



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 210903334 U

(45)授权公告日 2020.07.03

(21)申请号 201921172981.2

(22)申请日 2019.07.24

(73)专利权人 上海启跃医疗科技发展有限公司

地址 200072 上海市静安区沪太路315弄2
号8D、8E室

(72)发明人 蔡霞

(51)Int.Cl.

A61B 34/30(2016.01)

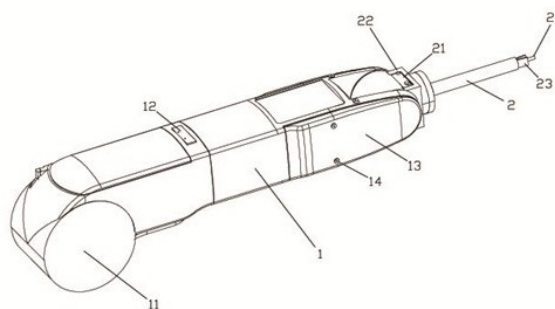
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54)实用新型名称

一种携带内窥镜的微创手术机器人装置

(57)摘要

本实用新型属于微创手术技术领域,具体涉及一种携带内窥镜的微创手术机器人装置,包括微创机器人手臂1,所述微创机器人手臂1设有连接柱11,所述微创机器人手臂1设有机械臂控制器12,所述微创机器人手臂1设有电子元件保护壳13,所述电子元件保护壳13与微创机器人手臂1通过螺丝一14相连接,所述微创机器人手臂1设有伸缩连接杆2,所述微创机器人手臂1设有伸缩杆控制器21,所述伸缩杆控制器21与微创机器人手臂1通过螺丝二22相连接,所述伸缩连接杆2设有手术夹钳23,所述伸缩连接杆2设有窥镜探头24。



1. 一种携带内窥镜的微创手术机器人装置,包括微创机器手臂(1),其特征在于:所述微创机器手臂(1)设有连接柱(11),所述微创机器手臂(1)设有机械臂控制器(12),所述微创机器手臂(1)设有电子元件保护壳(13),所述电子元件保护壳(13)与微创机器手臂(1)通过螺丝一(14)相连接,所述微创机器手臂(1)设有伸缩连接杆(2),所述微创机器手臂(1)设有伸缩杆控制器(21),所述伸缩杆控制器(21)与微创机器手臂(1)通过螺丝二(22)相连接,所述伸缩连接杆(2)设有手术夹钳(23),所述伸缩连接杆(2)设有窥镜探头(24)。

2. 根据权利要求1所述的一种携带内窥镜的微创手术机器人装置,其特征在于:所述窥镜探头(24)位于手术夹钳(23)中部。

3. 根据权利要求1所述的一种携带内窥镜的微创手术机器人装置,其特征在于:窥镜探头(24)为橡胶材质。

一种携带内窥镜的微创手术机器人装置

技术领域

[0001] 本实用新型属于微创手术技术领域，具体涉及一种携带内窥镜的微创手术机器人装置。

背景技术

[0002] 微创手术是指在人体上通过一个最低限度的小口进行手术的装置，该微创手术借助于视觉图像设备及先进的手术器械进行微创手术或进行诊断，但现有的微创手术机器人不能够更好更加方便的进行拆卸，或使用体积过大，不便使用，也不方便对手术器械的安装。

实用新型内容

[0003] 针对上述背景技术所提出的问题，本实用新型的目的是：旨在提供一种携带内窥镜的微创手术机器人装置。为实现上述技术目的，本实用新型采用的技术方案如下：

[0004] 一种携带内窥镜的微创手术机器人装置，包括微创机器人手臂，所述微创机器人手臂设有连接柱，所述微创机器人手臂设有机械臂控制器，所述微创机器人手臂设有电子元件保护壳，所述电子元件保护壳与微创机器人手臂通过螺丝一相连接，所述微创机器人手臂设有伸缩连接杆，所述微创机器人手臂设有伸缩杆控制器，所述伸缩杆控制器与微创机器人手臂通过螺丝二相连接，所述伸缩连接杆设有手术夹钳，所述伸缩连接杆设有窥镜探头。

[0005] 采用本实用新型技术方案，在使用一种携带内窥镜的微创手术机器人装置时，微创机械手臂会通过伸缩连接杆将窥镜探头和手术夹钳送至需要微创手术的位置，送达后，窥镜探头会通过窥镜管道的伸缩进行诊断，诊断完毕后，手术夹钳便会开始进行微创手术操作。

[0006] 进一步限定，所述窥镜探头位于手术夹钳中部，这样的设计可以减小窥镜探头占用面积及保护窥镜探头。

[0007] 进一步限定，窥镜探头为橡胶材质，这样的设计，可以更加环保且防止造成人体污染。

附图说明

[0008] 本实用新型可以通过附图给出的非限定性实施例进一步说明：

[0009] 图1为本实用新型一种携带内窥镜的微创手术机器人装置实施例的立体结构示意图；

[0010] 图2为本实用新型一种携带内窥镜的微创手术机器人装置实施例的正视结构示意图；

[0011] 图3为本实用新型一种携带内窥镜的微创手术机器人装置实施例的剖视结构示意图；

[0012] 主要元件符号说明如下：

[0013] 微创机器手臂1,连接柱11,机械臂控制器12,电子元件保护壳13,螺丝一14,伸缩连接杆2,伸缩杆控制器21,螺丝二22,手术夹钳23,窥镜探头24。

具体实施方式

[0014] 为了使本领域的技术人员可以更好地理解本实用新型,下面结合附图和实施例对本实用新型技术方案进一步说明。

[0015] 如图1-图3所示,本实用新型的一种携带内窥镜的微创手术机器人装置,包括微创机器手臂1,所述微创机器手臂1设有连接柱11,所述微创机器手臂1设有机械臂控制器12,所述微创机器手臂1设有电子元件保护壳13,所述电子元件保护壳13与微创机器手臂1通过螺丝一14相连接,所述微创机器手臂1设有伸缩连接杆2,所述微创机器手臂1设有伸缩杆控制器21,所述伸缩杆控制器21与微创机器手臂1通过螺丝二22相连接,所述伸缩连接杆2设有手术夹钳23,所述伸缩连接杆2设有窥镜探头24。

[0016] 优选,所述窥镜探头24位于手术夹钳23中部,这样的设计可以减小窥镜探头占用面积及保护窥镜探头。

[0017] 优选,窥镜探头24为橡胶材质,这样的设计,可以更加环保且防止造成人体污染。

[0018] 上述实施例仅示例性说明本实用新型的原理及其功效,而非用于限制本实用新型。任何熟悉此技术的人士皆可在不违背本实用新型的精神及范畴下,对上述实施例进行修饰或改变。因此,凡所属技术领域中具有通常知识者在未脱离本实用新型所揭示的精神与技术思想下所完成的一切等效修饰或改变,仍应由本实用新型的权利要求所涵盖。

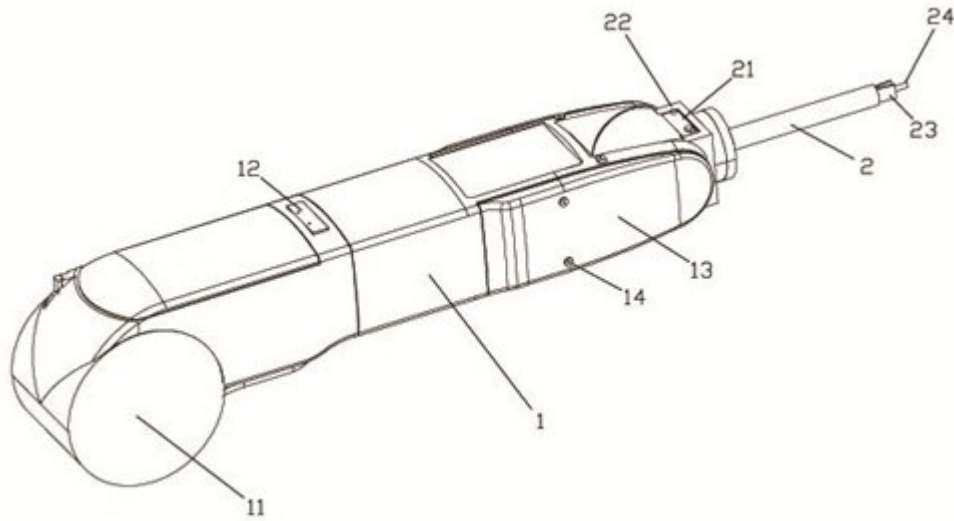


图1

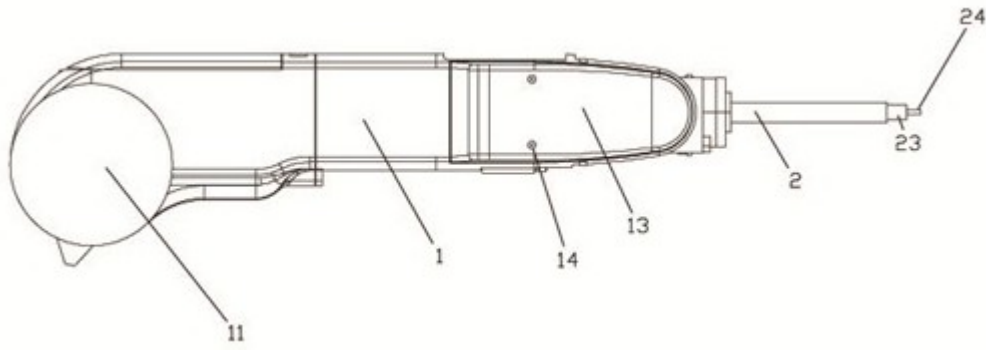


图2

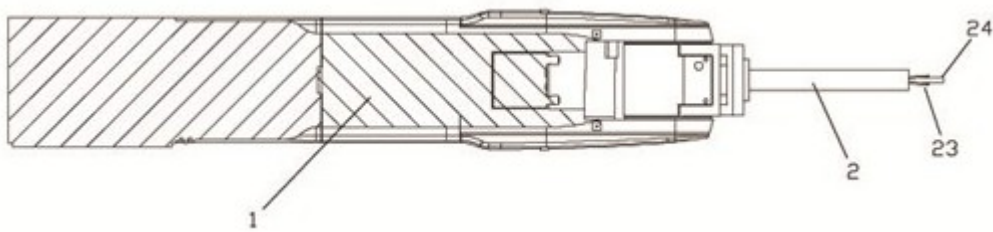


图3

专利名称(译)	一种携带内窥镜的微创手术机器人装置		
公开(公告)号	CN210903334U	公开(公告)日	2020-07-03
申请号	CN201921172981.2	申请日	2019-07-24
[标]发明人	蔡霞		
发明人	蔡霞		
IPC分类号	A61B34/30		
外部链接	SIPO		

摘要(译)

本实用新型属于微创手术技术领域，具体涉及一种携带内窥镜的微创手术机器人装置，包括微创机器手臂1，所述微创机器手臂1设有连接柱11，所述微创机器手臂1设有机械臂控制器12，所述微创机器手臂1设有电子元件保护壳13，所述电子元件保护壳13与微创机器手臂1通过螺丝一14相连接，所述微创机器手臂1设有伸缩连接杆2，所述微创机器手臂1设有伸缩杆控制器21，所述伸缩杆控制器21与微创机器手臂1通过螺丝二22相连接，所述伸缩连接杆2设有手术夹钳23，所述伸缩连接杆2设有窥镜探头24。

