



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204260789 U

(45) 授权公告日 2015.04.15

(21) 申请号 201420753075.2

(22) 申请日 2014.12.04

(73) 专利权人 王学栋

地址 100853 北京市海淀区复兴路 28 号中  
国人民解放军总医院

(72) 发明人 王学栋 王宏光 董家鸿

(74) 专利代理机构 北京市诚辉律师事务所

11430

代理人 郎坚

(51) Int. Cl.

A61B 17/29(2006.01)

A61B 17/94(2006.01)

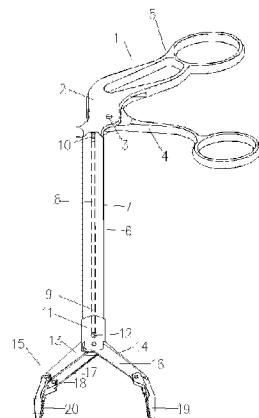
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54) 实用新型名称

一种具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器

(57) 摘要

本实用新型提供一种具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器，一种具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器，包括手柄组件、轴组件和抓钳，手柄组件和抓钳分布在轴组件的两端，手柄组件包括可动环柄组件、固定环柄组件、支点和枪管，固定环柄组件与枪管一端部连为一体，枪管为中空体，可动环柄组件的上端部置于该中空体内部并通过支点与枪管活动连接，轴组件包括依次连接的驱动杆近端、驱动杆和驱动杆远端，可动环柄组件的上端部还与驱动杆近端铰接，抓钳包括前端盖、两个连杆元件、两个稳定杆元件和两个钳口。本实用新型使医生方便控制手柄组件，由于控制抓钳平行移动抓取病变组织的力度，不会对其他组织造成创伤，钳口的齿面呈锯齿状方便牢固的抓取病变组织。



1. 一种具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器,其特征在于,包括手柄组件(1)、轴组件(6)和抓钳(15),手柄组件(1)和抓钳(15)分布在轴组件(6)的两端,手柄组件(1)包括可动环柄组件(4)、固定环柄组件(5)、支点(3)和枪管(2),固定环柄组件(5)与枪管(2)一端部连为一体,枪管(2)为中空体,可动环柄组件(4)的上端部置于该中空体内部并通过支点(3)与枪管(2)活动连接,轴组件(6)包括依次连接的驱动杆近端(10)、驱动杆(8)和驱动杆远端(9),可动环柄组件(4)的上端部还与驱动杆近端(10)铰接,抓钳(15)包括前端盖(11)、两个连杆元件、两个稳定杆元件和两个钳口,两个连杆元件通过中心销轴枢接于前端盖中,连杆元件位于前端盖中的端部与驱动杆远端(9)相连,两个稳定杆元件通过法兰销轴枢接于前端盖前部,每个连杆元件的另一端部通过上销轴分别连接钳口,每个稳定杆元件的另一端部通过下销轴分别连接钳口。

2. 如权利要求1所述的具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器,其特征在于,所述连杆元件位于前端盖中的端部与轭销相抵接。

3. 如权利要求1或2所述的具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器,其特征在于,所述钳口(19)的齿面(20)呈现锯齿状。

## 一种具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器

### 技术领域

[0001] 本实用新型涉及外科器械的领域,尤其涉及一种具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器。

### 背景技术

[0002] 在腹腔镜手术中,经常要用到具有抓钳的腹腔镜手术仪器,对人体腹腔内病变的组织进行抓取,而病变组织表面通常很滑,很难抓取,目前使用的具有抓钳的腹腔镜手术仪器,常常不能正确的抓取病变组织,缺少令人满意的抓取能力,这迫使外科医生更加用力的抓握手术仪器,这种较大的压力很容易对其他组织造成创伤。

### 实用新型内容

[0003] 本实用新型的目的在于克服现有技术中的不足之处,提供了一种具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器。

[0004] 为了达到上述目的,本实用新型是通过以下技术方案实现的:

[0005] 一种具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器,包括手柄组件、轴组件和抓钳,手柄组件和抓钳分布在轴组件的两端,手柄组件包括可动环柄组件、固定环柄组件、支点和枪管,固定环柄组件与枪管一端部连为一体,枪管为中空体,可动环柄组件的上端部置于该中空体内部并通过支点与枪管活动连接,轴组件包括依次连接的驱动杆近端、驱动杆和驱动杆远端,可动环柄组件的上端部还与驱动杆近端铰接,抓钳包括前端盖、两个连杆元件、两个稳定杆元件和两个钳口,两个连杆元件通过中心销轴枢接于前端盖中,连杆元件位于前端盖中的端部与驱动杆远端相连,两个稳定杆元件通过法兰销轴枢接于前端盖前部,每个连杆元件的另一端部通过上销轴分别连接钳口,每个稳定杆元件的另一端部通过下销轴分别连接钳口。

[0006] 进一步地,连杆元件位于前端盖中的端部与轭销相抵接。以构成杠杆,使连杆元件随驱动杆带动钳口张开或闭合。

[0007] 进一步地,所述钳口的齿面呈现锯齿状。

[0008] 本实用新型具有以下有益效果:

[0009] 本实用新型的具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器,可以使医生方便控制手柄组件,来控制抓钳的开合,由于钳口大致平行移动,容易控制抓取病变组织的力度,不会对其他组织造成创伤,钳口的齿面呈锯齿状方便牢固的抓取病变组织,提高手术效率。

### 附图说明

[0010] 图1为本实用新型所提供的腹腔镜手术仪器的结构图。

[0011] 符号说明:

[0012] 1:手柄组件 2:枪管 3:支点 4:可动环柄组件 5:固定环柄组件 6:轴组件 7:空心轴 8:驱动杆 9:驱动杆远端 10:驱动杆近端 11:前端盖 12:中心销轴

13 : 第一连杆元件 14 : 第二连杆元件 15 : 抓钳 16 : 第一稳定杆元件 17 : 第二稳定杆元件 18 : 下销轴 19 : 钳口 20 : 齿面

### 具体实施方式

[0013] 以下结合附图和实施例对本实用新型作进一步的描述。

[0014] 作为本实用新型的一种实施方式,参阅图1,一种具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器,包括手柄组件1、轴组件6和抓钳15,手柄组件1和抓钳15分布在轴组件6的两端,手柄组件1包括可动环柄组件4、固定环柄组件5、支点3和枪管2,固定环柄组件5与枪管2一端部连为一体,枪管2为中空体,可动环柄组件4的上端部置于该中空体内部并通过支点3与枪管2活动连接,轴组件6包括依次连接的驱动杆近端10、驱动杆8和驱动杆远端9,可动环柄组件4的上端部还与驱动杆近端10铰接,抓钳(15)包括前端盖11、两个连杆元件、两个稳定杆元件和两个钳口,两个连杆元件通过中心销轴枢接于前端盖中,连杆元件位于前端盖中的端部与驱动杆远端9相连,两个稳定杆元件通过法兰销轴枢接于前端盖前部,每个连杆元件的另一端部通过上销轴分别连接钳口,每个稳定杆元件的另一端部通过下销轴分别连接钳口。

[0015] 所述手柄组件1中可动环柄组件4可以围绕支点3进行移动,轴组件6内的驱动杆近端10由于与可动环柄组件4相连,可随手柄组件1移动,驱动杆远端9与抓钳15中的两个连杆元件相连,可以带动抓钳15的开合,使钳口19可以平行移动,方便控制抓取力度,钳口19的齿面20呈现锯齿状,方便病变组织的抓取。

[0016] 在腹腔手术中,经常需要抓取病变组织,医生通过手柄组织进行操作,移动可动环柄组件4时,带动驱动杆8,驱动杆8的另外一端驱动杆远端9与前端盖11中的两个连杆元件相连,驱动杆8可随着手柄组件1进行直线的往复运动,从而带动抓钳15开合,连杆元件和稳定杆原件通过销轴与钳口相连,这样可以使钳口大致呈平行移动,同时齿面20呈锯齿状,方便抓取病变组织,这样医生就不会增大操作力度,避免对其他组织造成创伤。

[0017] 综上所述,本实用新型仅对具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器的一个实施例进行了说明,但是本实用新型不限于此,本领域技术人员应当知道,在不脱离本实用新型的权利要求书所记载的保护范围的情况下可进行任意变更和修改。

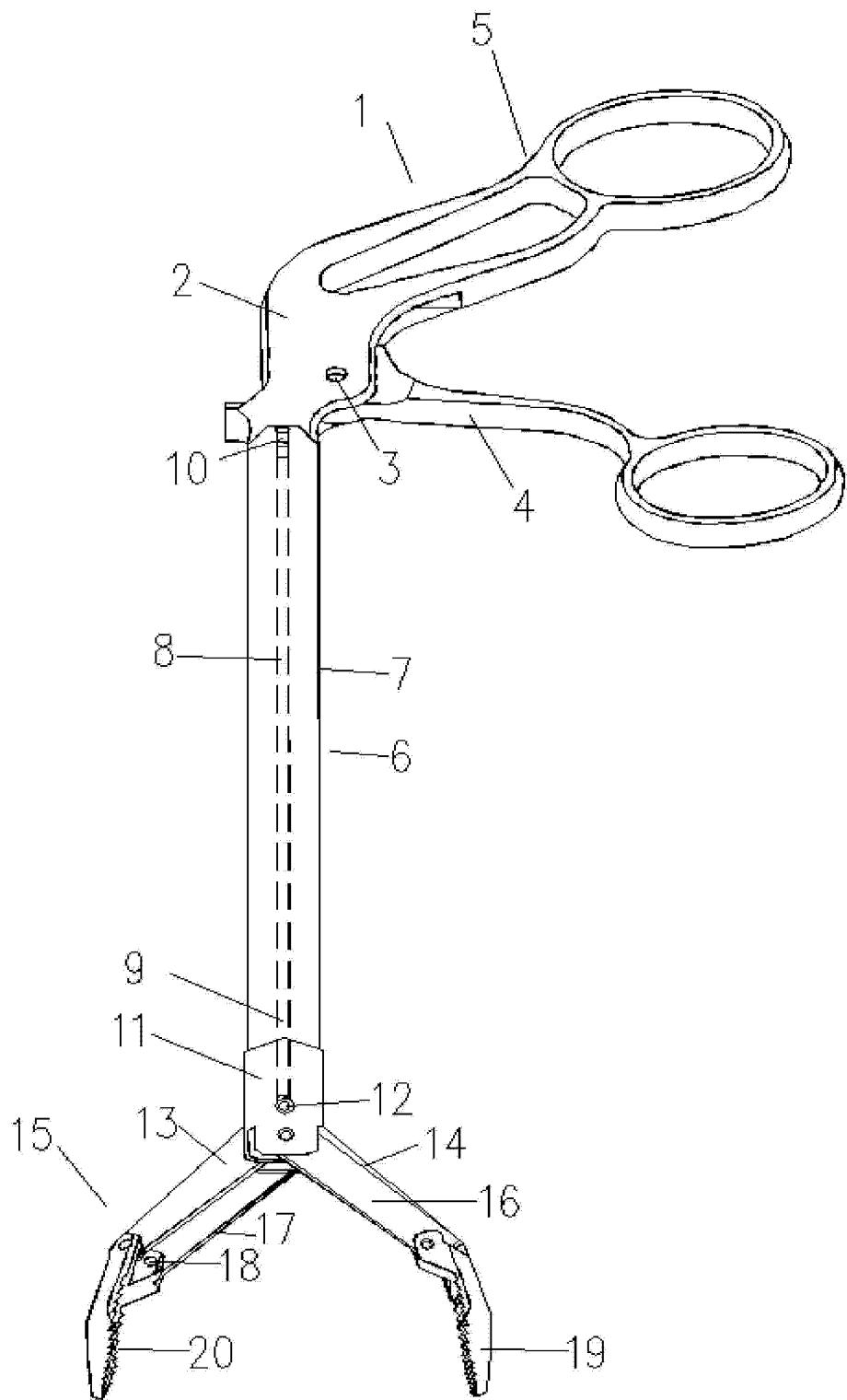


图 1

专利名称(译)	一种具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器		
公开(公告)号	<a href="#">CN204260789U</a>	公开(公告)日	2015-04-15
申请号	CN201420753075.2	申请日	2014-12-04
[标]申请(专利权)人(译)	王学栋		
申请(专利权)人(译)	王学栋		
当前申请(专利权)人(译)	王学栋		
[标]发明人	王学栋 王宏光 董家鸿		
发明人	王学栋 王宏光 董家鸿		
IPC分类号	A61B17/29 A61B17/94		
外部链接	<a href="#">Espacenet</a> <a href="#">Sipo</a>		

**摘要(译)**

本实用新型提供一种具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器，一种具有可平行移动抓钳的腹腔镜手术仪器，包括手柄组件、轴组件和抓钳，手柄组件和抓钳分布在轴组件的两端，手柄组件包括可动环柄组件、固定环柄组件、支点和枪管，固定环柄组件与枪管一端部连为一体，枪管为中空体，可动环柄组件的上端部置于该中空体内部并通过支点与枪管活动连接，轴组件包括依次连接的驱动杆近端、驱动杆和驱动杆远端，可动环柄组件的上端部还与驱动杆近端铰接，抓钳包括前端盖、两个连杆元件、两个稳定杆元件和两个钳口。本实用新型使医生方便控制手柄组件，由于控制抓钳平行移动抓取病变组织的力度，不会对其他组织造成创伤，钳口的齿面呈锯齿状方便牢固的抓取病变组织。

