



(12)发明专利申请

(10)申请公布号 CN 109925023 A

(43)申请公布日 2019. 06. 25

(21)申请号 201711372418.5

(22)申请日 2017.12.15

(71)申请人 陕西海嵘工程项目管理有限公司

地址 710000 陕西省西安市高新区科技七
路付三号A座6楼616室

(72)发明人 张毅辉

(51)Int.Cl.

A61B 17/29(2006.01)

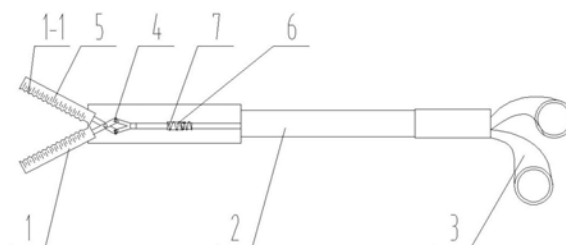
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54)发明名称

一种腹腔镜抓钳

(57)摘要

本发明公开了一种腹腔镜抓钳,涉及医用手术用品技术领域,包括钳头、钳支架(2)和手握器(3),钳头含一对装夹稳定手臂(1)和杠杆夹紧机构(4),一对装夹稳定手臂(1)分别与杠杆夹紧机构(4)传动相连,手握器(3)通过连接杆与钳头杠杆夹紧机构(4)传动相连,它还有缓冲传动装置和刻度示数(5),缓冲传动装置含定位柱体(6)和减速冲击器(7),定位柱体(6)在减速冲击器(7)内,缓冲传动装置一端通过连接杆与手握器(3)相连,钳头杠杆夹紧机构(4)与缓冲传动装置另一端相连,并都设有刻度示数(5)。本发明的有益效果在于提供了一种多功能抓钳,操作方便,避免了医生因判断失误造成意外状况,设计新颖,结构简单。



1. 一种腹腔镜抓钳,包括钳头、钳支架(2)和手握器(3),钳头包括一对装夹稳定手臂(1)和杠杆夹紧机构(4),一对装夹稳定手臂(1)分别与杠杆夹紧机构(4)传动相连,手握器(3)通过连接杆与钳头的杠杆夹紧机构(4)传动相连,其特征在于它还有缓冲传动装置和刻度示数(5),缓冲传动装置包括定位柱体(6)和减速冲击器(7),定位柱体(6)位于减速冲击器(7)内,缓冲传动装置的一端通过连接杆与手握器(3)相连,钳头的杠杆夹紧机构(4)与缓冲传动装置的另一端传动相连,钳头的一对装夹稳定手臂(1)上分别设有刻度示数(5)。

2. 根据权利要求1所述的一种腹腔镜抓钳,其特征在于刻度示数(5)由电镀工艺制作。

3. 根据权利要求1所述的一种腹腔镜抓钳,其特征在于减速冲击器(7)是缓冲弹簧。

4. 根据权利要求2所述的一种腹腔镜抓钳,其特征在于钳头一对装夹稳定手臂(1)上分别设有防松齿(1-1)。

一种腹腔镜抓钳

技术领域

[0001] 本发明涉及医用手术用品技术领域，具体涉及一种腹腔镜抓钳。

背景技术

[0002] 现今，腹腔镜技术是现代微创手术技术，其操作过程中，需要使用抓钳来进行操作。由于腹腔镜有放大的作用，所以在腹腔镜的视野下手术医生难以准确判断腹腔镜下组织器官的大小，通常凭感觉判断，这样就会出现误判断，容易操作失误导致意外情况的发生。为减少这种状况，腹腔镜技术应运而生。

发明内容

[0003] 本发明的目的就是针对目前，腹腔镜技术是现代微创手术技术，其操作过程中，需要使用抓钳来进行操作。在腹腔镜的视野下，由于腹腔镜有放大的作用，所以，手术医生不能准确判断腹腔镜下组织器官的大小，一般是凭感觉判断在，这样就会出现误判断，从而误操作导致意外情况的发生之不足，而提供一种腹腔镜抓钳。

[0004] 本发明包括钳头、钳支架和手握器，钳头包括一对装夹稳定手臂和杠杆夹紧机构，一对装夹稳定手臂分别与杠杆夹紧机构传动相连，手握器通过连接杆与钳头的杠杆夹紧机构传动相连，它还有缓冲传动装置和刻度示数，缓冲传动装置包括定位柱体和减速冲击器，定位柱体位于减速冲击器内，缓冲传动装置的一端通过连接杆与手握器相连，钳头的杠杆夹紧机构与缓冲传动装置的另一端传动相连，钳头的一对装夹稳定手臂上分别设有刻度示数。

[0005] 刻度示数由电镀工艺制作。

[0006] 减速冲击器是缓冲弹簧。

[0007] 钳头一对装夹稳定手臂上分别设有防松齿。

[0008] 本发明具有以下优点：本发明的推广，能够提供一种多功能的手术抓钳，结构设计简单合理，操作便捷，安全可靠，大大降低手术风险，具有很好的市场推广价值。

附图说明

[0009] 图1是本发明结构示意图。

[0010] 图中：1、一对装夹稳定手臂；1-1、防松齿；2、钳支架；3、手握器；4、杠杆夹紧机构；5、刻度示数；6、定位柱体；7、减速冲击器。

具体实施方式

[0011] 下面结合附图对本发明做进一步说明。

[0012] 如图1所示，本发明包括钳头、钳支架2和手握器3，钳头包括一对装夹稳定手臂1和杠杆夹紧机构4，一对装夹稳定手臂1分别与杠杆夹紧机构4传动相连，手握器3通过连接杆与钳头的杠杆夹紧机构4传动相连，它还有缓冲传动装置和刻度示数5，缓冲传动装置包括

定位柱体6和减速冲击器7,定位柱体6位于减速冲击器7内,缓冲传动装置的一端通过连接杆与手握器3相连,钳头的杠杆夹紧机构4与缓冲传动装置的另一端传动相连,钳头的一对装夹稳定手臂1上分别设有刻度示数5。

[0013] 刻度示数5由电镀工艺制作。

[0014] 减速冲击器7是缓冲弹簧。

[0015] 钳头一对装夹稳定手臂1上分别设有防松齿1-1。

[0016] 工作方式及原理:使用时,通过握持手握器3来操作一对装夹稳定手臂1在腹腔内夹持物件,由于有缓冲传动装置的存在,可以对夹持起到缓冲作用,操作人员通过腹腔镜观察对比刻度示数来对腹腔内物体大小做出较为准确的判断,大大降低手术风险。

[0017] 以上实施方式仅用于说明本发明,而并非对本发明的限制,有关技术领域的普通技术人员,在不脱离本发明的精神和范围的情况下,还可以做出各种变化和变型,因此所有等同的技术方案也属于本发明的范畴,本发明的专利保护范围应由权利要求限定。

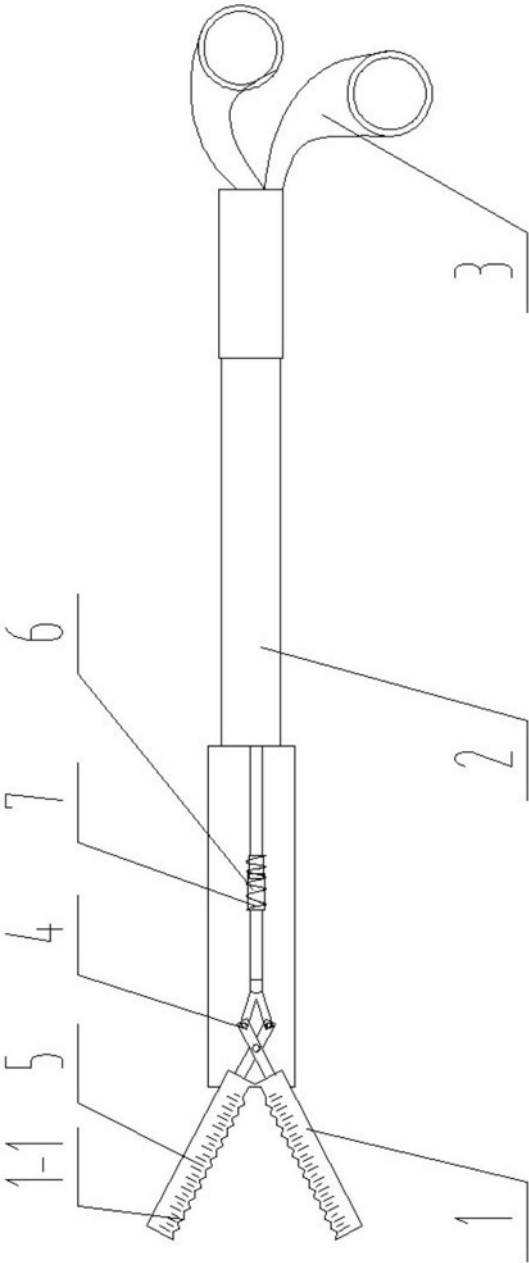


图1

专利名称(译)	一种腹腔镜抓钳		
公开(公告)号	CN109925023A	公开(公告)日	2019-06-25
申请号	CN201711372418.5	申请日	2017-12-15
[标]发明人	张毅辉		
发明人	张毅辉		
IPC分类号	A61B17/29		
外部链接	Espacenet SIPO		

摘要(译)

本发明公开了一种腹腔镜抓钳，涉及医用手术用品技术领域，包括钳头、钳支架(2)和手握器(3)，钳头含一对装夹稳定手臂(1)和杠杆夹紧机构(4)，一对装夹稳定手臂(1)分别与杠杆夹紧机构(4)传动相连，手握器(3)通过连接杆与钳头杠杆夹紧机构(4)传动相连，它还有缓冲传动装置和刻度示数(5)，缓冲传动装置含定位柱体(6)和减速冲击器(7)，定位柱体(6)在减速冲击器(7)内，缓冲传动装置一端通过连接杆与手握器(3)相连，钳头杠杆夹紧机构(4)与缓冲传动装置另一端相连，并都设有刻度示数(5)。本发明的有益效果在于提供了一种多功能抓钳，操作方便，避免了医生因判断失误造成意外状况，设计新颖，结构简单。

