

手术室护理规范化培训系列教程

总主编 / 何 丽

手术体位安置 及铺巾标准流程

SHOUSHU TIWEI ANZHI JI
PUJIN BIAOZHUN LIUCHENG

主编 / 何 丽 李丽霞 李 冉



人民军医出版社

PEOPLE'S MILITARY MEDICAL PRESS

手术室护理规范化培训系列教程

手术体位安置 及铺巾标准流程

SHOUSHU TIWEI ANZHI JI PUJIN
BIAOZHUN LIUCHENG

总主编 何 丽
主 审 皮红英
主 编 何 丽 李丽霞 李 冉
副主编 胡宇坤 李 媛 孙薇薇
编 者 (以姓氏笔画为序)

王 涛	王桂娥	王雪丽	文玉琴	付婷婷
曲 薇	许 超	许晓晓	孙薇薇	阴文娟
李 媛	李玉翠	李密影	杨 静	肖 鹏
宋秀棉	张文娟	张秋玲	陈青春	苑建捧
周秀娟	赵 娜	赵 悦	赵 晶	胡宇坤
贺 婷	秦 霞	袁 月	徐淑娟	高 静
龚 珊	银彩霞	董 薪	焦 娇	翟亚锦
潘楠楠	魏冬民			
摄 影 李 冉	张秋玲	贺 婷	肖 鹏	袁 月



人民军医出版社

PEOPLE'S MILITARY MEDICAL PRESS

北 京

图书在版编目(CIP)数据

手术体位安置及铺巾标准流程/何丽, 李丽霞, 李冉主编. --北京: 人民军医出版社, 2014.5
手术室护理规范化培训系列教程
ISBN 978-7-5091-7483-8

I. ①手… II. ①何… ②李… ③李… III. ①外科手术-护理-技术培训-教材 IV. ①R473.6

中国版本图书馆 CIP 数据核字 (2014) 第 077903 号

策划编辑: 黄建松 李 勇 文字编辑: 银 冰 陈 鹏 责任审读: 陈晓平

出版发行: 人民军医出版社 经 销: 新华书店

通信地址: 北京市 100036 信箱 188 分箱 邮 编: 100036

质量反馈电话: (010) 51927290; (010) 51927283

邮购电话: (010) 51927252

策划编辑电话: (010) 51927300-8152

网址: www.pmmp.com.cn

印、装: 三河市春园印刷有限公司

开本: 787 mm × 1092 mm 1/16

印张: 13.25 字数: 246 千字

版、印次: 2014 年 5 月第 1 版第 1 次印刷

印数: 0001-3000

定价: 45.00 元

版权所有 侵权必究

购买本社图书, 凡有缺、倒、脱页者, 本社负责调换

内容提要

体位安置及无菌单铺置是成功手术的基石，也是手术室护理人员的必修课。本书分3章，详细介绍了常见手术体位安置标准流程要点，包括仰卧位、侧卧位、俯卧位等，用图的形式分解护理要点，使读者更直观的了解和掌握手术体位安置方法，提高手术护理安全；各专科无菌单铺置标准流程及无菌单的传递方法，以及各专科手术器械桌的整理标准。全书内容严谨、方法实用，叙述简洁明了、图文并茂，直观展现了操作流程、护理要点及护理标准等，可作为手术室护士基本技能培训教材，也可作为临床手术室护理指导用书。

序

手术护理是一项专业性非常强的护理工作，随着医疗、教学、科研管理的日趋规范化和科学化，手术护理专科特色越来越明显。在 21 世纪医学高新技术飞速发展及应用的同时，手术室也正面临一次科技革命，手术护理管理理念、技术标准、人才要求等都正在发生深刻变化，这些变化急需向广大手术护理人员、手术室管理人员宣传、普及。基于此，我们以医院开展“建立标准、落实标准”为主题的建院活动为契机，从手术护理临床实践和教学需求出发，系统地总结解放军总医院在手术护理方面长期积累的医疗、教学、科研成果，并为此着手编写了《手术室护理规范化培训系列教程》。

为了实现这一目标，解放军总医院手术室精选一批技术娴熟、经验丰富、写作能力强的高级护理人员 and 高级管理人员，并根据专业专长组建了编辑团队。他们在完成繁重的日常工作之余，收集大量资料，多次开会研究讨论编写提纲及内容特色，历经 2 年终于成稿。该套丛书涉及手术室护理规范化管理、工作标准流程、护理技术标准操作、手术室器械或仪器设备操作及使用等方面，现已成稿的有《手术器械识别与优化组配》《手术体位安置及铺巾标准流程》《手术室医疗设备规范化管理及操作》《手术室护理规范化管理及教学》等。各分册既主题突出，又特色鲜明。随着护理学科的发展，我们将不断更新和补充，力争为手术室护理编著一套系统、规范并与时俱进的培训教材。

手术室护理是一项技能要求非常高的专业，为了能准确反映这一特点，各分册配备了大量流程图及操作图，以直观展现护理要点、标准流程及规范操作。这些构思缜密、图像清晰、操作标准的优美图片，无一不渗透解放军总医院护理工作严谨、规范的特点和全体编者精益求精的职业精神。作为主要组织者，我深受感动，又备受鼓舞，感谢解放军总医院领导和人民军医出版社的指导与大力帮助，感谢全体编写人员为此做出的巨大贡献！相信本套丛书的出版，将会极大促进手术室护理的培训和管理工作，让即将展翅的白衣天使从中受益。

解放军总医院手术室总护士长 何 丽

对于 Schaffer 函数, 经过遗传代数为 20 代以后, 最佳适应度值陷入局部最优解 0.085; 粒子群算法取进化代数为 200, 种群规模为 20, 对于 Needle-in-a-haystack 函数, 经过进化代数为 10 代以后, 最佳适应度陷入局部最优解 -2500, 对于 Schaffer 函数, 经过进化代数为 60 代以后, 最佳适应度趋于全局最优解 0; 追踪算法取种群规模为 200, 个体追踪路程为 20, 对于 Needle-in-a-haystack 函数, 经过搜索代数为 20 代以后, 最佳适应度趋于全局最优解 -3600, 对于 Schaffer 函数, 经过搜索代数为 20 代以后, 最佳适应度趋于全局最优解 0。

(3) 利用 TSL2561 对可见光敏感特性, ATmega16L 具备 I²C 和 SPI 总线功能, 采用主机 - 从机架构, 结合上位机监控软件, 设计了林下参光照强度实时监控系统。本系统采用单个主机、多个从机的 SPI 总线连接方式, 使得主从机传输距离达到 1000 m, 为今后更方便增加试验单位监控点提供保障。该方法简单易行且光照强度传输数据受外界因素干扰较小, 适用于林下参光环境中所要测量的光照强度区域较大的特点。将各从机与 TNH-9 监测仪放入标准光照环境中, 测试光照强度。在数据传输过程中, 加入校验码以确保数据传输的可靠性, 加入从机编号以区分林下基地不同试验单位。主 - 从机传输距离为 500 m 时, 除 5 号从机所测得光照强度值为 341 lux 外, 其余从机所测值均为 340 lux, 其方差为 8.5。主 - 从机传输距离增加为 1000 m 时, 各从机所得光照强度开始变化, 其方差为 11.5。可见, 主 - 从机传输距离的增加使得该系统性能有所下降, 但从整体看, 系统主 - 从机传输距离不超过 1000 m 时, 本系统对光照强度数据传输具备相当可靠性。本研究构建的实时监测软件可以根据林下光环境及对光照强度测量精度的要求, 调整采样频率, 为林下光环境数据的测量提供了新方法。

(4) 本研究利用支持向量机建立预测模型, 通过可见光光谱组成成分配比关系, 预测个体净光合速率 (P_n), 通过直射辐射 (PFDdir) 和散射辐射 (PFDdif) 预测光合有效辐射 (PAR), 为林下光环境的预测和评价提供了新方法。采用 epsilon-SVR 公式, nu-SVR 公式, linear 核函数 (K_1), polynomial 核函数 (K_2), radial basis function 核函数

(K_3), $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i) = \sum_{i=1}^3 a_i K_i$ 核函数 ($a_i \geq 0$ 且 $\sum_{i=1}^3 a_i = 1$), $K_1 K_2$ 核函数, $K_1 K_3$ 核函数, $K_2 K_3$ 核函数, $K_1 K_2 K_3$ 核函数, 惩罚参数 c 和 γ 值采用 grid-search, 遗传算法, 粒子群算法和追踪算法进行参数寻优, 以上多种组合建立不同的支持向量模型, 在加入其他影响因素的 ε 粒子后, 经进行交叉试验, NRTA 模型为预测 P_n 的最优模型, 对 2011 年 8 月 14 日—8 月 28 日的 P_n 拟合程度为 90.903%; EGSK (0.1, 0, 0.9) 模型为预测 PAR 的最优模型, 对 2010 年 7 月 21 日—7 月 30 日的 PAR 拟合程度为 86.897%。

关键词: 构造核函数; 仿生智能算法; 实时监控; 光环境

Abstract

Support vector machine (SVM) is a kind of machine learning method based on statistical learning theory, and shows many unique advantages in solving small sample, nonlinear and high dimension data. It is applied to many fields, except in ginseng under forest light environment. Kernel is the key in SVM and many scholars in the world are interested in it. It is a hot topic on constructing a new kernel function. Bionic intelligent optimization algorithm is sourced from the study about some natural phenomena. It can solve global optimization problems. Moreover, it has adaptability. Parameters optimization of SVM affects the prediction accuracy and generalization ability. If bionic intelligent algorithm is used to optimize the parameters, the best predictive model will be established.

Forest resources are valuable resources, and ginseng is the most important one of them. As a kind of plants living in the cold and humid environment, it is highly sensitive to optical environment. This paper researches of the field of ginseng under the forest planting, and study the question about natural light environment. In the paper, we design a kind of humanity, to facilitate future expansion to other features of the light intensity monitoring system. Based on physical and biological principle in ecological system, system analysis and machine learning method, this paper establishes the light environment impacting ginseng growing dynamic model.

The main research contents and conclusions are as follows:

(1) Constructing some new type of kernel functions. Research nuclear function principle, and be analysis of common kernel function, such as

gauss kernel function $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i) = \exp(-\gamma \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_i\|^2)$, polynomial kernel function $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i) = (\langle \mathbf{x}, \mathbf{x}_i \rangle + c)^d$ and perceptron kernel function $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i) = \tanh(p\langle \mathbf{x}, \mathbf{x}_i \rangle + c)$. Construct these kernels and research their function, which are $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = K_1(\mathbf{x}, \mathbf{x}') + K_2(\mathbf{x}, \mathbf{x}')$, $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = \lambda K_*(\mathbf{x}, \mathbf{x}')$, $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = K_1(\mathbf{x}, \mathbf{x}')K_2(\mathbf{x}, \mathbf{x}')$, $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = \exp(K_1(\mathbf{x}, \mathbf{x}'))$ and $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i) = \sum_{i=1}^2 a_i K_i$ based on gauss kernel function $K_1(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i) = \exp(-\gamma \|\mathbf{x} - \mathbf{x}_i\|^2)$, polynomial kernel function $K_2(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i) = (\langle \mathbf{x}, \mathbf{x}_i \rangle + c)$.

Through analysing the characteristic curve, gauss kernel function has a strong local learning ability, and the parameters γ influencing the decision function judgement: If γ value is larger, the support vector number is more and the model generalization ability is more. But it can lead to overfit phenomenon while γ value is over a certain range. If γ value becomes smaller, the training set samples were misclassified probability. But it will cause less learning phenomenon if γ value is too small. Polynomial kernel function has a strong global learning ability. The larger d value will lead to enhance the ability of global learning ability. Perceptron nuclear balances local learning ability and global learning ability. Analysing of the special curve, the kernel has the stronger local learning ability, and the global learning ability is weaker. It can increase its global learning ability by decreasing the p value, but the local learning ability is weakened accordingly. The kernel function $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i)$ sourced from the $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = K_1(\mathbf{x}, \mathbf{x}') + K_2(\mathbf{x}, \mathbf{x}')$ mode structure has local and global learning ability, the local learning ability is impacted completely by the gauss kernel function and global learning ability is impacted completely by the polynomial kernel function. If the kernel function $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i)$ is sourced from the $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = \lambda K_*(\mathbf{x}, \mathbf{x}')$ mode structure, its performance depends solely on the baseline function property. If the baseline kernel function used $K_1(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i)$, $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i)$ is only to improve local learning ability; If the baseline kernel function used $K_2(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i)$, $K(\mathbf{x},$

$\mathbf{x}_i$) is only improve global learning ability. If the kernel function $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i)$ is sourced from the $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}') = K_1(\mathbf{x}, \mathbf{x}')K_2(\mathbf{x}, \mathbf{x}')$ mode structure, its feature curve is similar with $K_1(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i)$'s, which shows the strong local learning ability and the weak global learning ability. By adjusting the $K_1(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i)$ and $K_2(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i)$ parameters, it is improved to the local learning ability, but have little effect on the global learning ability. If the kernel function $K(\mathbf{x}, 0.2)$ sourced from the $K(\mathbf{x}, 0.2) = a_1 \exp(-2 \|\mathbf{x} - 0.2\|^2) + a_2(\langle \mathbf{x}, 0.2 \rangle + 1)$ model structure, it can adjust its local learning ability and learning ability of the global by adjusting the $a_i (i = 1, 2)$ value.

(2) Constructing a new type of intelligent bionic algorithm—Tracing Target Algorithm. By using of Needle-in-a-haystack function and Schaffer function, it test the global optimization ability about genetic algorithm, particle swarm optimization algorithm and tracking algorithm. The Needle-in-a-haystack function has a global minimum $f(0,0) = -3600$ in the range of $-5 \leq x \leq 5, -5 \leq y \leq 5$, and the Schaffer function has a global minimum $f(0,0) = 0$ in the range of $-20 \leq x \leq 20, -20 \leq y \leq 20, i = 1, 2$. When individual numbers are 20, the maximum algebras are 200, variable binary digits are 25, the probability of crossover is 0.9 and mutation probability is 0.08, genetic algorithm finds the best fitness value to global optimal solution -3600 of Needle-in-a-haystack function through genetic algebra of 40 generations later, and finds the best fitness value into a local optimal solution 0.085 of Schaffer functions through genetic algebra of 20 generations later. When the evolution algebras are 200, population sizes are 20, particle swarm algorithm finds the best fitness into local optimal solution -2500 of Needle-in-a-haystack function after a number of generation is 10, and finds the best fitness tend to global optimal solution 0 of the Schaffer function after a number of generation is 60. When population sizes are 200, tracing the distance are 20, Tracking algorithm finds the best fitness tend to global optimal solution -3600 of Needle-in-a-haystack functions

after searching for algebra of 20 generations, and finds the best fitness tend to global optimal solution 0 of schaffer functions after searching for algebra of 20 generations later.

(3) By using of TSL2561 being sensitive to visible light characteristics and ATmega16L with I²C and SPI bus function, this paper designs the ginseng under forest light intensity real-time monitoring system, which is the host-from machine architecture and combined with the monitoring software of the host computer. The transmission distance is 1000 m between the master and slave in the system using a single host and multiple from machine SPI bus connection method, which is more convenient to increase the test unit monitoring point in the future. The method is simple and the light intensity transmission data have little interference with these outside factors, so the system is suitable for ginseng under forest light environment in which the light intensity is measured. It measures light intensity by putting these slaves and TNHY-9 monitor in the standard illumination environment. In the process of data transmission, it ensures the reliability of data transmission by joining the check codes, and it distinguishes different test unit of forest bases by the serial slaves numbers. When the distance is 500 m between master and slave transmission, except for the measured light intensity value of 341 lux by the number 5 slaver, the measured light intensity value is 340 lux by the other slavers, and the variance is 8.5. When the distance is 1000 m between master and slaver, the light intensity are different among all slavers, its variance is 11.5. The performance of the system is decreased for the distance increasing between Master and slaver, but in the whole, the system of the light intensity data transmission is considerably reliability when the distance is not more than 1000 m between master and slaver. The real time monitoring system adjusts the sampling frequency based on requirements of measurement accuracy of light intensity in the forest light environment. It provides a new method for the measurement of light environ-

mental data under the forest.

(4) This paper uses support vector machine to establish the forecasting model, and predicts individual net photosynthetic rate (Pn) by using of the visible light spectral composition proportion relation, and predicts Photosynthetic active radiation (PAR) by using of Direct radiation (PFDdir) and scattering radiation (PFDdif). It provides a kind of new method for light environmental forecasting and evaluation under the forest. This paper uses the epsilon-SVR formula, the formula of nu-SVR, linear kernel function (K_1), polynomial kernel function (K_2), radial basis function kernel function (K_3), kernel function $K(\mathbf{x}, \mathbf{x}_i) = \sum_{i=1}^3 a_i K_i$ ($a_i \geq 0$ and $\sum_{i=1}^3 a_i = 1$), kernel function $K_1 K_2$, kernel function $K_1 K_3$, kernel function $K_2 K_3$, kernel function $K_1 K_2 K_3$, penalty parameters c and γ optimized by using grid-search, genetic algorithm, particle swarm algorithm and tracking algorithm parameters optimization, and establishes different support vector model by the above combination. Mixed the other influencing factors called the ε particle, NRTA model for predicting Pn is the best optimal model. The fitting degree is 90.903% when NRTA model predicts Pn sourced from August 14, to August 28, 2011. EGSK (0.1, 0, 0.9) model for predicting PAR is the best optimal model and the fitting degree is 86.897% when this model predicts PAR sourced from July 21 to July 30, 2010.

Keywords: Constructing Kernel Function, Bionic Intelligent Algorithm, Real Time Monitoring, Light Environmen

目 录

第 1 章 各专科体位安置标准流程 1

手术体位安置标准	2
第一节 普通外科体位安置标准流程	2
一、仰卧位	2
二、颈仰伸位（甲状腺手术体位）	5
三、乳腺手术体位	8
四、截石位	9
第二节 泌尿外科体位安置标准流程	18
一、平卧位	18
二、侧卧位	18
第三节 肝胆外科体位安置标准流程	24
一、仰卧位	24
二、垫高位	24
第四节 妇产科体位安置标准流程	26
一、常规截石位	26
二、小截石位（微创手术）	28
三、高截石位（阴式手术）	29
第五节 胸科体位安置标准流程	29
胸外科体位	29
第六节 耳鼻咽喉头颈外科体位安置标准流程	35
一、耳手术	35
二、鼻手术	36
三、喉手术	36
四、扁桃体、腭咽成形类手术	38
五、支撑喉手术	38
六、听神经瘤切除类手术	39
第七节 眼科体位安置标准流程	39
眼科体位	39
第八节 颌面外科体位安置标准流程	40

颌面外科体位	40
第九节 心外科体位安置标准流程	40
一、仰卧位	40
二、冠状动脉旁路移植手术体位	42
第十节 机器人手术体位安置标准流程	43
一、前列腺癌根治手术体位	43
二、胃癌根治手术体位	45
三、胰十二指肠根治手术体位	46
四、直肠癌根治手术体位	47
五、宫颈癌根治手术体位	47
六、肝切除手术体位	47
七、回肠膀胱手术体位	47
第十一节 骨科手术体位安置标准流程	47
一、上肢手术体位	47
二、下肢手术体位	49
三、髋关节手术体位	50
四、脊柱手术体位	54
五、牵引床体位	57
第十二节 神经外科体位安置标准流程	60
一、仰卧位	60
二、侧卧位	62
三、俯卧位	66
第十三节 血管外科体位安置标准流程	69
血管外科体位	69

第 2 章 各专科无菌单铺置标准流程 71

铺置无菌单原则	72
第一节 普通外科无菌单铺置标准流程	72
一、仰卧位（开腹手术体位）	72

二、颈仰伸位（甲状腺手术体位）	74
三、乳腺手术体位	78
四、截石位	82
第二节 泌尿外科无菌单铺置标准流程	86
一、仰卧位	86
二、侧卧位	86
第三节 肝胆外科无菌单铺置标准流程	88
肝胆外科手术	88
第四节 妇产科无菌单铺置标准流程	89
一、阴式手术	89
二、微创手术	91
第五节 胸外科无菌单铺置标准流程	92
胸外科手术	92
第六节 耳鼻咽喉头颈外科无菌单铺置标准流程	95
一、耳部手术	95
二、鼻部手术	98
三、喉部手术	100
四、扁桃体、咽喉成形类手术	103
五、听神经瘤切除类手术	104
第七节 眼科无菌单铺置标准流程	108
一、眼科手术	108
二、开眶手术	110
第八节 颌面外科无菌单铺置标准流程	111
一、腮腺、颈廓清类手术	111
二、腭裂、上下颌骨类手术	113
第九节 心外科无菌单铺置标准流程	114
一、正中开胸手术	114
二、冠状动脉旁路移植手术	116
第十节 机器人手术无菌单铺置标准流程	119
一、胃癌根治手术	119
二、前列腺癌手术	122
三、宫颈癌手术	122
四、肝切除手术	124
五、胰、十二指肠切除手术	124
六、回肠膀胱手术	124

第十一节 骨科无菌单铺置标准流程	124
一、上肢手术	124
二、下肢手术	126
三、髋关节手术	128
四、脊柱手术	132
五、牵引床体位手术	132
第十二节 神经外科无菌单铺置标准流程	135
一、仰卧位	135
二、侧卧位	139
三、俯卧位	142
第十三节 血管外科无菌单铺置标准流程	143
血管外科手术	143

第3章 各专科手术器械桌的整理标准 147

铺置无菌桌的标准	148
第一节 普通外科手术器械桌的整理标准	148
一、开腹手术器械桌	148
二、甲状腺手术器械桌	149
三、乳腺手术器械桌	150
第二节 泌尿外科手术器械桌的整理标准	150
一、腔镜手术器械桌	150
二、腔镜手术备开腹时的器械桌	151
第三节 肝胆外科手术器械桌的整理标准	152
肝胆外科手术器械桌	152
第四节 妇产科手术器械桌的整理标准	153
妇产科腔镜器械及阴式手术器械桌	153
第五节 胸外科手术器械桌的整理标准	155
胸外科手术器械桌	155
第六节 耳鼻咽喉头颈外科手术器	

械桌的整理标准	156	六、机器人精准肝切除手术器	
一、耳手术器械桌	156	械桌	182
二、鼻手术器械桌	158	七、机器人回肠膀胱手术器械桌	182
三、全喉切除手术器械桌	160	八、机器人心外科手术器械桌	182
四、全身麻醉扁桃体手术器械桌	161	第十一节 骨科手术器械桌的整理	
五、听、面神经手术器械桌	162	标准	184
第七节 眼科手术器械桌的整理		一、上肢手术器械桌	184
标准	164	二、下肢手术器械桌	185
一、白内障手术器械桌	164	三、髋关节手术器械桌	186
二、玻璃体切割手术器械桌	165	四、脊柱手术器械桌	186
三、眼内容摘除手术器械桌	166	五、牵引床体位手术器械桌	187
四、开眶手术器械桌	167	第十二节 神经外科手术器械桌的	
五、巩膜冷冻器械桌	167	整理标准	187
六、角膜移植手术器械桌	168	第十三节 血管外科手术器械桌的	
七、斜视矫正手术器械桌	169	整理标准	189
八、青光眼手术器械桌	170	附录 A 麻醉手术中心外科楼手术	
九、鼻泪管手术器械桌	171	室手术敷料包配置表	190
第八节 颌面外科手术器械桌的整		附录 B 各专科规范病历书写规范	
理标准	172	手术清点记录	192
一、腮腺手术器械桌	172	一、手术清点记录	
二、腭裂手术器械桌	173	(开腹手术专用)	192
三、上颌、下颌骨手术器械桌	174	二、手术清点记录	
第九节 心脏外科手术器械桌的整		(腔镜手术专用)	193
理标准	175	三、手术清点记录	
一、先天性心脏病手术器械桌	175	(心外科手术专用)	194
二、心脏瓣膜置换手术器械桌	178	四、手术清点记录	
三、冠状动脉旁路移植手术器械桌	178	(胸科手术专用)	195
四、取大隐静脉手术器械桌	179	五、手术清点记录	
第十节 机器人手术器械桌的整理		(眼科手术专用)	196
标准	180	六、手术清点记录	
一、机器人前列腺癌根治手术器		(耳鼻喉科手术专用)	197
械桌	180	七、手术清点记录	
二、机器人胃癌根治手术器械桌	181	(口腔科手术专用)	198
三、机器人胰、十二指肠根治手术		八、手术清点记录	
器械桌	182	(骨科手术专用)	200
四、机器人直肠癌前切除手术		九、手术清点记录	
器械桌	182	(脑外科手术专用)	201
五、机器人宫颈癌根治手术器械桌	182		

第 1 章

各专科体位安置 标准流程

手术体位安置标准

患者进行手术时,为使手术部位显露明显,需要将患者安置不同的手术体位。然而,改变体位可导致呼吸和循环系统等生理功能的改变,又由于改变体位后身体的负重点和支点发生改变,一些组织承受压力和拉力的部位及强度亦随之而异。因此,可能引起皮肤、神经、血管和肌肉等组织损伤。安置体位时,既要满足手术操作的需要、使手术野易于显露(尤其是深部手术)、方便手术操作、缩短手术时间、提高手术成功率,又要将手术体位对患者的生理产生的影响及危险性减少到最低程度。因此,适宜的科学的的手术体位对提高手术质量、保证手术安全是极其重要的。

1. 体位舒适 床单位要平整、干燥、柔软,在满足手术需求的条件下,达到手术患者安全舒适的目的。

2. 保持功能 应考虑对呼吸、循环生理功能及皮肤的影响,保持机体功能。

3. 固定牢固 在安全、舒适的前提下,使用约束带或固定架将患者固定稳妥,避免手术时因体位不稳造成的操作不便。

4. 显露充分 手术中应充分显露手术野,使视野清晰,操作方便。

5. 体位安全 手术中安置肢体要适当,手臂不可过外展,骨隆突处、血管、神经无挤压,手术中使用高频电刀时应防止电灼伤。

6. 便于麻醉 麻醉医师必须随时观察患者,便于实施抢救。

7. 满足个体需要 应充分考虑到患者的个体差异,如患者过胖,手臂应置于支臂板上;如风湿病患者,要注意关节受损和活动受限程度。

第一节 普通外科体位安置标准流程

一、仰卧位

〔物品准备〕 枕头或头圈 1 个,肩垫 1 个,足跟保护垫 1 对,束腿带 1 条(图 1-1)。

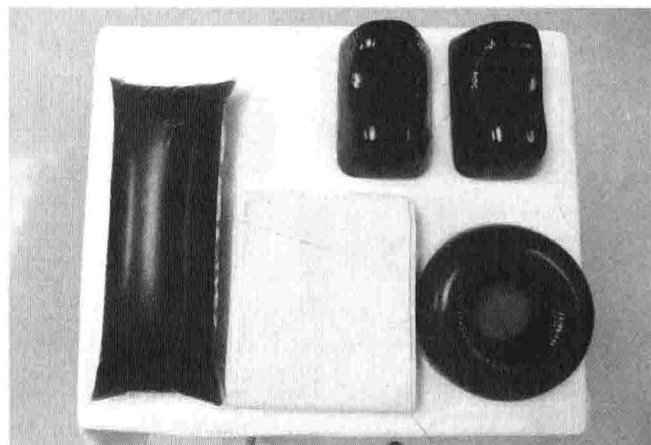


图 1-1 仰卧位物品准备