



# (12) 实用新型专利

(10) 授权公告号 CN 202397505 U

(45) 授权公告日 2012. 08. 29

(21) 申请号 201120485689. 3

(22) 申请日 2011. 11. 30

(73) 专利权人 王红卫

地址 073000 河北省定州市兴华东路 1 号

(72) 发明人 王红卫 荆贵军 张智民 吕振宇  
杜宇

(51) Int. Cl.

A61B 8/00(2006. 01)

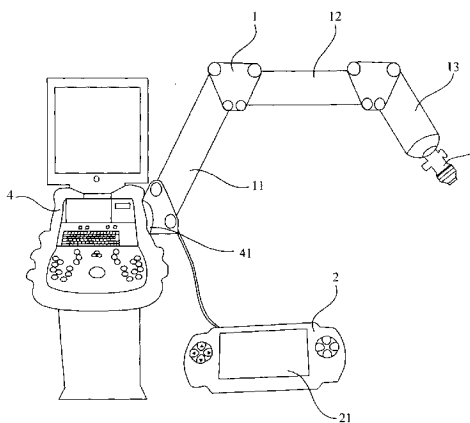
权利要求书 1 页 说明书 2 页 附图 1 页

## (54) 实用新型名称

医疗超声机辅助设备

## (57) 摘要

本实用新型公开了一种医疗超声机辅助设备,包括机械臂、遥控手柄和探头,所述探头安装于所述机械臂顶端,所述机械臂由至少三段连杆组成,所述机械臂各段连杆之间均为转动连接。本实用新型采用上述结构的医疗超声机辅助设备,能够降低操作人员的劳动强度,提高彩超检查效率及检查结果的可重复性。



1. 一种医疗超声机辅助设备,其特征在于:包括机械臂、遥控手柄和探头,所述探头安装于所述机械臂顶端,所述机械臂由至少三段连杆组成,所述机械臂各段连杆之间均为转动连接。

2. 根据权利要求1所述的医疗超声机辅助设备,其特征在于:所述机械臂通过万向轴连接于彩超机主体上。

3. 根据权利要求1所述的医疗超声机辅助设备,其特征在于:还包括固定底座,所述机械臂通过万向轴连接于所述固定底座上。

4. 根据权利要求2或3所述的医疗超声机辅助设备,其特征在于:所述机械臂与所述遥控手柄之间为有线或无线连接。

5. 根据权利要求4所述的医疗超声机辅助设备,其特征在于:所述探头上设有压力传感器,所述压力传感器与设置在所述遥控手柄上的压力显示屏相连接。

6. 根据权利要求5所述的医疗超声机辅助设备,其特征在于:所述机械臂包括第一连杆、第二连杆和第三连杆。

## 医疗超声机辅助设备

### 技术领域

[0001] 本实用新型涉及一种医疗检查器械,尤其是涉及一种新型医疗超声机辅助设备。

### 背景技术

[0002] 在科学技术不断发展的今天,超声检查设备已经广泛应用于医疗机构,提高了疾病诊断的准确性和疾病的治愈率,成为必不可少的辅助检查手段。但与此同时,在进行彩超检测时,操作人员不但要在控制台进行观察,一只手还要控制检测探头扫描人体,这样不仅增加了操作人员的劳动强度,降低了工作效率,还会导致检测的准确度降低。

### 实用新型内容

[0003] 本实用新型的目的是提供一种医疗超声机辅助设备,能够降低操作人员的劳动强度,提高彩超检查效率及检查结果的可重复性。

[0004] 为实现上述目的,本实用新型提供了一种医疗超声机辅助设备,包括机械臂、遥控手柄和探头,所述探头安装于所述机械臂顶端,所述机械臂由至少三段连杆组成,所述机械臂各段连杆之间均为转动连接。

[0005] 优选的,所述机械臂通过万向轴连接于彩超机主体上。

[0006] 优选的,本实用新型还包括固定底座,所述机械臂通过万向轴连接于所述固定底座上。

[0007] 优选的,所述机械臂与所述遥控手柄之间为有线或无线连接。

[0008] 优选的,所述探头上设有压力传感器,所述压力传感器与设置在所述遥控手柄上的压力显示屏相连接。

[0009] 优选的,所述机械臂包括第一连杆、第二连杆和第三连杆。

[0010] 因此,本实用新型采用上述结构的医疗超声机辅助设备,能够降低操作人员的劳动强度,提高彩超检查效率及检查结果的可重复性。

[0011] 下面通过附图和实施例,对本实用新型的技术方案做进一步的详细描述。

### 附图说明

[0012] 图1为本实用新型医疗超声机辅助设备实施例的结构示意图。

### 具体实施方式

[0013] 实施例

[0014] 图1为本实用新型医疗超声机辅助设备实施例的结构示意图,如图1所示,包括机械臂1、遥控手柄2和探头3,探头3安装于机械臂1顶端,机械臂由至少三段连杆组成,机械臂1各段连杆之间均为转动连接,机械臂1通过万向轴41连接于彩超机主体4上。本实施例通过引入万向轴41,使得机械臂1可围绕彩超机主体任意转动,增大本实施例的应用范围。机械臂1上设有驱动机构,为机械臂1的转动提供动力,本实施例中选用液压驱动机

构。探头 3 上设有压力传感器,压力传感器与设置在遥控手柄 2 上的压力显示屏 21 相连接。工作人员可根据压力显示屏 21 的显示情况,通过遥控手柄 2 对机械臂 1 上的液压驱动机构进行控制,从而实现对机械臂 1 的控制。探头 3 固定于机械臂 1 顶端,工作人员可通过对机械臂 1 的控制调整探头 3 与被检测人员接触的压力大小,从而避免了原有设备由于全部用手控制探头而导致的测量结果不可重复显现的局限性。

[0015] 本实施例中机械臂 1 包括第一连杆 11、第二连杆 12 和第三连杆 13,机械臂 1 各段连杆之间均为转动连接,从而在液压驱动机构的驱动下任意改变方向,调整探头 3 位置,便于工作人员对病人身体的各个位置进行检查。根据以上结构,不但可准确检测被检查者,还起到了节省人力,提高效率,使操作更准确的作用。

[0016] 本实施例中机械臂 1 与遥控手柄 2 之间为有线或无线连接,方便用户使用,本实施例中为有线连接。

[0017] 另外,本实施例还可包括固定底座,机械臂 1 通过万向轴连接于所述固定底座上。

[0018] 因此,本实用新型采用上述结构的医疗超声机辅助设备,能够降低操作人员的劳动强度,提高彩超检查效率及检查结果的可重复性。

[0019] 最后应说明的是:以上实施例仅用以说明本实用新型的技术方案而非对其进行限制,尽管参照较佳实施例对本实用新型进行了详细的说明,本领域的普通技术人员应当理解:其依然可以对本实用新型的技术方案进行修改或者等同替换,而这些修改或者等同替换亦不能使修改后的技术方案脱离本实用新型技术方案的精神和范围。

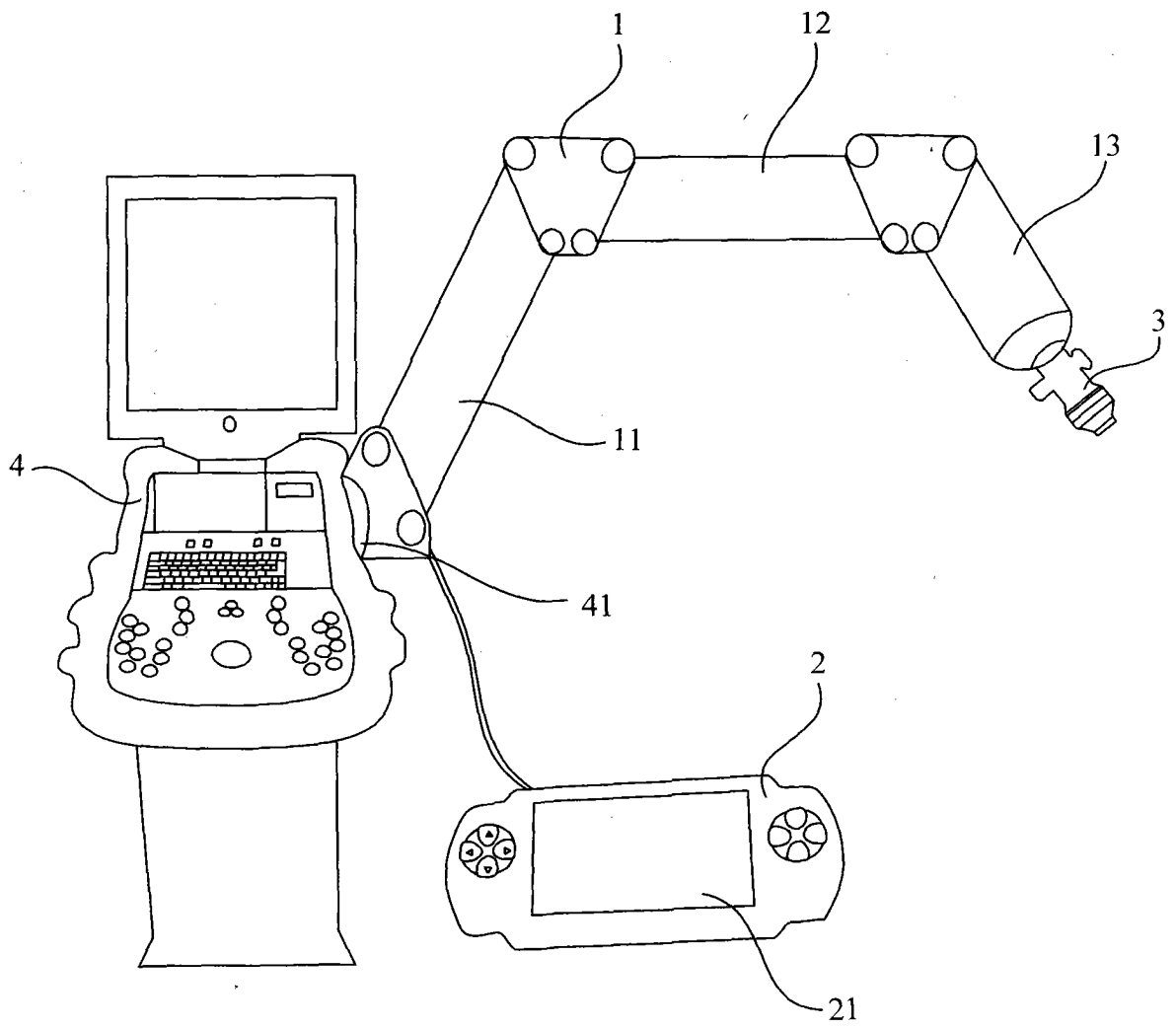


图 1

专利名称(译)	医疗超声机辅助设备		
公开(公告)号	<a href="#">CN202397505U</a>	公开(公告)日	2012-08-29
申请号	CN201120485689.3	申请日	2011-11-30
[标]申请(专利权)人(译)	王红卫		
申请(专利权)人(译)	王红卫		
当前申请(专利权)人(译)	王红卫		
[标]发明人	王红卫 荆贵军 张智民 吕振宇 杜宇		
发明人	王红卫 荆贵军 张智民 吕振宇 杜宇		
IPC分类号	A61B8/00		
外部链接	<a href="#">Espacenet</a> <a href="#">SIPO</a>		

摘要(译)

本实用新型公开了一种医疗超声机辅助设备，包括机械臂、遥控手柄和探头，所述探头安装于所述机械臂顶端，所述机械臂由至少三段连杆组成，所述机械臂各段连杆之间均为转动连接。本实用新型采用上述结构的医疗超声机辅助设备，能够降低操作人员的劳动强度，提高彩超检查效率及检查结果的可重复性。

