



(21)申请号 201620446617.0

(22)申请日 2016.05.17

(73)专利权人 西南医科大学附属医院

地址 646000 四川省泸州市太平街25号

(72)发明人 王洁萍

(74)专利代理机构 重庆为信知识产权代理事务
所(普通合伙) 50216

代理人 龙玉洪

(51)Int.Cl.

A61B 17/02(2006.01)

A61B 17/29(2006.01)

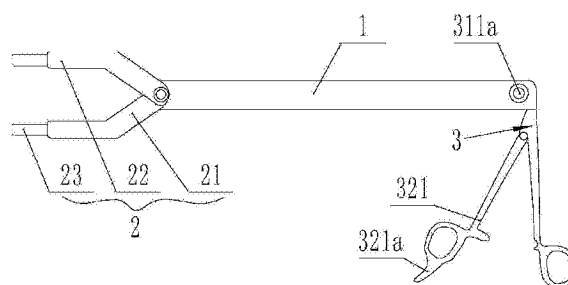
权利要求书1页 说明书3页 附图2页

(54)实用新型名称

腹腔镜用肝脏夹持装置

(57)摘要

本实用新型公开了一种腹腔镜用肝脏夹持装置,包括中空的操作杆,在操作杆上设有夹持机构和夹持控制机构,夹持机构位于操作杆的一端,并包括第一夹持部和第二夹持部,在第一夹持部和第二夹持部的端部均设有可向外延伸的加长推杆,第一夹持部固定连接在操作杆上,第二夹持部可转动地安装在操作杆上,夹持控制机构包括用于控制加长推杆伸缩的伸缩控制组件和用于控制第二夹持部相对于第一夹持部打开或者闭合的旋转控制组件。采用以上结构,通过控制加长推杆的伸缩,适用于不同大小的肝脏夹持,便于医务人员提拉、牵引以及显露深部的肝脏病变,有效降低因操作不慎对肝脏造成损伤的可能性,并能准确地确定病变位置,观察病变程度,利于后续治疗。



1. 一种腹腔镜用肝脏夹持装置,其特征在于:包括中空的操作杆(1),在该操作杆(1)上设有夹持机构(2)和夹持控制机构(3),该夹持机构(2)位于所述操作杆(1)的一端,并包括第一夹持部(21)和第二夹持部(22),在该第一夹持部(21)和第二夹持部(22)的端部均设有可向外延伸的加长推杆(23),所述第一夹持部(21)固定连接在所述操作杆(1)上,所述第二夹持部(22)可转动地安装在所述操作杆(1)上,所述夹持控制机构(3)包括用于控制所述加长推杆(23)伸缩的伸缩控制组件(31)和用于控制所述第二夹持部(22)相对于第一夹持部(21)打开或者闭合的旋转控制组件(32)。

2. 根据权利要求1所述的腹腔镜用肝脏夹持装置,其特征在于:所述伸缩控制组件(31)包括设置在所述夹持机构(2)内的微型电机(311)和轴向套设在该微型电机(311)的输出轴上的丝杆(312),该丝杆(312)与所述加长推杆(23)螺纹配合。

3. 根据权利要求1或2所述的腹腔镜用肝脏夹持装置,其特征在于:所述旋转控制组件(32)包括设置在操作杆(1)远离所述夹持机构(2)的一端的手握结构(321)和设置在操作杆(1)内的牵引钢丝,该牵引钢丝两端分别与所述手握结构(321)和第二夹持部(22)连接。

4. 根据权利要求3所述的腹腔镜用肝脏夹持装置,其特征在于:在所述手握结构(321)上设有弧形的指圈钩(321a)。

5. 根据权利要求1或2所述的腹腔镜用肝脏夹持装置,其特征在于:所述第一夹持部(21)和第二夹持部(22)在其相互正对的表面均设有海绵薄层(4)。

腹腔镜用肝脏夹持装置

技术领域

[0001] 本实用新型属于医疗器械技术领域,具体涉及一种腹腔镜用肝脏夹持装置。

背景技术

[0002] 腹腔镜手术是指使用冷光源提供照明,将腹腔镜镜头插入腹腔内,运用数字摄像技术使腹腔镜镜头拍摄到的图像通过光导纤维传导至后续信号处理系统,并且实时显示在专用监视器上。然后医生通过监视器屏幕上所显示患者器官不同角度的图像,对病人的病情进行分析判断,并且运用特殊的腹腔镜器械进行手术。

[0003] 目前,在使用腹腔镜进行肝脏手术时,由于肝脏的体积较大,形状不规则,并且本身的质地脆,医务人员夹持肝脏时稍有不慎就可能对其造成损伤,甚至出血,引发相关的并发症。现有的用于腹腔镜的肝脏夹持器由于自身设计的缺陷,使用它对肝脏进行提拉、牵引或者显露病变位置时均存在较大的难度,特别是对于肝脏深部的病变,更是难以通过现有的肝脏夹持器将其显露,使医务人员难以准确判断病变的位置和病变的程度,对患者的治疗造成障碍。解决以上问题成为当务之急。

实用新型内容

[0004] 为解决以上技术问题,本实用新型提供一种夹持部可伸缩,可根据肝脏的大小进行调节的腹腔镜用肝脏夹持装置。

[0005] 为实现上述目的,本实用新型技术方案如下:

[0006] 一种腹腔镜用肝脏夹持装置,其要点在于:包括中空的操作杆,在该操作杆上设有夹持机构和夹持控制机构,该夹持机构位于所述操作杆的一端,并包括第一夹持部和第二夹持部,在该第一夹持部和第二夹持部的端部均设有可向外延伸的加长推杆,所述第一夹持部固定连接在所述操作杆上,所述第二夹持部可转动地安装在所述操作杆上,所述夹持控制机构包括用于控制所述加长推杆伸缩的伸缩控制组件和用于控制所述第二夹持部相对于第一夹持部打开或者闭合的旋转控制组件。

[0007] 采用以上结构,通过控制加长推杆的伸缩,可适用于不同长度和大小的肝脏夹持,便于医务人员提拉、牵引以及显露深部的肝脏病变,有效降低因操作不慎对患者肝脏造成损伤的可能性,并得以准确地确定病变位置,观察病变程度,利于后续对患者的治疗。

[0008] 作为优选:所述伸缩控制组件包括设置在所述夹持机构内的微型电机和轴向套设在该微型电机输出轴上的丝杆,该丝杆与所述加长推杆螺纹配合。采用以上结构,微型电机的输出轴带动丝杆旋转,丝杆的旋转使加长推杆从第一夹持部和第二夹持部的端部向外伸出或向内缩回。

[0009] 作为优选:所述旋转控制组件包括设置在操作杆远离所述夹持机构的一端的手握结构和设置在操作杆内的牵引钢丝,该牵引钢丝两端分别与所述手握结构和第二夹持部连接。采用以上结构,通过控制手握结构,从而控制牵引钢丝,牵引钢丝带动第二夹持部相对于第一夹持部闭合或张开。

[0010] 作为优选：在所述手握结构上设有弧形的指圈钩。采用以上结构，便于医务人员操作手握结构。

[0011] 作为优选：在所述第一夹持部和第二夹持部在其相互正对的表面均设有海绵薄层。采用以上结构，减小夹持时对肝脏的压迫和损伤。

[0012] 与现有技术相比，本实用新型的有益效果是：

[0013] 采用本实用新型提供的腹腔镜用肝脏夹持装置，结构新颖，易于实现，通过控制加长推杆的伸缩，可适用于不同长度和大小的肝脏夹持，便于医务人员提拉、牵引以及显露深部的肝脏病变，有效降低因操作不慎对患者肝脏造成损伤的可能性，并得以准确地确定病变位置，观察病变程度，利于后续对患者的治疗。

附图说明

[0014] 图1为本实用新型的结构示意图；

[0015] 图2为伸缩控制组件的结构示意图；

[0016] 图3为第二夹持部相对第一夹持部张开状态下的结构示意图；

[0017] 图4为第二夹持部相对第一夹持部闭合状态下的结构示意图。

具体实施方式

[0018] 下面结合实施例和附图对本实用新型作进一步说明。

[0019] 如图1~图4所示，一种腹腔镜用肝脏夹持装置，包括中空的操作杆1，在该操作杆1上设有夹持机构2和夹持控制机构3，该夹持机构2位于所述操作杆1的一端。所述夹持控制机构3包括伸缩控制组件31和旋转控制组件32。

[0020] 请参见图1、图2，夹持机构2包括第一夹持部21和第二夹持部22，在该第一夹持部21和第二夹持部22的端部均设有可向外延伸的加长推杆23，该加长推杆23的伸缩受伸缩控制组件31的控制。伸缩控制组件31包括设置在所述夹持机构2内的微型电机311和轴向套设在该微型电机311的输出轴上的丝杆312，该丝杆312与所述加长推杆23螺纹配合。

[0021] 请参见图3和图4，所述第一夹持部21固定连接在所述操作杆1上，所述第二夹持部22可转动地安装在所述操作杆1上，该第二夹持部22的转动受旋转控制组件32的控制，旋转控制组件32包括设置在操作杆1远离所述夹持机构2的一端的手握结构321和设置在操作杆1内的牵引钢丝（图中未示出），该牵引钢丝两端分别与所述手握结构321和第二夹持部22连接。在所述手握结构321上设有弧形的指圈钩321a，便于医务人员操作该手握结构321。

[0022] 请参见图2，在所述第一夹持部21和第二夹持部22在其相互正对的表面均设有海绵薄层4，减小夹持时对肝脏的压迫和损伤。

[0023] 本实用新型的工作过程如下：

[0024] 当需要张开或者闭合夹持机构2时，拨动手握结构321，该手握结构321带动牵引钢丝，该牵引钢丝带动第二夹持部22相对第一夹持部21张开或者闭合。

[0025] 当需要加长第一夹持部21和第二夹持部22时，按下电机控制按钮311a，微型电机311启动，微型电机311的输出轴带动丝杆312旋转，丝杆312的旋转带动加长推杆23伸出，当需要加长推杆23缩回，微型电机311的输出轴反向旋转即可。

[0026] 最后需要说明，上述描述仅为本实用新型的优选实施例，本领域的技术人员在本

实用新型的启示下,在不违背本实用新型宗旨及权利要求的前提下,可以做出多种类似的表示,这样的变换均落入本实用新型的保护范围之内。

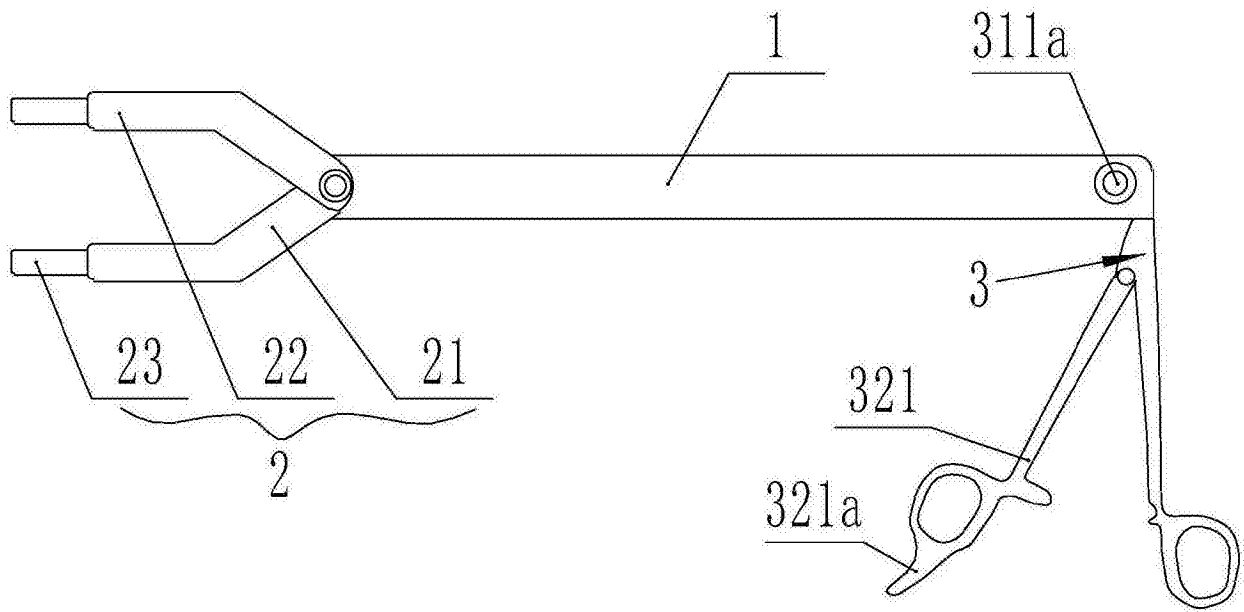


图1

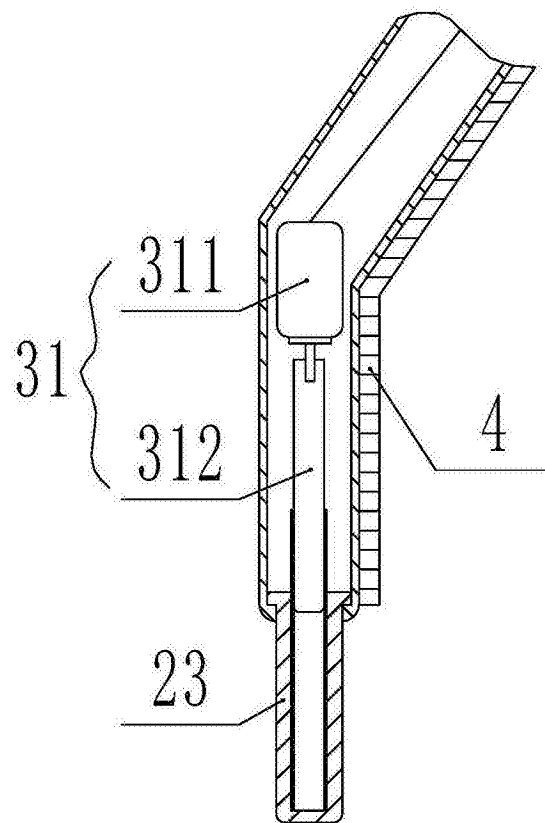


图2

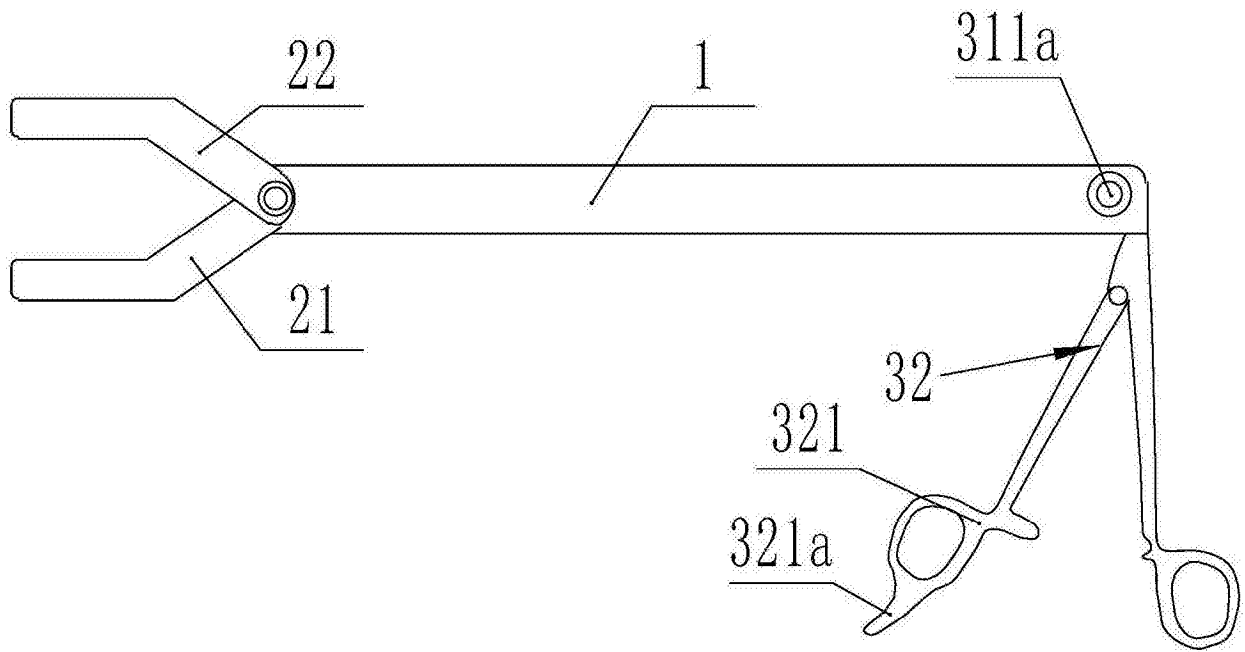


图3

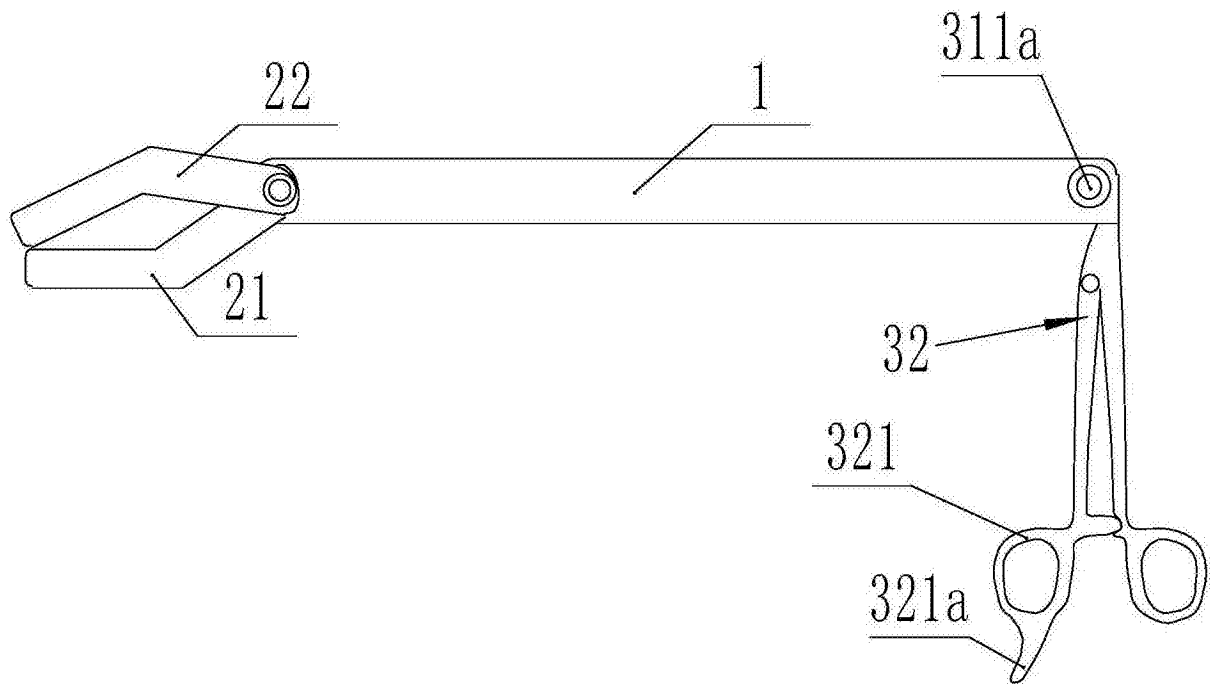


图4

专利名称(译)	腹腔镜用肝脏夹持装置		
公开(公告)号	CN205849488U	公开(公告)日	2017-01-04
申请号	CN201620446617.0	申请日	2016-05-17
[标]申请(专利权)人(译)	西南医科大学附属医院		
申请(专利权)人(译)	西南医科大学附属医院		
当前申请(专利权)人(译)	西南医科大学附属医院		
[标]发明人	王洁萍		
发明人	王洁萍		
IPC分类号	A61B17/02 A61B17/29		
外部链接	Espacenet SIPO		

摘要(译)

本实用新型公开了一种腹腔镜用肝脏夹持装置，包括中空的操作杆，在操作杆上设有夹持机构和夹持控制机构，夹持机构位于操作杆的一端，并包括第一夹持部和第二夹持部，在第一夹持部和第二夹持部的端部均设有可向外延伸的加长推杆，第一夹持部固定连接在操作杆上，第二夹持部可转动地安装在操作杆上，夹持控制机构包括用于控制加长推杆伸缩的伸缩控制组件和用于控制第二夹持部相对于第一夹持部打开或者闭合的旋转控制组件。采用以上结构，通过控制加长推杆的伸缩，适用于不同大小的肝脏夹持，便于医务人员提拉、牵引以及显露深部的肝脏病变，有效降低因操作不慎对肝脏造成损伤的可能性，并能准确地确定病变位置，观察病变程度，利于后续治疗。

