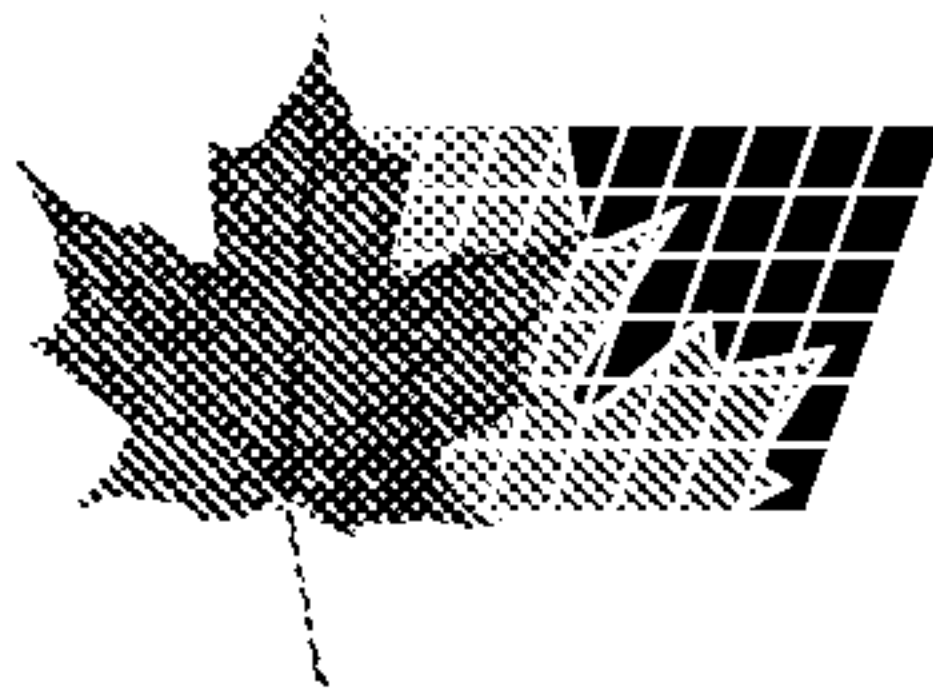




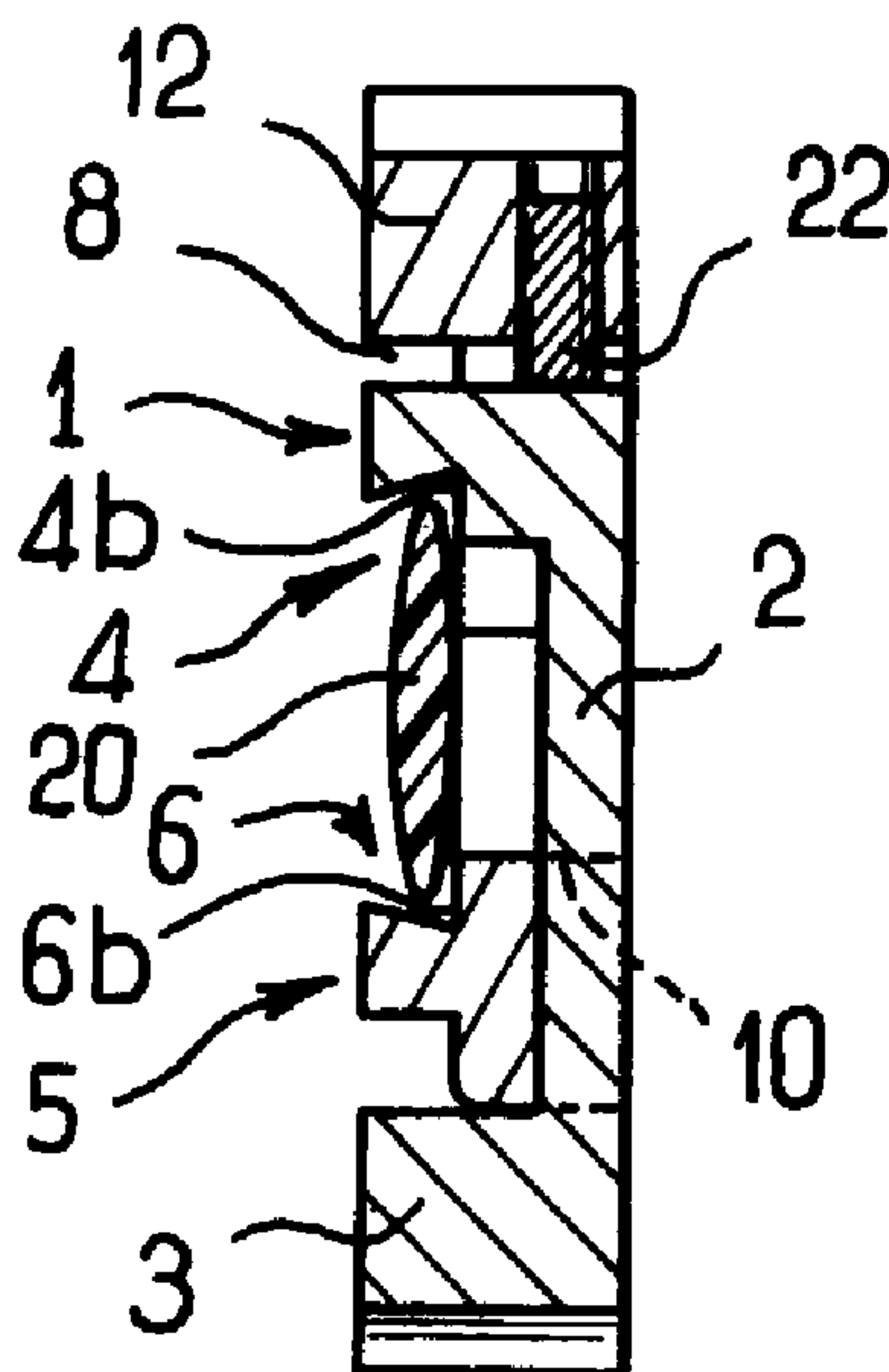
(72) DUPRAT, Alain, FR

(73) MORIA SA, FR

(51) Int.Cl.⁶ A61F 2/16

(54) **DISPOSITIF DE PLIAGE ET DE MAINTIEN PLIE D'UN
IMPLANT INTRAOCULAIRE SOUPLE**

(54) **FOLDING AND LOCKING DEVICE OF A FLEXIBLE
INTRAOCULAR IMPLANT**



(57) Dispositif de pliage et de maintien plié d'un implant intraoculaire souple, comportant deux mâchoires, chaque mâchoire ayant une surface active en forme de dièdre rentrant et étant montée coulissante par rapport à l'autre le long d'une direction parallèle à l'un des côtés du dièdre rentrant entre une première position où elles sont en contact l'une contre l'autre par l'extrémité du côté parallèle au coulissement et au moins une seconde position dans laquelle elles sont éloignées l'une de l'autre, au moins un organe élastique est étant attelé entre les mâchoires et dont l'effet tend à les maintenir au contact l'une de l'autre, chaque mâchoire étant solidaire d'un poussoir situé en regard de sa surface active et au-delà de l'autre mâchoire.

PRECIS DE DIVULGATION

Dispositif de pliage et de maintien plié d'un implant intraoculaire souple, comportant deux mâchoires, chaque mâchoire ayant une surface active en forme de dièdre rentrant et étant montée coulissante par rapport à l'autre le long d'une direction parallèle à l'un des côtés du dièdre rentrant entre une première position où elles sont en contact l'une contre l'autre par l'extrémité du côté parallèle au coulisement et au moins une seconde position dans laquelle elles sont éloignées l'une de l'autre, au moins un organe élastique est étant attelé entre les mâchoires et dont l'effet tend à les maintenir au contact l'une de l'autre, chaque mâchoire étant solidaire d'un poussoir situé en regard de sa surface active et au-delà de l'autre mâchoire.

FIGURE 6.

La présente invention concerne un dispositif de préparation juste avant son insertion dans l'oeil, d'un implant souple formant notamment cristallin artificiel.

On utilise de plus en plus les implants souples
5 lors de l'opération de la cataracte et la mise en place d'un cristallin artificiel, ces implants présentant l'avantage d'une incision de petite taille pour leur introduction dans l'oeil. Une fois introduits, ces implants se déplient élastiquement pour retrouver leur forme
10 initiale de lentille optique à l'intérieur de l'oeil. Pour faciliter le travail du chirurgien, il est utile de préparer à l'avance l'implant et de le maintenir dans sa forme pliée afin que le chirurgien n'ait qu'à le saisir au moyen d'une pince adaptée pour l'introduire dans l'oeil.

15 Par la présente invention on propose un dispositif destiné à assurer cette fonction, c'est-à-dire à exécuter le pliage de l'implant et à le maintenir plié à la disposition du chirurgien.

A cet effet, l'invention a donc pour objet un
20 dispositif de pliage et de maintien plié d'un implant intraoculaire souple qui comporte deux mâchoires, chaque mâchoire ayant une surface active en forme de dièdre rentrant et étant montée coulissante par rapport à l'autre le long d'une direction parallèle à l'un des côtés du
25 dièdre rentrant entre une première position où elles sont en contact l'une de l'autre par l'extrémité du côté parallèle à la direction de coulissement et au moins une seconde position dans laquelle elles sont éloignées l'une de l'autre d'une distance au moins égale au diamètre de
30 l'implant à plier, tandis qu'au moins un organe élastique est attelé entre les mâchoires dont l'effet tend à les maintenir au contact l'une de l'autre, chaque mâchoire étant par ailleurs solidaire d'un poussoir situé en regard de sa surface active et au-delà de l'autre mâchoire.

35 Ce dispositif se comporte comme une pince norma-

lement fermée qui, lorsque l'opérateur l'actionne, s'ouvre pour dégager un espace entre les mâchoires permettant d'accueillir un implant et, lorsque l'opérateur cesse de l'actionner, se referme sur l'implant en le forçant à
5 former un pli. Dans cet état, les mâchoires maintiennent l'implant replié sur lui-même, même après l'action de l'opérateur. La zone de pliage de l'implant est en saillie au-dessus des mâchoires si bien qu'il est possible de prendre en charge l'implant replié au moyen d'une pince
10 adaptée, notamment à son introduction dans l'oeil du patient.

Dans un mode de réalisation, l'une des mâchoires est portée par la partie centrale d'une traverse appartenant à un étrier, l'autre mâchoire s'étendant entre les
15 montants de cet étrier, l'extrémité des montants opposée à celle voisine de la traverse étant équipée du poussoir correspondant. Ainsi les montants de l'étrier peuvent constituer un moyen de centrage de l'implant entre les mâchoires lorsque celles-ci sont dans l'état ouvert de la
20 pince.

D'autres caractéristiques et avantages ressortiront de la description d'un mode de réalisation de l'invention donné ci-après.

Il sera fait référence aux dessins annexés parmi
25 lesquels :

- la figure 1 illustre, par une vue en plan, le dispositif selon l'invention dans son état ouvert apte à accueillir un implant,
- la figure 2 est une vue en coupe selon le plan
30 II-II de la figure 1,
- la figure 3 est une vue en plan du dispositif dans son état refermé en l'absence d'implant,
- la figure 4 est une vue en coupe selon la ligne IV-IV de la figure 3,
- 35 - la figure 5 est une vue partielle du dispositif

conforme à la figure 1 avec un implant prêt à être plié sur lui-même,

- la figure 6 est une coupe selon le plan VI-VI de la figure 5,

5 - la figure 7 illustre par une vue partielle le dispositif de l'invention maintenant un implant replié entre ses mâchoires,

- la figure 8 est une vue en coupe selon VIII-VIII de la figure 7.

10 Le dispositif représenté aux figures comporte une première mâchoire 1 portée par l'une des extrémités d'un doigt 2, l'autre extrémité de ce doigt 2 étant équipée d'un poussoir 3. Ce poussoir est en forme de barreau sensiblement perpendiculaire au doigt 2, et possède une surface
15 extérieure concave 3a.

La mâchoire 1 possède une surface active 4 délimitée par les côtés 4a et 4b d'un dièdre rentrant faisant face au poussoir 3. Le côté 4b définit une surface sensiblement parallèle à l'axe longitudinal du doigt 2. La
20 surface active 4 est tournée vers le poussoir 3.

Le dispositif comporte une seconde mâchoire 5 présentant comme la mâchoire 1 une surface active 6 délimitée par les côtés 6a et 6b d'un dièdre rentrant qui fait face au dièdre rentrant de la mâchoire 1. Cette
25 mâchoire 5 est portée par la partie médiane de la traverse 7 d'un étrier dont les montants 8 et 9 encadrent le doigt 2 portant la mâchoire 1. La traverse 7 possède en-dessous de la mâchoire 5, des rebords inférieurs 10 et 11 qui délimitent une coulisse de guidage pour le doigt 2 de même
30 que les montants 8 et 9 de l'étrier qui l'encadrent. L'extrémité des montants 8 et 9 opposée à celle portant la traverse 7 est équipée d'un poussoir 12 en forme de barreau à l'instar du poussoir 3 et comportant une surface extérieure concave 12a. La surface active 6 de la mâchoire 5
35 est tournée vers le poussoir 12.

Les surfaces 4b et 6b des mâchoires 1 et 5 appartiennent à un plan commun parallèle au plan de coulisement relatif du doigt et de l'étrier qui définit le plan de soutien de l'implant à plier. Entre le poussoir 12 et la traverse 7, chacun des montants 8 et 9 possède deux bossages supérieurs 13 et 14 qui sont légèrement en saillie au-dessus du plan qui contient les côtés 4b et 6b des surfaces actives 4 et 6 des mâchoires.

Deux lames de ressort 15 et 16 implantées chacune par leurs extrémités à l'une des extrémités de chaque poussoir 3 et 12, ont pour fonction d'une part, de maintenir les deux parties du dispositif portant les mâchoires 1 et 5 en emboîtement coulissant l'une dans l'autre et d'autre part, d'écarter élastiquement des poussoirs l'un de l'autre pour rappeler constamment les mâchoires 1 et 5 en appui l'une contre l'autre dans la position représentée à la figure 3. Dans cette position ces mâchoires butent l'une contre l'autre par le bord qui délimite chacun des côtés 4b et 6b de leur surface active, comme illustré par la figure 4.

On comprend de ces figures que lorsque l'opérateur pince entre le pouce et l'index d'une main les poussoirs 3 et 12, il les rapproche et donc il écarte les mâchoires 1 et 5. On peut alors disposer entre ces mâchoires un implant 20 comme illustré par les figures 5 et 6 qui repose partiellement sur les côtés 4b et 6b de ces mâchoires ainsi que sur une partie de la surface supérieure des montants 8 et 9 située au même niveau et qui est maintenu latéralement entre les mâchoires par les bossages 13 et 14. Cet implant intraoculaire peut comporter de manière connue des anses 21 flexibles, ces anses pouvant être disposées comme illustré par la figure 5 ou dans une position perpendiculaire à celle illustrée, passant ainsi chacune d'un côté d'une mâchoire. Lorsque l'opérateur relâche le pincement des poussoirs, sous l'effet des lames de ressort

15 et 16 les mâchoires se rapprochent l'une de l'autre en déformant l'implant 20 comme illustré par les figures 7 et 8. L'implant est donc replié sur lui-même, le pli faisant saillie à l'extérieur des mâchoires pour former une partie
5 de préhension de l'implant plié au moyen d'une pince adaptée, et est maintenu plié sous l'effet de la force de rappel des lames de ressort 15 et 16, ce qui permet à l'opérateur de lâcher le dispositif qui constitue un support d'implant plié.

10 Lorsqu'il s'agit d'introduire cet implant dans l'oeil, au moyen d'une pince appropriée, on saisit la partie de l'implant 20 en saillie au-dessus des mâchoires 1 et 5 et on desserre les mâchoires par pression sur les poussoirs 3 et 12 pour extraire l'implant maintenu plié par
15 la pince qui l'a pris en charge.

On notera enfin sur les figures la présence d'une butée 22 qui limite la course d'écartement des mâchoires. Cette butée, par exemple une vis, peut être réglable ce qui permet d'ajuster l'écartement à la dimension de l'implant.

20 Le dispositif selon l'invention peut être réalisé en plusieurs matériaux. Réutilisable, il sera réalisé de préférence en alliage de titane, acier inoxydable ou alliage analogue connu dans le domaine de l'instrumentation chirurgicale qui permet de lui appliquer des opérations de
25 stérilisation. A usage unique, il peut être réalisé en matière plastique injectée au moins pour les deux ensembles poussoir-mâchoire, ces pièces injectées possédant aux extrémités de chaque poussoir des logements d'encastrement de lames de ressort pouvant être également en matière
30 plastique ou en métal.

REVENDICATIONS

1. Dispositif de pliage et de maintien plié d'un implant intraoculaire souple, comportant deux mâchoires, chaque mâchoire ayant une surface active en forme de dièdre
5 rentrant et étant montée coulissante par rapport à l'autre mâchoire le long d'une direction parallèle à l'un des côtés du dièdre rentrant entre une première position où elles sont en contact l'une contre l'autre par l'extrémité du côté parallèle au coulisement et au moins une seconde
10 position dans laquelle elles sont éloignées l'une de l'autre, caractérisé en ce qu'il comporte au moins un organe élastique attelé entre les mâchoires et dont l'effet tend à les maintenir au contact l'une de l'autre.

2. Dispositif selon la revendication 1, caracté-
15 térisé en ce que chaque mâchoire est solidaire d'un poussoir situé en regard de sa surface active et au-delà de l'autre mâchoire.

3. Dispositif selon la revendication 2, caracté-
20 risé en ce que l'une des mâchoires est portée par la partie centrale d'une traverse appartenant à un étrier, l'autre mâchoire s'étendant entre les montants de cet étrier, l'extrémité des montants opposée à celle qui porte la traverse étant équipée du poussoir correspondant.

4. Dispositif selon la revendication 3, caracté-
25 risé en ce que les montants de l'étrier comportent un moyen de maintien latéral de l'implant par rapport aux mâchoires lorsque celles-ci sont maintenues écartées dans leur seconde position.

5. Dispositif selon la revendication 3 ou la
30 revendication 4, caractérisé en ce que l'autre mâchoire est portée par l'une des extrémités d'un doigt monté à coulisement par rapport à l'étrier sous la mâchoire correspondante, l'autre extrémité du doigt étant pourvue du poussoir correspondant.

35 6. Dispositif selon l'une des revendications 3 à

5, caractérisé en ce que chaque poussoir est constitué par un barreau transversal, respectivement au doigt et à l'étrier, dont la face extérieure est concave.

7. Dispositif selon la revendication 6, caracté-
5 risé en ce que l'organe élastique est constitué par deux lames de ressort, chacune formant une épingle de liaison élastique des barreaux poussoirs.

8. Dispositif selon l'une des revendications
précédentes, caractérisé en ce qu'il comporte une butée
10 limitant l'écartement des mâchoires à une valeur maximale.

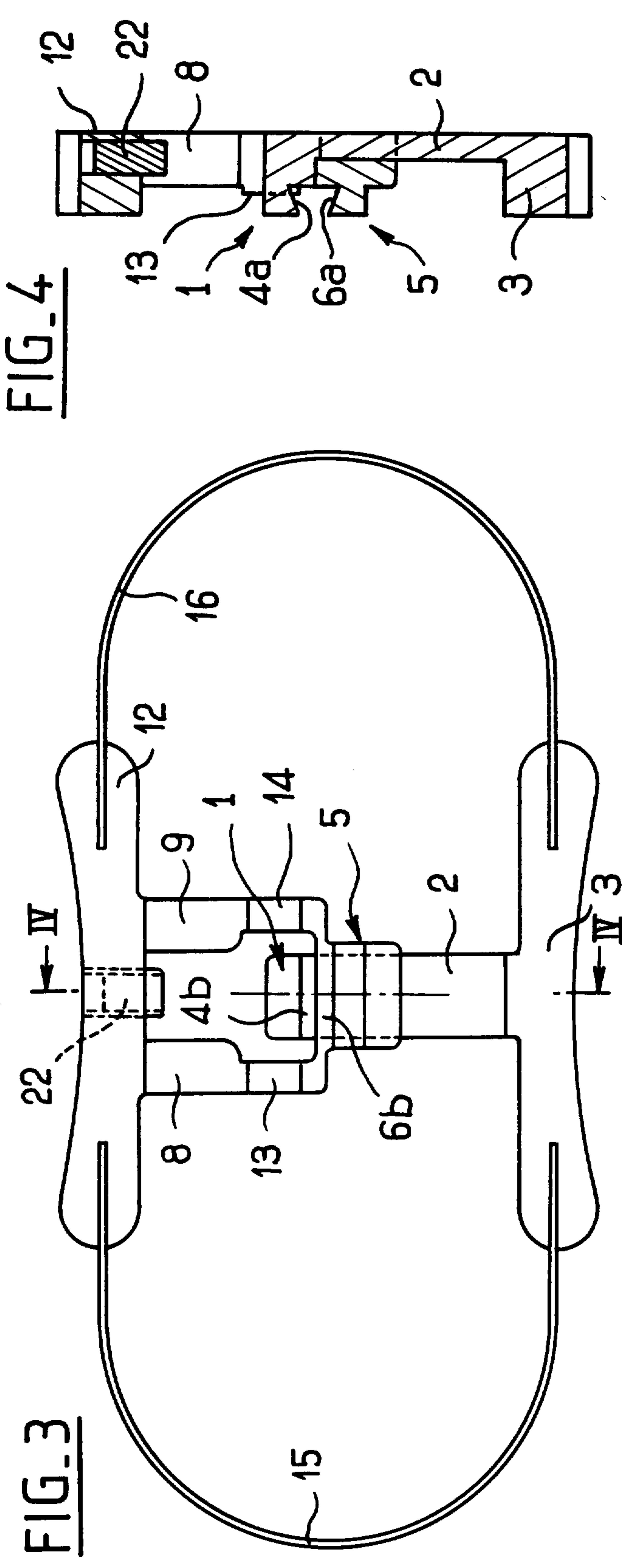
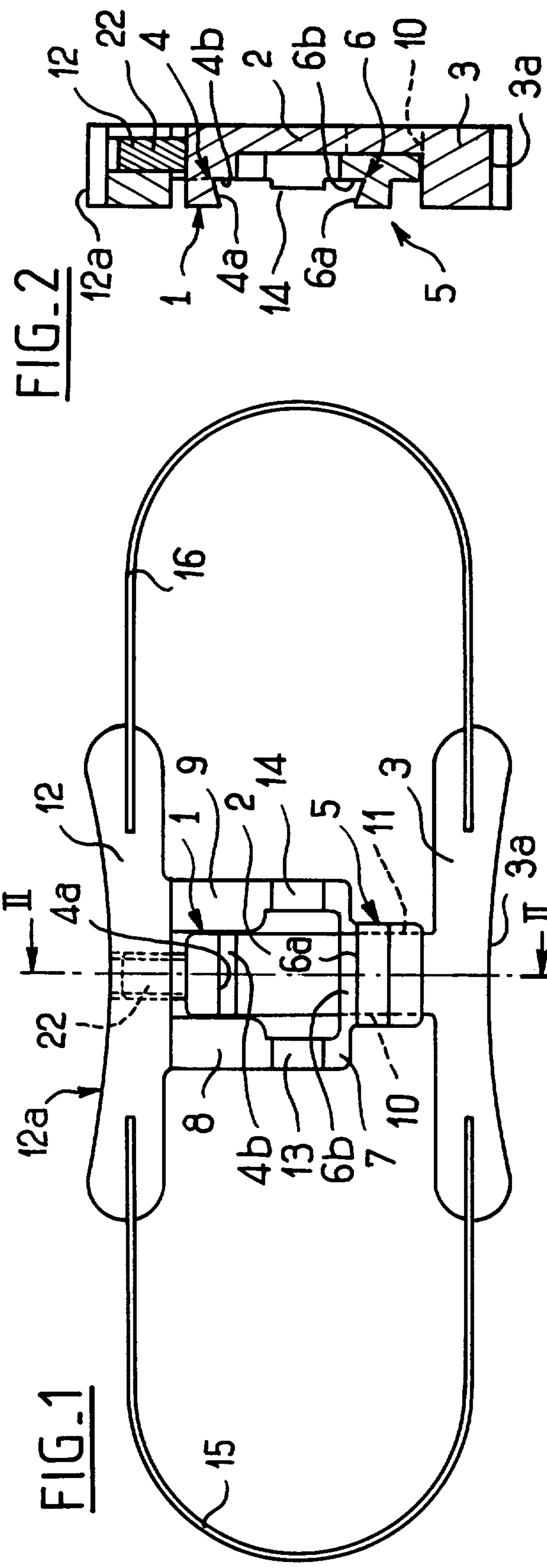


FIG. 6

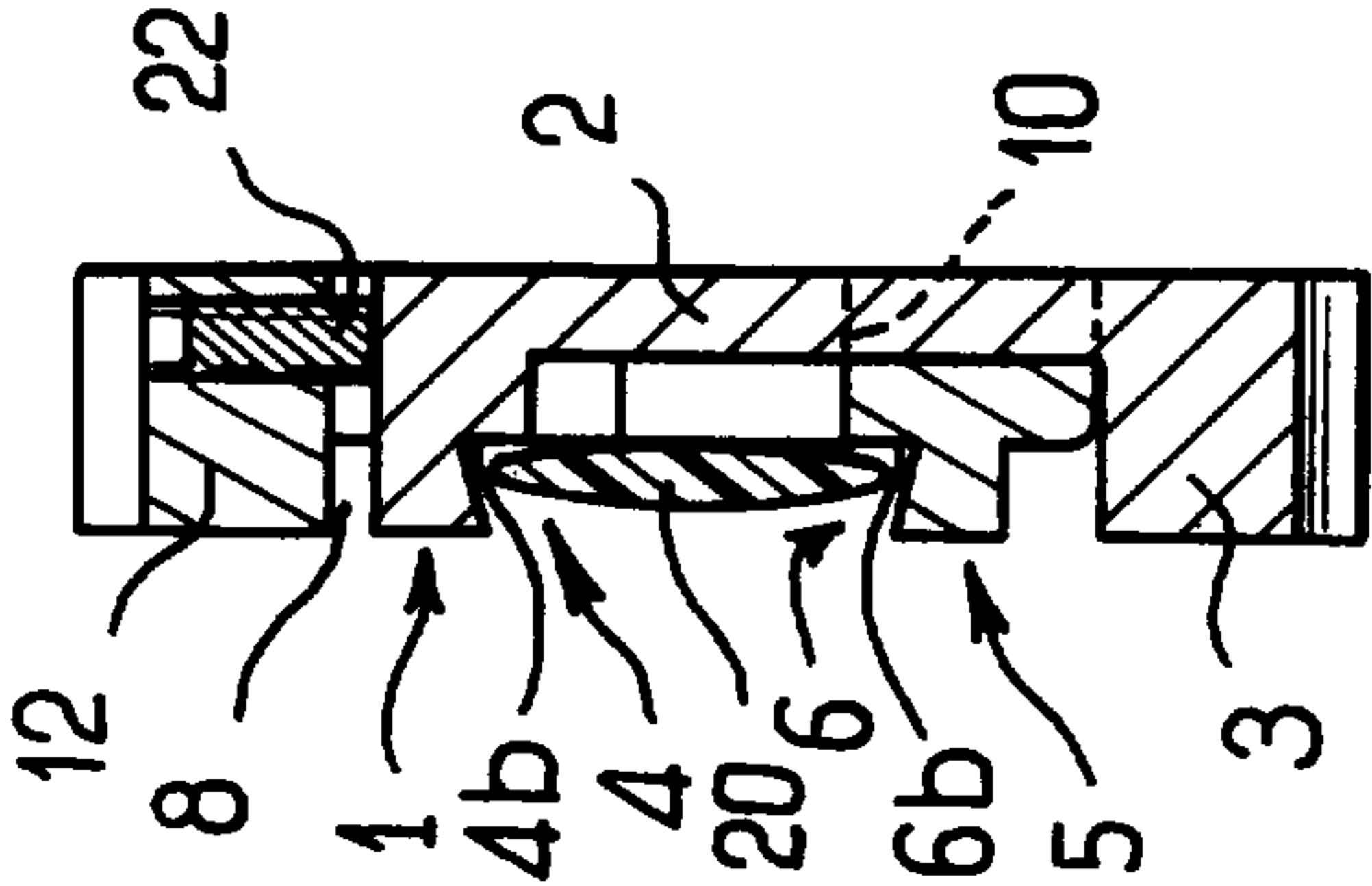


FIG. 5

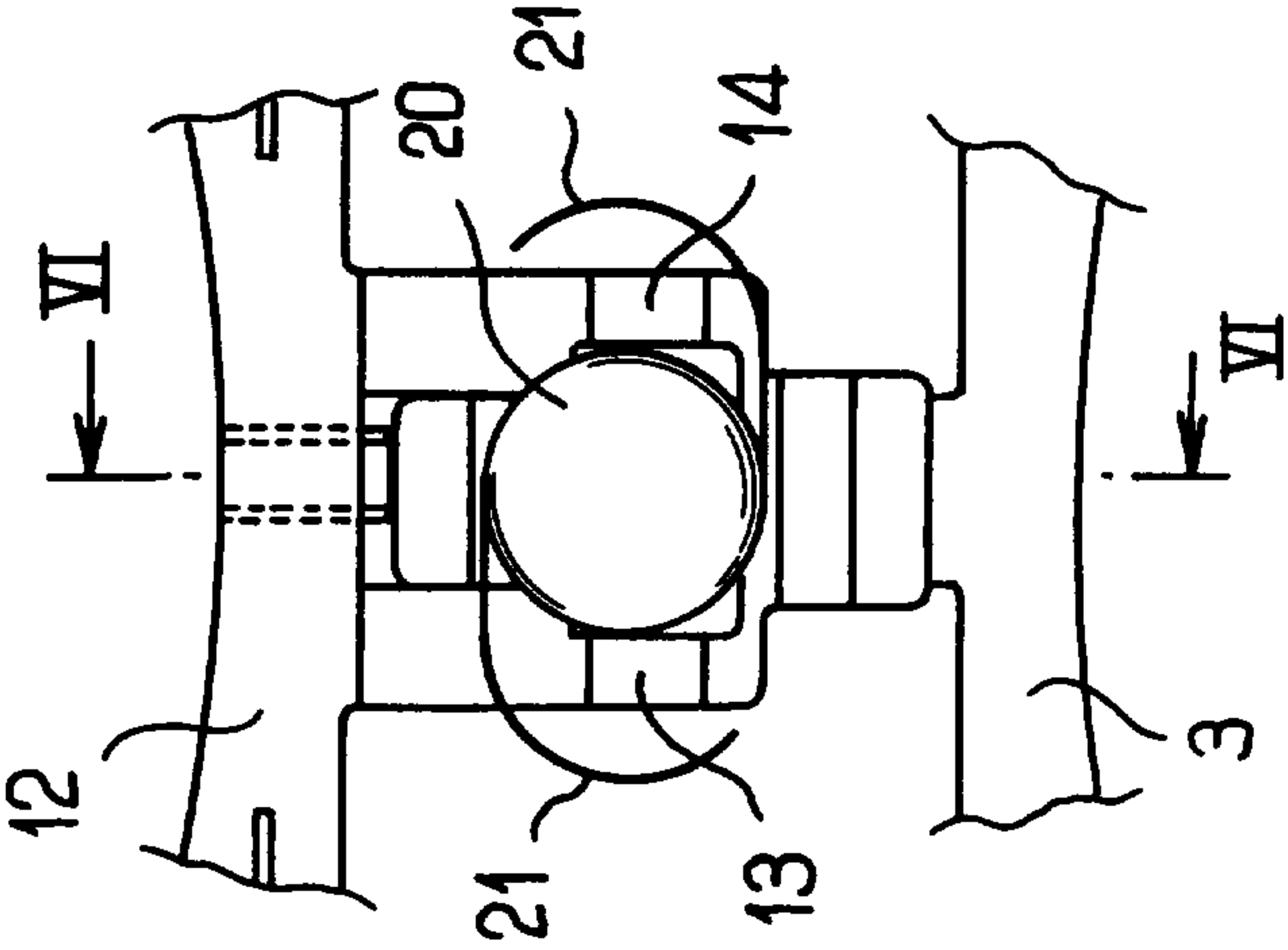


FIG. 8

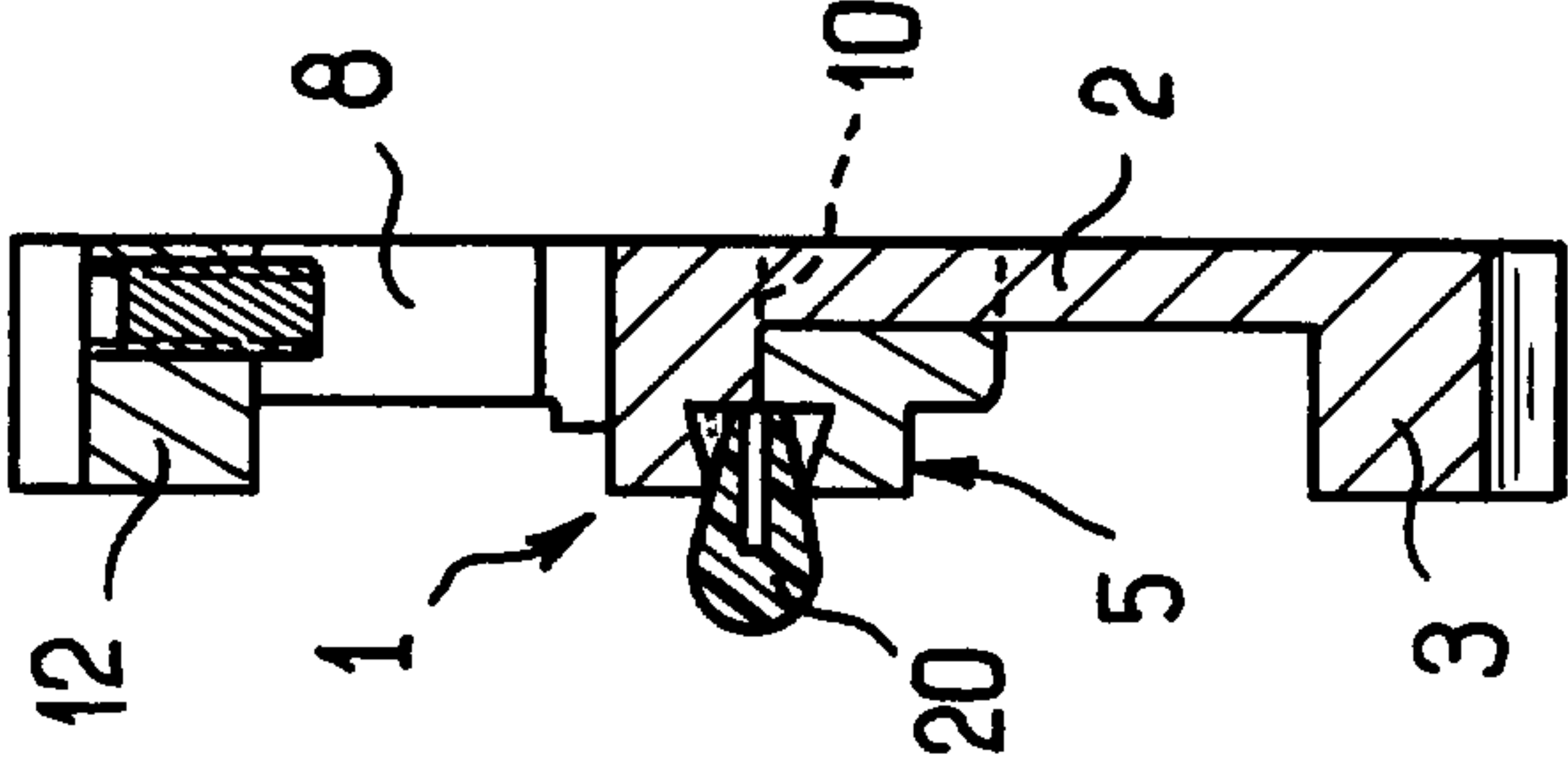


FIG. 7

