

RZECZPOSPOLITA
POLSKA



Urząd Patentowy
Rzeczypospolitej Polskiej

(12) **OPIS OCHRONNY
WZORU UŻYTKOWEGO**

(19) **PL** (11) **65010**

(13) **Y1**

(21) Numer zgłoszenia: **118499**

(22) Data zgłoszenia: **10.05.2002**

(51) Int.Cl.

A61M 25/04 (2006.01)

A61B 17/94 (2006.01)

A61B 10/04 (2006.01)

A61G 13/10 (2006.01)

F16M 11/14 (2006.01)

F16M 13/00 (2006.01)

(54) **Manipulator wieloczynnościowy do wspomagania operacji laparoskopowych**

(62) Numer zgłoszenia macierzystego:

353808

(43) Zgłoszenie ogłoszono:

17.11.2003 BUP 23/03

(45) O udzieleniu prawa ochronnego ogłoszono:

30.06.2010 WUP 06/10

(73) Uprawniony z prawa ochronnego:

Politechnika Warszawska, Warszawa, PL

(72) Twórca(y) wzoru użytkowego:

Bohdan Kurella, Warszawa, PL

Tadeusz Wróblewski, Warszawa, PL

Tadeusz Pałko, Warszawa, PL

PL 65010 Y1

Opis wzoru

Przedmiotem wzoru użytkowego jest manipulator wieloczynnościowy do wspomagania operacji laparoskopowych.

Znane jest urządzenie do podnoszenia powłok brzusznych przy operacjach laparoskopowych, zamocowane na wspornikach.

W manipulatorze wieloczynnościowym do wspomagania operacji laparoskopowych na poziomym ramieniu połączonym w sposób ruchomy z kolumną są osadzone dwa zespoły funkcyjne, z których pierwszy zawiera różnorodne i wymienne elementy do chwytania i podnoszenia powłok brzusznych, zaś drugi zespół funkcyjny posiada oprawkę narzędzia chirurgicznego połączoną z przegubem kulistym, który to przegub jest zaopatrzony w zacisk.

Zaletą rozwiązania według wzoru użytkowego jest jego uniwersalność, gdyż na jednej kolumnie i związanym z nią ramieniu mogą pracować dwa zespoły funkcyjne. Oba te zespoły mogą podczas operacji współpracować ze sobą lub być stosowane niezależnie od siebie. Zespół manipulatora, tzw. trzecia ręka chirurga, umożliwia podtrzymywanie wewnętrznych narządów pacjenta w ściśle określonym położeniu, zapobiegając zsuwaniu się narządów podczas operacji i ich traumatyzacji, jak to ma często miejsce w przypadku podtrzymywania narzędziem trzymanym ręką asystenta chirurga. Ponadto zespół manipulatora wieloczynnościowego może służyć zarówno do operacji laparoskopowych jak i do operacji przy otwartych powłokach brzusznych. Oba zespoły funkcyjne manipulatora są proste w obsłudze jak też przy montażu i demontażu celem sterylizacji.

Przedmiot wzoru użytkowego został ukazany na rysunku w ujęciu schematycznym.

Na kolumnie 2 jest osadzone przesuwne ramię 1. W dowolnym położeniu wzdłuż kolumny ramię to może zostać zablokowane. Na ramieniu 1 znajdują się dwa zespoły funkcyjne A i B. Zespół A to urządzenie do chwytania i podnoszenia powłok brzusznych. Zespół funkcyjny B to zamocowana na przegubie kulistym 3 oprawka N narzędzia chirurgicznego. Przegub ten jest wyposażony w zacisk 4, służący do zablokowania w określonym położeniu oprawki narzędzia chirurgicznego. Oba zespoły funkcyjne A i B są zaciskane na ramieniu 1 śrubami (nieuwidocznionymi na rysunku).

Podczas operacji laparoskopowej za pomocą zespołu funkcyjnego A podnosi się i utrzymuje powłoki brzuszne. Następnie za pomocą określonego narzędzia chirurgicznego osadzonego w oprawce N zespołu funkcyjnego B, która jest zamocowana na przegubie kulistym 3, ustala się położenie danego narządu wewnętrznego.

Zastrzeżenie ochronne

Manipulator wieloczynnościowy do wspomagania operacji laparoskopowych, zawierający zespół funkcyjny do podnoszenia powłok brzusznych, **znamienny tym**, że na poziomym ramieniu 1 połączonym w sposób ruchomy z kolumną 2 są osadzone dwa zespoły funkcyjne A i B, z których pierwszy A zawiera różnorodne i wymienne elementy do chwytania i podnoszenia powłok brzusznych, zaś drugi zespół funkcyjny B posiada oprawkę N narzędzia chirurgicznego połączoną z przegubem kulistym 3, który to przegub zaopatrzony jest w zacisk 4.

Rysunek



