



(12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 204576274 U

(45) 授权公告日 2015. 08. 19

(21) 申请号 201520221771. 3

(22) 申请日 2015. 04. 14

(73) 专利权人 徐州泰诺仕视觉科技有限公司

地址 221000 江苏省徐州市解放南路科技城
硬件市场 2 区 19 号

(72) 发明人 吴琛 吴继奎

(51) Int. Cl.

G05D 3/00(2006. 01)

G02B 23/24(2006. 01)

A61B 1/00(2006. 01)

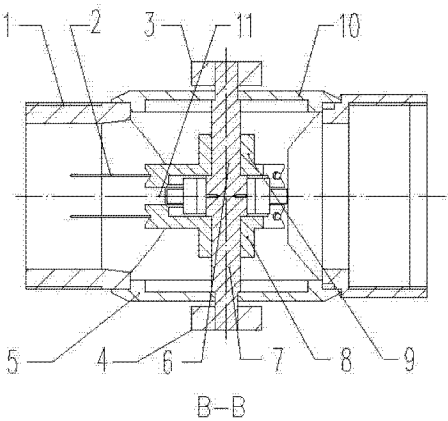
权利要求书1页 说明书2页 附图2页

(54) 实用新型名称

一种机械式二维窥头控制装置

(57) 摘要

本实用新型涉及一种机械式二维窥头控制装置。本实用新型包括壳体、钢丝绳、左控制手柄、右端盖、右控制手柄、左传动轴、右传动轴、右绕线轮、左绕线轮、左端盖和支撑板，其特征在于：左端盖和右端盖分别安装在壳体上，左传动轴和右传动轴分别穿过左端盖和右端盖，且一端由左端盖和右端盖支撑，另一端由支撑板支撑，左控制手柄和右控制手柄分别固定在左传动轴和右传动轴外端，左绕线轮和右绕线轮分别固定在左传动轴和右传动轴内端，转动左控制手柄或右控制手柄带动左绕线轮或右绕线轮转动，固定在左绕线轮和右绕线轮上的钢丝带动内窥镜窥头做二维转动。



1. 一种机械式二维窥头控制装置,包括:壳体(1)、钢丝绳(2)、左控制手柄(3)、右端盖(4)、右控制手柄(5)、左传动轴(6)、右传动轴(7)、右绕线轮(8)、左绕线轮(9)、左端盖(10)和支撑板(11),其特征在于:左端盖(10)和右端盖(4)分别安装在壳体上,左传动轴(6)和右传动轴(7)分别穿过左端盖(10)和右端盖(4),且一端由左端盖(10)和右端盖(4)支撑,另一端由支撑板(11)支撑,左控制手柄(3)和右控制手柄(5)分别固定在左传动轴(6)和右传动轴(7)外端,左绕线轮(9)和右绕线轮(8)分别固定在左传动轴(6)和右传动轴(7)内端,转动左控制手柄(3)或右控制手柄(5)带动左绕线轮(9)或右绕线轮(8)转动,固定在左绕线轮(9)和右绕线轮(8)上的钢丝带动内窥镜窥头做二维转动。

一种机械式二维窥头控制装置

技术领域

[0001] 本实用新型涉及内窥镜机械式窥头控制领域,具体是一种机械式二维窥头控制装置。

背景技术

[0002] 传统方式下,内窥镜机械式窥头转动的方式是轴套轴结构,即一根细轴穿进一根粗轴里,两根轴同心,两轴的一端连接绕线轮,另一端连接控制旋钮,钢丝绳缠绕在绕线轮上与窥头连接,通过转动一个旋钮带动一根轴转动再带动这轴上的绕线轮转动从而牵引钢丝绳控制窥头在一个平面上转动;转动另一个旋钮带动另一根轴转动再带动这轴上的绕线轮转动从而牵引钢丝绳控制窥头在另一个平面转动,此结构复杂需要双手操作,而且控制窥头的转角不方便。

发明内容

[0003] 本实用新型提出一种机械式二维窥头控制装置,利用固定在左、右传动轴外端左、右控制手柄转动固定在左、右传动轴内端的左、右绕线轮,带动固定在左、右绕线轮上的钢丝来带动内窥镜窥头做二维转动。

[0004] 本实用新型是以如下技术方案实现的:一种机械式二维窥头控制装置,包括:壳体(1)、钢丝绳(2)、左控制手柄(3)、右端盖(4)、右控制手柄(5)、左传动轴(6)、右传动轴(7)、右绕线轮(8)、左绕线轮(9)、左端盖(10)和支撑板(11)。其特征在于左端盖(10)和右端盖(4)分别安装在壳体上,左传动轴(6)和右传动轴(7)分别穿过左端盖(10)和右端盖(4),且一端由左端盖(10)和右端盖(4)支撑,另一端由支撑板(11)支撑,左控制手柄(3)和右控制手柄(5)分别固定在左传动轴(6)和右传动轴(7)外端,左绕线轮(9)和右绕线轮(8)分别固定在左传动轴(6)和右传动轴(7)内端,转动左控制手柄(3)或右控制手柄(5)带动左绕线轮(9)或右绕线轮(8)转动,固定在左绕线轮(9)和右绕线轮(8)上的钢丝带动内窥镜窥头做二维转动。

附图说明

[0005] 下面结合说明书附图对本实用新型作进一步说明

[0006] 图 1、本实用新型结构简图;

[0007] 图 2、图 1 的 A-A 剖面图。

[0008] 图 3、图 1 的 B-B 剖面图。

[0009] 图中:1. 壳体,2. 钢丝绳,3. 左控制手柄,4. 右端盖,5. 右控制手柄,6. 左传动轴,7 右传动轴,8. 右绕线轮,9. 左绕线轮,10. 左端盖,11. 支撑板。

具体实施方式

[0010] 如附图所示,左端盖(10)和右端盖(4)分别安装在壳体上,左传动轴(6)和右传动

轴(7)分别穿过左端盖(10)和右端盖(4),且一端由左端盖(10)和右端盖(4)支撑,另一端由支撑板(11)支撑,左控制手柄(3)和右控制手柄(5)分别固定在左传动轴(6)和右传动轴(7)外端,左绕线轮(9)和右绕线轮(8)分别固定在左传动轴(6)和右传动轴(7)内端,转动左控制手柄(3)或右控制手柄(5)带动左绕线轮(9)或右绕线轮(8)转动,固定在左绕线轮(9)和右绕线轮(8)上的钢丝带动内窥镜窥头做二维转动。

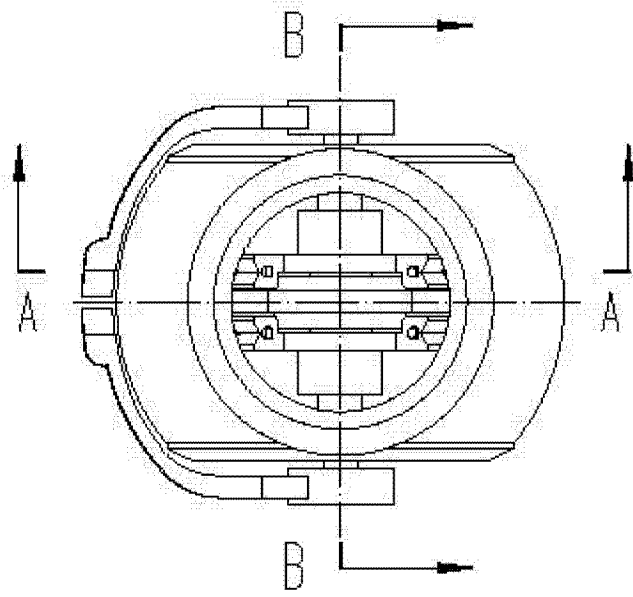


图 1

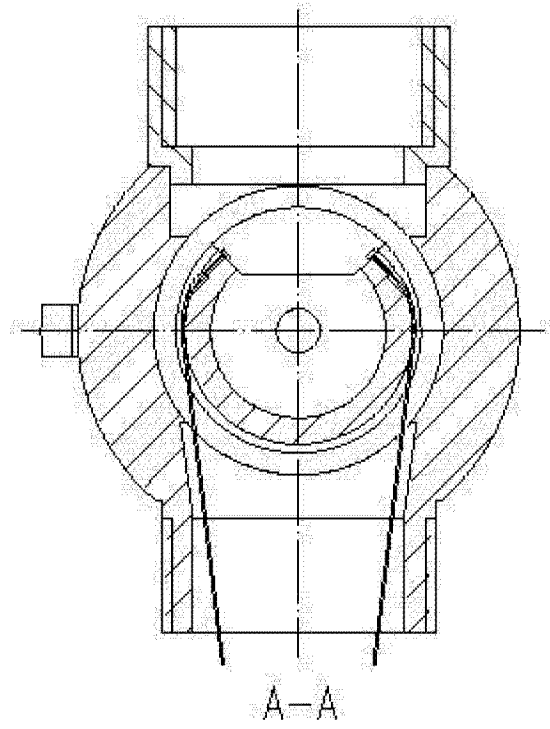


图 2

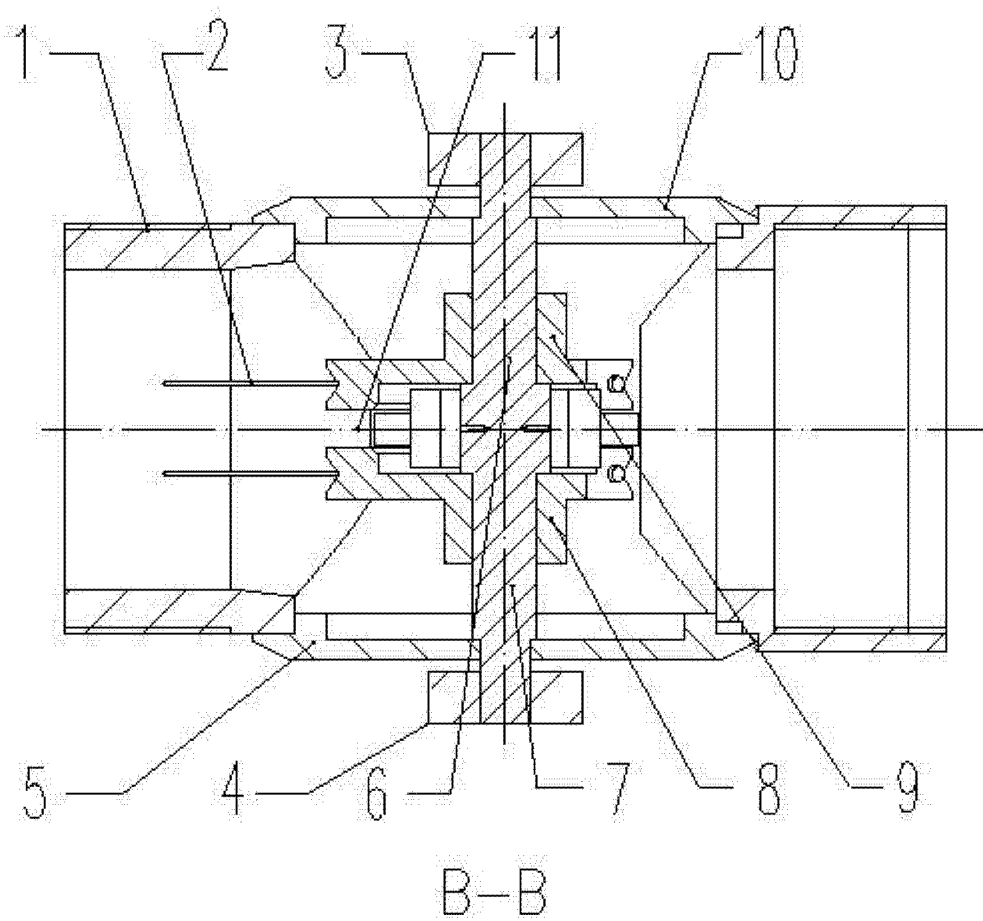


图 3

专利名称(译)	一种机械式二维窥头控制装置		
公开(公告)号	CN204576274U	公开(公告)日	2015-08-19
申请号	CN201520221771.3	申请日	2015-04-14
[标]申请(专利权)人(译)	徐州泰诺仕视觉科技有限公司		
申请(专利权)人(译)	徐州泰诺仕视觉科技有限公司		
当前申请(专利权)人(译)	徐州泰诺仕视觉科技有限公司		
[标]发明人	吴琛 吴继奎		
发明人	吴琛 吴继奎		
IPC分类号	G05D3/00 G02B23/24 A61B1/00		
外部链接	Espacenet SIPO		

摘要(译)

本实用新型涉及一种机械式二维窥头控制装置。本实用新型包括壳体、钢丝绳、左控制手柄、右端盖、右控制手柄、左传动轴、右传动轴、右绕线轮、左绕线轮、左端盖和支撑板，其特征在于：左端盖和右端盖分别安装在壳体上，左传动轴和右传动轴分别穿过左端盖和右端盖，且一端由左端盖和右端盖支撑，另一端由支撑板支撑，左控制手柄和右控制手柄分别固定在左传动轴和右传动轴外端，左绕线轮和右绕线轮分别固定在左传动轴和右传动轴内端，转动左控制手柄或右控制手柄带动左绕线轮或右绕线轮转动，固定在左绕线轮和右绕线轮上的钢丝带动内窥镜窥头做二维转动。

