

Die nicht vollständig geradlinige Gestalt der Magnet-
linien des Ringmagneten 13 außerhalb seiner Rotations-
achse ermöglicht bei dem genannten Vorgehen einen Winkel-
15 fehler, dessen Tangens am Ort des Knochens zu einer Fehl-
bohrung führen könnte, wenn die Bohrlehre 4 allein nach
der Lage des Ringmagneten 13 bei Erreichung des einge-
stellten Nullwertes vorgenommen werden würde.

20 Aus diesem Grund ist bei der Vorrichtung ein zweiter
Magnet 16 in Form einer stiftförmigen Magnetsonde
vorgesehen, mit der ein zweiter Suchvorgang durchgeführt
werden kann. Dazu wird nach erfolgter Stichinzision in
die ohnehin erforderliche Öffnung durch die den Knochen
25 umschließenden Weichteile die Bohrlehre 4 eingeführt,
wobei das dem Knochen abgewandte Ende dieser Bohrlehre
im Punkt 2 durch den nach dem ersten Suchvorgang fest-
gelegten Hautschnitt ausreichend genau gehalten wird.
Das dem Knochen zugewandte Ende der Bohrlehre 4 ist
30 aufgrund einer gewissen Nachgiebigkeit der Weichteile
in geringem Ausmaß tangential auf der Knochenoberfläche
verschiebbar.

In diese Bohrlehre 4 wird nunmehr die Magnetsonde 16
35 eingeführt, welche in ihrer Formgebung an den Innen-
durchmesser der Bohrlehre angepaßt ist und so magneti-
siert ist, daß sie ein Magnetfeld erzeugt, dessen Feld-
linien im Achsenbereich ausreichend genau geradlinig und parallel zu.

1 dieser Achse verlaufen. Der Suchvorgang geht prinzi-
piell wie der vorher beschriebene erste Suchvorgang
vor sich, wobei das dem Knochen zugewandte Ende der
Bohrlehre durch geringfügige Verschiebung auf der
5 Knochenoberfläche in eine ausreichend genaue Position
zentral zur betrachteten Bohrung 11 im Nagel 10 ge-
bracht wird. Das dem Knochen abgewandte Ende der Bohr-
lehre wird dabei mit ausreichender Genauigkeit im vorher
festgelegten Suchpunkt 2 gehalten.

10

In dieser Stellung der Bohrlehre 4 kann nach Entfernen
der Magnetsonde 16 der Bohreinsatz 19 eingeführt werden,
während gleichzeitig die Hallsonde 6 aus dem Nagel 10
entfernt wird. Dann kann der Knochen 18 durch den Ein-
15 satz 19 vorgebohrt werden, anschließend wird der Einsatz
19 wieder entfernt und die der Bohrlehre 4 zugewandte
Kortikalis des Knochens 18 mit größerem Durchmesser
zur Aufnahme des Bolzenschaftes des Bolzens 20 aufgebohrt.
Die zuerst unter Verwendung des Einsatzes 19 auch in die
20 Gegenkortikalis eingebrachte Bohrung verbleibt zur
Aufnahme des Gewindes des Bolzens 20 in ihrem vor-
herigen Durchmesser. Anschließend werden Bohrer und
Bohrlehre entfernt, und die Verriegelungsbolzen 20
werden in die Bohrung gesetzt.

25

Vor den beschriebenen Arbeiten am distalen Ende wird
der proximale Bolzen 24 in die entsprechend Bohrung
25 gesetzt, was hier nicht näher beschrieben wird, weil
für das Auffinden der proximalen Lächer wegen der geringen
30 Distanz zum proximalen Nagelende mit einer herkömmlichen
Ziel- und Bohrvorrichtung gemäß der Beschreibung unter
Ziffer 1 der Einleitung ausreichend präzise gearbeitet
werden kann.

35

Bei Anwendung der erfindungsgemäßen Vorrichtung können
somit die gewohnten Implantate und das herkömmliche
Instrumentarium für die Arbeiten am proximalen Bereich
weiterhin verwendet werden. Dies gilt prinzipiell

1 auch für die Arbeiten im distalen Bereich.
So kann das Implantatmaterial des Nagels 10 und der
Bolzen 20 in herkömmlicher Ausführung verwendet werden,
desgleichen die Bohrlehre 5 und der Einsatz 19. Die
5 erfindungsgemäße Zielvorrichtung mit der Sonde 6 und
dem Sondenkopf 7, den beiden Magneten 13 und 16 sowie
mit der Auswerteeinrichtung 15 und der Anzeigeeinrichtung
17 kann zusätzlich zu dem herkömmlichen Instrumentarium
10 verwendet werden. Bei den herkömmlichen Geräten ist
lediglich darauf zu achten, daß die Bohrlehre 4 und
der Einsatz 19 aus nicht magnetischem Material gefertigt
sein müssen. Diese Voraussetzung ist bei den Implan-
ta-ten ohnehin aufgrund von Vorschriften für die Implantat-
werkstoffe gegeben.

15 Ergänzend sei noch erwähnt, daß die Vorrichtung auch
dann wirksam arbeiten kann, wenn eine Führung des Son-
denkopfes durch das Innenprofil des Implantats nicht
möglich ist, z.B. bei Nägeln mit kreisrundem Querschnitt.
20 In diesem Fall können zusätzliche Maßnahmen vorgesehen
werden, um den Sondenkopf zur Querbohrung auszurichten.
Beispielsweise kann dies mittels einer in der Bohrung
einrastbaren Haltevorrichtung geschehen.

25

30

35

1 Patentansprüche:

1. Vorrichtung zum Auffinden von Querbohrungen intra-
medullärer Implantate bei der Frakturbehandlung von Kno-
5 chen, insbesondere zum Auffinden von Querbohrungen am
distalen Ende von implantierten Verriegelungsnägeln, und
zur coaxialen Ausrichtung einer Bohrvorrichtung zu diesen
Querbohrungen, dadurch gekennzeichnet, daß zumindest ein
10 erstes Richtelement in Form eines ein Richtfeld erzeugen-
den Magneten (13,16) und ein zweites Richtelement in Form
einer Magnetfeldmeßeinrichtung (8,9) mit gerichteter Emp-
fangscharakteristik vorgesehen sind, daß eines der beiden
Richtelemente mit einer ausgezeichneten Empfangsrichtung
15 der Achse der zu lokalisierenden Querbohrung (11) aus-
richtbar ist, daß das andere Richtelement frei beweglich
ist und daß die Ausgangssignale der Magnetfeldmeßeinrich-
tung (8,9) über eine Signalauswerteeinrichtung (15) einer
die Relativstellung der Richtcharakteristika beider Richt-
20 elemente zueinander darstellenden Anzeigevorrichtung (17)
zugeführt sind.

2. Vorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet,
daß mindestens zwei an unterschiedlichen Körperstellen an-
bringbare frei bewegliche Richtelemente (13,16) vorgesehen
25 sind.

3. Vorrichtung nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekenn-
zeichnet, daß die Magnetfeldmeßeinrichtung (8,9) in der
Achse der Querbohrung (11) des Implantats (10) ausricht-
30 bar und daß der Magnet (13,16) frei beweglich ist.

4. Vorrichtung nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekenn-
zeichnet, daß der Magnet in der Achse der Querbohrung aus-
richtbar ist und daß die Magnetfeldmeßeinrichtung frei be-
35 weglich ist.

- 1 5. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 4,
dadurch gekennzeichnet, daß das erste Richtelement
ein Permanentmagnet (13, 16) ist.
- 5 6. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 4,
dadurch gekennzeichnet, daß das erste Richtelement
ein Elektromagnet ist.
- 10 7. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 6,
dadurch gekennzeichnet, daß die Magnetfeldmeß-
einrichtung einen oder mehrere magnetisch steuer-
bare Halbleiterelemente (8, 9) enthält.
- 15 8. Vorrichtung nach Anspruch 7, dadurch gekennzeichnet,
daß die Magnetfeldmeßeinrichtung einen oder
mehrere Hallgeneratoren (8, 9) enthält.
- 20 9. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 8,
dadurch gekennzeichnet, daß die Magnetfeldmeß-
einrichtung das Maximum ihrer Meßempfindlichkeit
in der Achse ihrer Richtcharakteristik besitzt.
- 25 10. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 8,
dadurch gekennzeichnet, daß die Richtachse der
Magnetfeldmeßeinrichtung mit dem Minimum ihrer
Empfangscharakteristik zusammenfällt.
- 30 11. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 8 sowie
10, dadurch gekennzeichnet, daß in der Magnetfeld-
meßeinrichtung zwei Hallgeneratoren (8, 9) zu-
einander im Winkel derart ausgerichtet sind,
daß ihre beiden Hauptebenen sich in der Richtachse
der Magnetfeldmeßeinrichtung schneiden.
- 35 12. Vorrichtung nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet,
daß die beiden Hallgeneratoren (8, 9) zueinander
im rechten Winkel stehen.

- 1 13. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 12,
dadurch gekennzeichnet, daß als erstes Richt-
element ein Ringmagnet (13) dient.
- 5 14. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 12,
dadurch gekennzeichnet, daß als erstes Richt-
element eine in eine Bohrlehre (4) einführbare
Magnetsonde (16) dient.
- 10 15. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 14,
dadurch gekennzeichnet, daß eines der Richt-
elemente (8, 9) am Kopf (7) einer in das ein
Hohlprofil aufweisende Implantat (10) einführ-
baren Sonde (6) befestigt ist, wobei der Sonden-
15 kopf (7) in reproduzierbarer Entfernung von
dem zugänglichen Ende (22) des Implantats (10)
positionierbar ist.
- 20 16. Vorrichtung nach Anspruch 15, dadurch gekenn-
zeichnet, daß die Sonde (6) einen einstellbaren
Anschlag (12) zur unterschiedlichen Positionierung
des Sondenkopfes (7) aufweist.
- 25 17. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 16,
dadurch gekennzeichnet, daß der Sondenkopf (7)
dem Innenprofil des Implantats (10) angepaßt
ist und in dieser Ausführung mit seiner Richt-
charakteristik koaxial zur Querbohrung (11)
positionierbar ist.
- 30 18. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 17,
dadurch gekennzeichnet, daß in der Signalauswerte-
einrichtung (15) eine Abgleicheinrichtung zur
Kompensation von magnetischen Störfeldern vorge-
35 sehen ist.

- 1 19. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 18,
dadurch gekennzeichnet, daß die Signalauswerte-
einrichtung (15) die Ausgangssignale zur Dar-
5 stellung in einer optischen Anzeigeeinrichtung (17)
umsetzt.
20. Vorrichtung nach Anspruch 19, dadurch gekennzeichnet,
daß als Anzeigeeinrichtung ein üblicher
10 Monitor verwendbar ist.
21. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 18,
dadurch gekennzeichnet, daß als Anzeigeeinrichtung
eine auf das Gehör oder ein anderes menschliches
15 Sinnesorgan einwirkende Signaleinrichtung vorge-
sehen ist.
22. Vorrichtung nach einem der vorstehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet, daß das Richtfeld des Magne-
ten (13,16) ein axial- bzw. rotationssymmetrisches
20 Magnetfeld ist.

Hierzu 1 Seite Zeichnungen

25

30

35

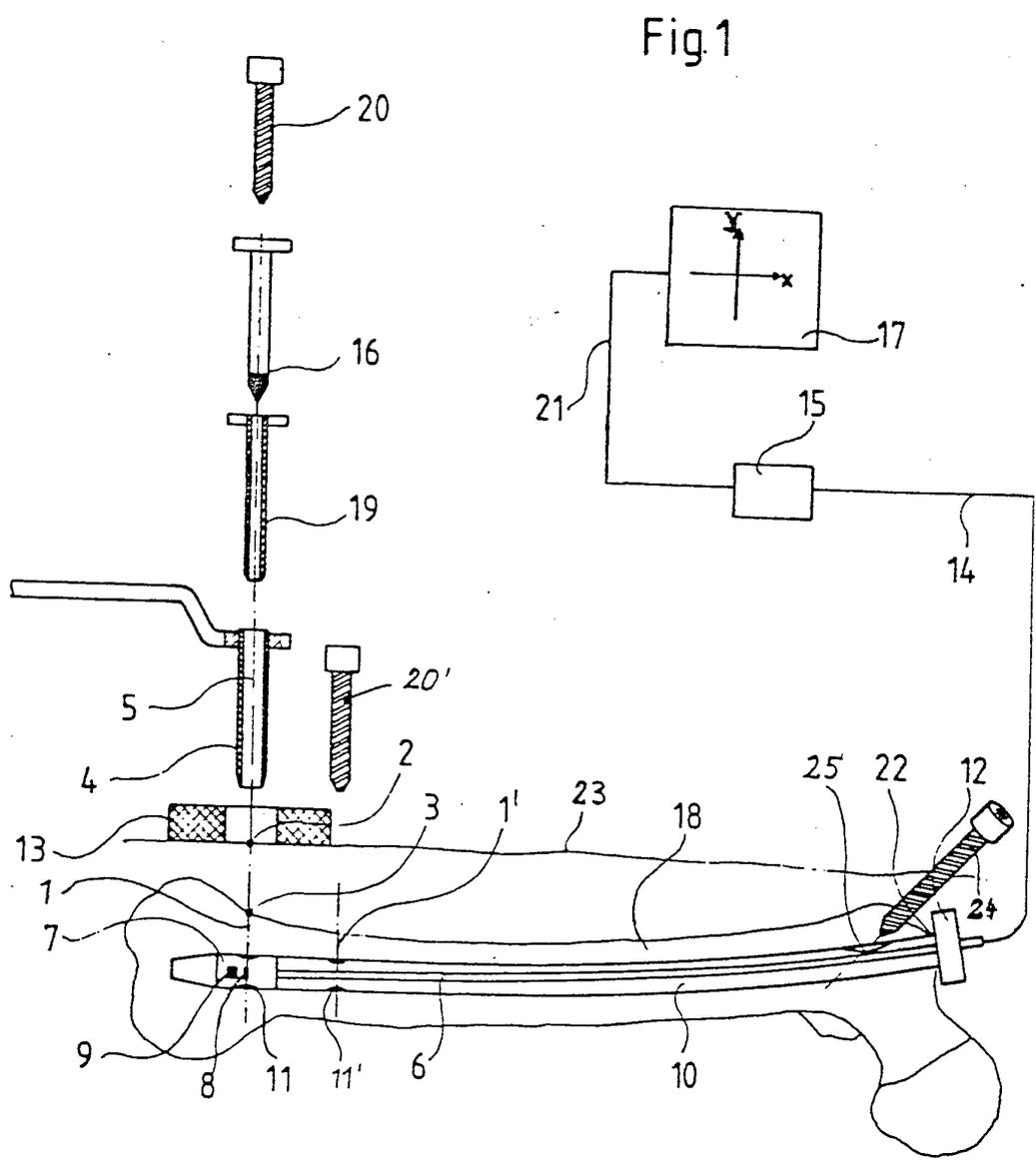


Fig. 1

Fig. 2

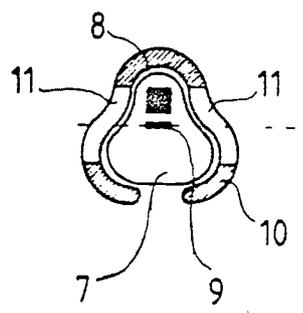


Fig. 3

