



(12)实用新型专利

(10)授权公告号 CN 209107499 U

(45)授权公告日 2019.07.16

(21)申请号 201721674924.5

(22)申请日 2017.12.06

(73)专利权人 朱丹阳

地址 318020 浙江省台州市黄岩区横街路
218号台州市第一人民医院

(72)发明人 朱丹阳

(74)专利代理机构 浙江杭州金通专利事务所有
限公司 33100

代理人 王官明

(51)Int.Cl.

A61B 17/29(2006.01)

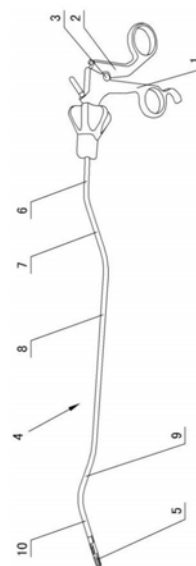
权利要求书1页 说明书2页 附图1页

(54)实用新型名称

腹腔镜手术多角度弯曲手术钳

(57)摘要

腹腔镜手术多角度弯曲手术钳,包括固定手柄和活动手柄,固定手柄和活动手柄经转销相连接,固定手柄和活动手柄连接钳杆,钳杆的另一头连接钳头,其特征在于:所述的钳杆为弯曲结构,钳杆经四次弯曲形成五节一体的连杆,所述第一节连杆的一头与活动手柄相连,第一节连杆的另一头连接第二节连杆,第一节连杆与第二节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第二节连杆连接第三节连杆,第二节连杆与第三节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第三节连杆连接第四节连杆,第三节连杆与第四节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第四节连杆连接第五节连杆,第四节连杆与第五节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第五节连杆的另一头连杆钳头。



1.腹腔镜手术多角度弯曲手术钳,包括固定手柄(1)和活动手柄(2),固定手柄和活动手柄经转销(3)相连接,固定手柄和活动手柄连接钳杆(4),钳杆的另一头连接钳头(5),其特征在于:所述的钳杆(4)为弯曲结构,钳杆经四次弯曲形成五节一体连杆,所述的钳杆(4)包括第一节连杆(6)、第二节连杆(7)、第三节连杆(8)、第四节连杆(9)和第五节连杆(10),所述第一节连杆(6)的一头与活动手柄(2)相连,第一节连杆的另一头连接第二节连杆(7),第一节连杆与第二节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第二节连杆连接第三节连杆(8),第二节连杆与第三节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第三节连杆连接第四节连杆(9),第三节连杆与第四节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第四节连杆连接第五节连杆(10),第四节连杆与第五节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第五节连杆的另一头连接钳头(5)。

腹腔镜手术多角度弯曲手术钳

技术领域

[0001] 本实用新型涉及腹腔镜手术多角度弯曲手术钳,主要适用于腹腔镜手术,属于医疗器械技术领域。

背景技术

[0002] 在腹腔镜手术中,人体腹腔内组织器官需要查找、分离、造影、切除和电凝止血等,在手术过程中组织器官互相连接,需要多种器械钳类配合进行手术治疗。已有的腹腔镜手术钳的钳杆通常为直杆,手柄、钳杆、钳头等都在同一直线上,当两个手术钳一起从同一个切口伸入人体腹腔内进行操作时,存在“同轴平行”、“筷子效应”,导致手术钳之间互相羁绊,从而影响操作,另外镜头与手术钳在同一直线上,影响术者对三维空间的判断。

发明内容

[0003] 本实用新型的目的是为了克服已有技术存在的缺点,提供一种手柄、钳杆、钳头在不同直线、不同平面上,避免手术钳之间相互羁绊,有利于术者操作,增大钳头的尺寸以及加粗钳杆杆径,提高操作的稳定性,增加手术钳的使用寿命和耐用性的腹腔镜手术多角度弯曲手术钳。

[0004] 本实用新型腹腔镜手术多角度弯曲手术钳的技术方案是:包括固定手柄和活动手柄,固定手柄和活动手柄经转销相连接,固定手柄和活动手柄连接钳杆,钳杆的另一头连接钳头,其特征在于:所述的钳杆为弯曲结构,钳杆经四次弯曲形成五节一体的连杆,所述的钳头包括第一节连杆、第二节连杆、第三节连杆、第四节连杆和第五节连杆,所述第一节连杆的一头与活动手柄相连,第一节连杆的另一头连接第二节连杆,第一节连杆与第二节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第二节连杆连接第三节连杆,第二节连杆与第三节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第三节连杆连接第四节连杆,第三节连杆与第四节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第四节连杆连接第五节连杆,第四节连杆与第五节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第五节连杆的另一头连接钳头。

[0005] 本实用新型公开了一种腹腔镜手术多角度弯曲手术钳,主要特征是将钳杆制成弯曲结构,该钳杆可通过多次弯曲成多节一体的连杆(根据连杆的长度可弯曲成3—8节,通常为弯曲成5节),每节可朝不同的三维角度弯曲,使最终的钳头与固定手柄和活动手柄在不同直线和不同平面上,这样当两个手术钳一起从同一个切口伸入人体腹腔内操作时,两个手术钳可随意变换角度进行操作,可有效避免手术钳之间相互羁绊,更有利于术者进行操作,另外将钳头的杆径加粗至10mm,并且增大钳头的尺寸,能有效提高手术钳动作的稳定性,并增加手术钳的结构强度以及使用寿命和耐用性。

附图说明

[0006] 图1是本实用新型腹腔镜手术多角度弯曲手术钳的立体示意图。

具体实施方式

[0007] 本实用新型涉及一种腹腔镜手术多角度弯曲手术钳,如图1所示,包括固定手柄1和活动手柄2,固定手柄和活动手柄经转销3相连接,固定手柄和活动手柄连接钳杆4,钳杆的另一头连接钳头5,其特征在于:所述的钳杆4为弯曲结构,钳杆经四次弯曲形成五节一体连杆,所述的钳头4包括第一节连杆6、第二节连杆7、第三节连杆8、第四节连杆9和第五节连杆10,所述第一节连杆6的一头与活动手柄2相连,第一节连杆的另一头连接第二节连杆7,第一节连杆与第二节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第二节连杆连接第三节连杆8,第二节连杆与第三节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第三节连杆连接第四节连杆9,第三节连杆与第四节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第四节连杆连接第五节连杆10,第四节连杆与第五节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ,第五节连杆的另一头连接钳头5。主要特征是将钳杆4制成弯曲结构,该钳杆可通过多次弯曲成多节一体的连杆(根据连杆的长度可弯曲成3—8节,通常为弯曲成5节),每节可朝不同的三维角度弯曲,使最终的钳头5与固定手柄1和活动手柄2在不同直线和不同平面上,这样当两个手术钳一起从同一个切口伸入人体腹腔内操作时,两个手术钳可随意变换角度进行操作,可有效避免手术钳之间相互羁绊,更有利于术者进行操作,另外将钳头5的杆径加粗至10mm,并且增大钳头的尺寸,能有效提高手术钳动作的稳定性,并增加手术钳的结构强度以及使用寿命和耐用性。

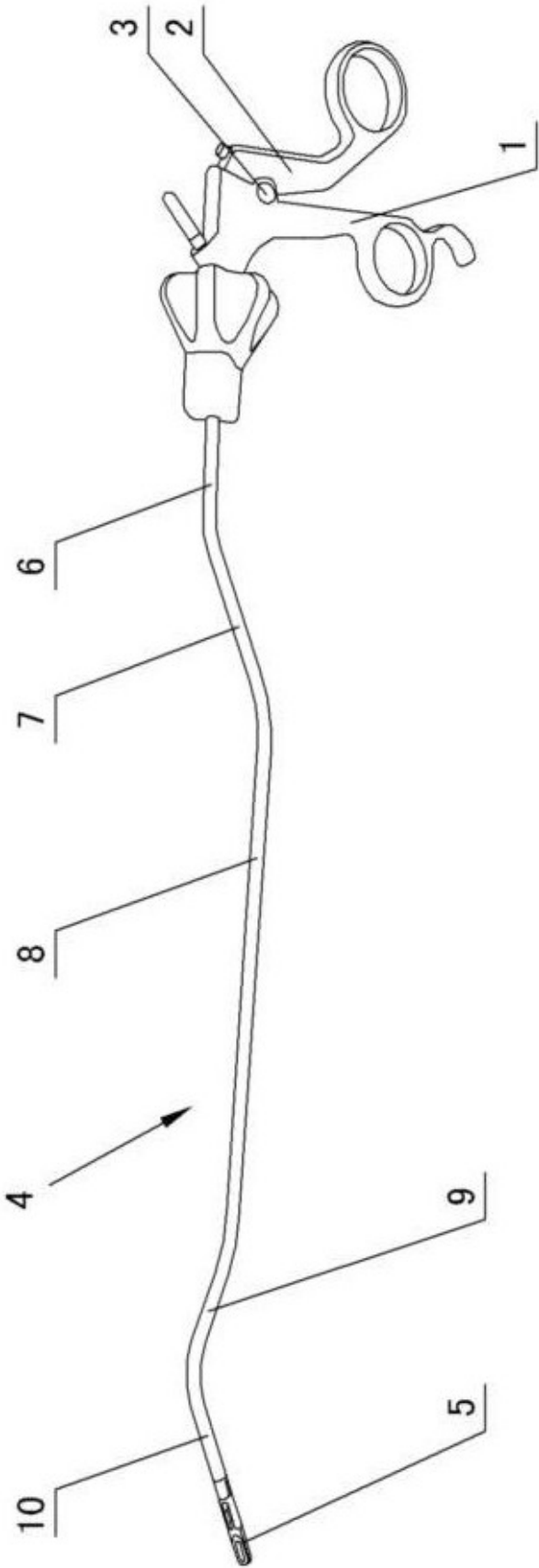


图 1

专利名称(译)	腹腔镜手术多角度弯曲手术钳		
公开(公告)号	CN209107499U	公开(公告)日	2019-07-16
申请号	CN201721674924.5	申请日	2017-12-06
[标]申请(专利权)人(译)	朱丹阳		
申请(专利权)人(译)	朱丹阳		
当前申请(专利权)人(译)	朱丹阳		
[标]发明人	朱丹阳		
发明人	朱丹阳		
IPC分类号	A61B17/29		
外部链接	Espacenet SIPO		

摘要(译)

腹腔镜手术多角度弯曲手术钳，包括固定手柄和活动手柄，固定手柄和活动手柄经转销相连接，固定手柄和活动手柄连接钳杆，钳杆的另一头连接钳头，其特征在于：所述的钳杆为弯曲结构，钳杆经四次弯曲形成五节一体的连杆，所述第一节连杆的一头与活动手柄相连，第一节连杆的另一头连接第二节连杆，第一节连杆与第二节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ，第二节连杆连接第三节连杆，第二节连杆与第三节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ，第三节连杆连接第四节连杆，第三节连杆与第四节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ，第四节连杆连接第五节连杆，第四节连杆与第五节连杆之间的弯曲角度为 15° — 30° ，第五节连杆的另一头连杆钳头。

