

(ET) EESTI

Manipuleeritav käepide (#42228)

Mitmekülgne ja turvaline ühendus

Thompsoni manipuleeritav käepide ühendub Thompson S-Lock® teradega. See pakub mitmekülgset ja turvalist ühendust, andes chirurgile võimaluse kontrollida terade täpsemat positsioneerimist. Ergonomilisel käepidemel on ideaalne nurk ja haare, et tera mugavalt positsioneerida, samal ajal kui jääb alles nähtavus ja hea kokkupuude.

Manipuleeritav käepidet saab kasutada lisandusena Thompson S-Lock® tömburi käepidemega, et teha kontrollitud terade tömbereguleerimisi pärast asetust ja raamile kinnitamist.

Samm 1

Kui S-Lock tömburi käepide on lukustatud teraotsale soone positsioonis, siis ühendage manipuleeritav käepide teraotsa ülemise soone külge (A).

Kui manipuleeritav käepide on üleni S-Lock otsa peal, siis pöörake sinist käepidet päripäeva (B), et pingutada tera külge paremaks turvaliseks ühenduseks.

Samm 2

Kui S-Lock tömburi käepide on raamilt eemaldatud või kinnitatud raamile lahtises positsioonis (C), siis tömmake tagasi nii nagu soovite (D).

Samm 3

Kui tömbur on paigas, siis laske manipuleeritav käepide lahti, pöörates sinist käepidet vastupäeva (E) ja libistades üles S-Lock otsalt maha (F).

TELLIMISE INFORMATSIOON: Manipuleeritav käepide #42228

MÄRGE: Manipuleeritav käepide rakendub ainult S-Lock tömburi teradega.

(FR) FRANÇAIS

Manche du manipulateur (#42228)

Une fixation sûre et adaptable

Le manche du manipulateur Thompson se fixe sur les lames Thompson S-Lock®. Il fournit un raccord sécurisé et adaptable tout en permettant au chirurgien d'avoir un contrôle précis lors du positionnement de la lame. Le manche ergonomique offre un angle et une préhension parfaits pour positionner la lame confortablement tout en maintenant une visibilité et une exposition excellentes.

Le manche du manipulateur peut être utilisé conjointement avec un manche d'écarteur Thompson S-Lock® pour effectuer des réglages contrôlés de la position de la lame une fois qu'elle a été placée et fixée sur le cadre.

Étape 1

Avec le manche d'écarteur S-Lock en position bloquée sur le mamelon de la lame, fixer le manche du manipulateur sur la rainure supérieure sur le mamelon de la lame (A).

Lorsque le manche du manipulateur se trouve complètement sur le mamelon S-Lock, tournez le manche bleu dans le sens horaire (B) pour bien serrer la lame de manière sécurisée.

Étape 2

Avec le manche d'écarteur S-Lock détaché du cadre, ou fixé au cadre en position débloquée (C), écartez comme souhaité (D).

Étape 3

Une fois que l'écarteur est en place, dégagéz le manche du manipulateur en tournant le manche bleu dans le sens anti-horaire (E) et en le faisant glisser hors du mamelon S-Lock (F).

INFORMATIONS DE COMMANDE : Manche de manipulateur #42228

NOTICE : Le manche de manipulateur convient seulement aux lames d'écarteur S-Lock.

(HI) हिंदी

मैनप्युलेटर हैंडल (#42228)

अनुकूलनीय और सुरक्षित कनेक्शन

थोंपसन मैनप्युलेटर हैंडल Thompson S-Lock® ब्लेड से जुड़ा हुआ है। जब सरजन ब्लेड की स्थिति निश्चित करता है तब सटीक नव्हिट्रण की अनुमति देते हुए पुक अनुकूलनीय और सुरक्षित कनेक्शन प्रदान करता है। अचली दृश्यता और अनावरण बनाए रखते हुए सरजन के लिए आराम में ब्लेड नव्हिट्रण की स्थिति की लिए एक्सोनोमिक हैंडल एक अद्वितीय कोण और पकड़ प्रदान करता है।

ब्लेड के स्थापित होने और फ्रेम में जुड़ने के बाद ब्लेड स्थिति निश्चित रहिएक्शन समायोजन करने के लिए Thompson S-Lock® रिट्रैक्टर हैंडल के अंतर्वितर मैनप्युलेटर हैंडल का उपयोग करिया जा सकता है।

चरण 1

ब्लेड नव्हिट्रल पर लांक गुरुव की स्थिति में S-Lock रिट्रैक्टर हैंडल के साथ, ब्लेड नव्हिट्रल (A) पर शीर्ष गुरुव को मैनप्युलेटर हैंडल से कनेक्ट करें। एक बार मैनप्युलेटर हैंडल S-Lock नव्हिट्रल पर पूरी तरह से हो, फिर सुरक्षित कनेक्शन के लिए ब्लेड को कसने के लिए नीले हैंडल को घड़ी की दिशा (B) में छापा।

चरण 2

फ्रेम से अलग, या अनलॉक स्थिति (C) में फ्रेम से जुड़ा हुआ S-Lock रिट्रैक्टर हैंडल के साथ, बांधति (D) दूष में रिट्रैक्ट करें।

चरण 3

एक बार रिट्रैक्टर जगह पर हो, फिर ब्लू हैंडल को घड़ी की बढ़िदृश दिशा में (E) चुमाकर और S-Lock नव्हिट्रल (F) को आगे स्लाईड कर के मैनप्युलेटर हैंडल को छोड़ दें।

अंग्रेजी की जानकारी: मैनप्युलेटर हैंडल #42228

नोट्स: मैनप्युलेटर हैंडल केवल S-Lock रिट्रैक्टर ब्लेड पर लागू होता है।

(IT) ITALIANO

Manico per manipolatore (n. 42228)

Connessione versatile e sicura

Il manico per manipolatore Thompson è compatibile con le lame Thompson S-Lock®. Offre una connessione versatile e sicura e garantisce, allo stesso tempo, al chirurgo, un controllo preciso nel posizionamento della lama. Il manico ergonomico assicura un'inclinazione e una presa ideali per poter posizionare comodamente la lama mantenendo una visibilità e un'esposizione ottimali.

I manici per manipolatore possono essere utilizzati in aggiunta ai manici per divaricatore Thompson S-Lock® per regolare in modo controllato la posizione della lama una volta posizionata e fissata alla struttura.

Passaggio 1:

Con il manico del divaricatore S-Lock in posizione bloccata sul nipplo della lama, collegare il manico del manipolatore alla scanalatura superiore del nipplo stesso (A).

Una volta posizionato completamente il manico del manipolatore sul nipplo S-Lock, ruotare la porzione blu del manico in senso orario (B) per serrare la lama e ottenere una connessione sicura.

Passaggio 2:

Con il manico del divaricatore S-Lock staccato dalla struttura, o attaccato alla struttura in posizione sbloccata (C), effettuare gli aggiustamenti desiderati.

Passaggio 3:

Una volta posizionato il divaricatore, rilasciare il manico del manipolatore ruotandone la porzione blu in senso antiorario (E) e facendolo scorrere in avanti rispetto al nipplo (F).

INFORMAZIONI PER L'ORDINE: Manico per manipolatore n. 42228

AVVISO: Il manico per manipolatore è compatibile solo con le lame per divaricatore S-Lock.

(JA) 日本

マニピュレーターハンドル (#42228)

多彩で安全な接続

トンプソンマニピュレーターハンドルは、Thompson S-Lock®ブレードに取り付けられます。ブレードの位置決め時に外科医が正確に制御できるようにしながら多目的で安全な接続を提供します。人間工学に基づいたハンドルは、外科医が良好な視界および露出を維持しながら快適にブレードを位置決めするための理想的な角度およびグリップを提供します。

ブレードをフレームに取り付けてフレームに取り付けた後に、ブレード位置に対する制御された後退調整を行うために、マニピュレーターハンドルをThompson S-Lock®リトラクターハンドルに追加で使用できます。

ステップ1

S-Lockリトラクターハンドルをブレードニップルのロックされた溝の位置に合わせて、マニピュレーターハンドルをブレードニップル(A)の上部溝に接続します。

マニピュレーターハンドルがS-Lockニップルを完全に覆うと、青いハンドルを時計回り(B)に回して、確実に接続するためにブレードに締め付けます。

ステップ2

S-Lockリトラクターハンドルをフレームから外したり、ロック解除位置(C)のフレームに取り付けたまま、必要に応じて後退させます(D)。

ステップ3

リトラクタが設置されたら、ハンドルハンドルを反時計方向(E)に回し、S-Lockニップル(F)から前方にスライドさせてマニピュレーターハンドルを離します。

注文情報: マニピュレーターハンドル #42228

通知: マニピュレーターハンドルは、S-Lockリトラクターブレードにのみ適用されます。

(LT) LIETUVOS

Manipulatoriaus rankena (#42228)

Universal ir saugi jungtis

„Thompson“ manipulatoriaus rankena viršinama prie „Thompson S-Lock®“ peilio. Ji užtikrina universalą ir saugią jungtį ir leidžia chirurgui tiksliai kontroliuoti peilio padėties nustatymo procedūrą. Ergonomiška rankena užtikrina idealų kampą ir suėmimą, kad chirurgas galėtų patogiai nustatyti peilio padėtį bei būtų išlaikytas puikus matomumas ir padėtis.

Manipulatoriaus rankeną galima naudoti kartu su „Thompson S-Lock®“ retraktoriaus rankena, kad uždėjus peiliui ir ji pritvirtinus prie remo būty galima atlikti kontroliuojamus nustatytos padėties peilio įtraukimo reguliavimo veiksmus.

1 veiksmas

„S-Lock“ retraktoriaus rankenai esant užfiksuotai griovelyje ant peilio įmovos, prijunkite manipulatoriaus rankeną prie viršutinio griovelyje ant peilio įmovos (A).

Kai manipulatoriaus rankena bus visiškai virš „S-Lock“ įmovos, pasukite mélyną rankeną pagal laikrodžio rodyklę (B), kad priveržtumėte peilių ir užtikrintumėte saugią jungtį.

2 veiksmas

„S-Lock“ retraktoriaus rankenai esant atjungtai nuo remo arba prijungtai prie remo atfiksavimo padėtyje (C), įtraukite pagal poreikių (D).

3 veiksmas

Retraktoriaus esant reikiamoje padėtyje, atleiskite manipulatoriaus rankeną sukdami mélyną rankeną prieš laikrodžio rodyklę (E) ir nuslinkdami (slinkdami pirmyn) nuo „S-Lock“ įmovos (F).

UŽSAKYMO INFORMACIJA Manipulatoriaus rankena #42228

PASTABA Manipulatoriaus rankena tinkama naudoti tik su „S-Lock“ retraktoriaus peiliais.

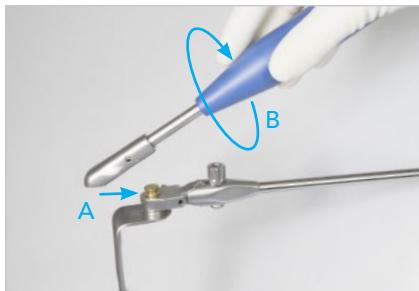
Manipulator Handle (#42228)

Versatile and Secure Connection

The Thompson Manipulator Handle attaches to Thompson S-Lock® blades. It provides a versatile and secure connection while allowing the surgeon precise control when positioning the blade. The ergonomic handle provides an ideal angle and grip for the surgeon to comfortably position the blade while maintaining great visibility and exposure.



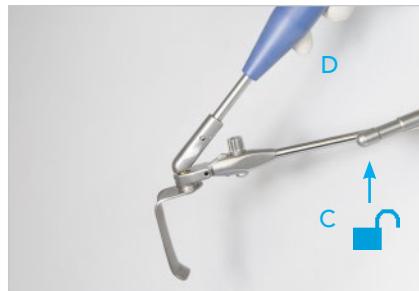
The Manipulator Handle can be used in addition to a Thompson S-Lock® Retractor Handle to make controlled retraction adjustments to the blade position after the blade has been placed and attached to the frame.



Step 1

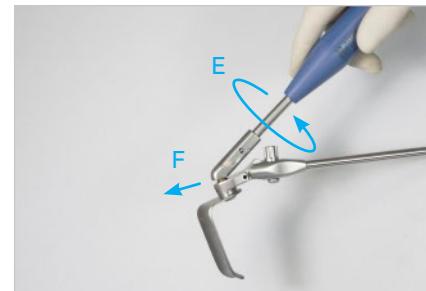
With S-Lock retractor handle in locked groove position on blade nipple, connect Manipulator Handle to the top groove on the blade nipple (A).

Once Manipulator Handle is fully over S-Lock nipple, turn blue handle clockwise (B) to tighten to the blade for secure connection.



Step 2

With S-Lock retractor handle detached from frame, or attached to frame in unlocked position (C), retract as desired (D).



Step 3

Once retractor is in place, release Manipulator Handle by turning blue handle counter-clockwise (E) and sliding forward off of S-Lock nipple (F).



ORDERING INFO:

Manipulator Handle #42228



NOTICE:

Manipulator Handle applies only to S-Lock retractor blades.

 **Thompson**
SURGICAL INSTRUMENTS
10341 East Cherry Bend Road
Traverse City, Michigan 49684
phone: 231.922.0177
fax: 231.922.0174
thompson surgical.com

For a Free Trial Call **1-800-227-7543 ***

* Free trial valid for U.S. customers only. Customers outside the U.S.A., please call +1-231-922-0177 for availability.

© 2019 Thompson Surgical Instruments, Inc. Traverse City, Michigan.

® S-Lock®, PLA®, and the Thompson "T Circle" logomark are Registered Trademarks of Thompson Surgical Instruments, Inc.
Patents: US4971038, US5025780, US5888197, US5897087, US5902233, US5984865, US6033363, US6416465, US6511423, US7338442, US7749163, US8257255, US8360971, US8617064, US9872675. Other patents pending.

EC REP

Emergo Europe
Prinsesegracht 20
2514 AP The Hague
THE NETHERLANDS

CE 0297

Rev C
041819
mhssum

Made In
USA