

(19)



(11) Veröffentlichungsnummer:

(11) Publication number:

EP 3 361 981 A0

(11) Numéro de publication:

Internationale Anmeldung veröffentlicht durch die  
Weltorganisation für geistiges Eigentum unter der Nummer:

WO2017/064303 (Art. 153(3) EPÜ).

International application published by the World  
Intellectual Property Organization under number:

WO2017/064303 (Art. 153(3) EPC).

Demande internationale publiée par l'Organisation  
Mondiale de la Propriété Intellectuelle sous le numéro:

WO2017/064303 (art. 153(3) CBE).

专利名称(译)	用于机器人手术和机器人手术组装的手术工具		
公开(公告)号	<a href="#">EP3361981A1</a>	公开(公告)日	2018-08-22
申请号	EP2016781490	申请日	2016-10-14
[标]发明人	SIMI MASSIMILIANO PRISCO GIUSEPPE MARIA		
发明人	SIMI, MASSIMILIANO PRISCO, GIUSEPPE MARIA		
IPC分类号	A61B34/30 A61B34/37 A61B34/00 A61B90/20 B25J9/16 B25J9/10		
CPC分类号	A61B34/37 A61B1/3132 A61B10/04 A61B17/00234 A61B17/062 A61B17/29 A61B17/320016 A61B17/3211 A61B17/34 A61B34/30 A61B34/35 A61B34/71 A61B34/72 A61B90/20 A61B90/25 A61B90/361 A61B2017/00345 A61B2034/2048 A61B2034/2051 A61B2034/301 A61B2034/715 A61B2090/061 A61B2090/064 B25J3/04 B25J9/1015 B25J9/1669 B25J15/0052 G05B19/402 G05B2219/45117		
优先权	UB2015A005057 2015-10-16 IT		
外部链接	<a href="#">Espacenet</a>		

#### 摘要(译)

本发明的目的是一种用于外科手术的医疗器械 ( 60,160,260,360 ) , 其包括至少一个框架 ( 57 ) 和至少一个接合装置 ( 70,170,270 ) , 其中所述接合装置 ( 70 ) 170,170 ) 包括至少一个第一连接构件 ( 71 ) 或第一连杆 ( 71 ) , 其适于连接到所述框架 ( 57 ) 的至少一部分和至少一个第二连接构件 ( 72 ) , 或第二连接构件链接 ( 72 ) ;其中所述第一连接件 ( 71 ) 通过旋转接头 ( 171 ) 连接到所述第二连接件 ( 72 ) ;并且其中所述医疗器械 ( 60,60,260,360 ) 还包括至少一对肌腱 ( 90,190 ) , 适于相对于所述第一关节构件 ( 71 ) 移动所述第二关节构件 ( 72 ) , 拉动它;并且其中每个所述第一接头构件 ( 71 ) 和所述第二接头构件 ( 72 ) 包括主体结构, 所述主体结构包括单件式的一个或多个凸形接触表面 ( 40,80,86,40,180 ) , 并且其中每个所述凸形接触表面 ( 40,80,86,140,180 ) 是由多个直线部分形成的刻划表面, 所述直线部分全部彼此平行并且基本平行于关节运动轴线 ( PP , YY ) 。