

# 組織学技术

鮑鑒清 主編

吉林人民出版社

1

# 組 織 學 技 术

鮑 鑒 清 主 編

吉林人民出版社

1962·长春

## 內 容 簡 介

本书較詳細地介紹了若干医学、生物学及組織胚胎學方面的一些研究技术，可供大专学校生物学系及医学院教师参考之用，对于各高等院校普遍地开展这些研究技术，可以有所裨益。

本书內容有四：1. 近年來常用的各种特殊显微鏡如3D聚光器、螢光、相差、偏光等的基本原理、设备裝置及用法。2. 活体觀察如显微操作术、石英杆照明法、耳窗及皮管活体觀察法等特殊的研究技术 3. 为了研究細胞中的各种与功能有关的结构及其位置，介绍了組織化学、免疫組織学和电子显微鏡技术有关的超薄切片术。4. 胚胎学的一部分技术、如模型再造术。各篇內容的来源不一，多附有參考文献，以便进一步查閱。

## 組織學技術

鮑鑒清 主編

\*

吉林人民出版社出版 (长春市北京大街)

吉林省書刊出版業營業許可證出字第1号

长春新华印刷厂印刷 吉林省新华书店发行

---

开本：850×1168 億 統一书号：15091·110

印张：11 億 插頁：4 字数：248千字

印数：1,407册

1962年12月第一版

1962年12月第一版第一次印刷

定价(10)：一元八角四分

## 序

科学越发展，越要求复杂特殊的技术来驗証科学上的新理論、完成科学的研究的新成就、开辟科学上的新途径。事实早已証明，在一定程度上，科学的发展有賴于技术的帮助，技术的提高，也有賴于科学的指导。两者是相輔相成、互相促进、互相为用、关系极为密切的。

本书主編鮑鑒清教授和編輯同志們，鉴于目前国内有关組織胚胎学的研究技术书籍很少，而工作上又很需要，深感有必要編輯一部技术书籍，詳細介紹一些特殊研究技术，与同道共同推敲参考。鮑老从事組織胚胎学数十年，至今勤恳治学不倦，对組織胚胎学界更是始終热爱备至。这种編輯著述工作，是要付出相当的劳动代价的，但它却可以創造和丰富学术財富，裨益学术經驗交流，互相学习，有利于科学的成长提高，是值得贊助的。

本书共十余万言，分为四个部份，参加編輯的同志都是在鮑老直接教导下成长起来的学生，在鮑老的亲自指导下，利用三五年来教学研究的业余時間完成了本书的初稿出版。至于其他新的特殊技术，他們計劃繼續另冊写出，使其随着科学的不断发展，而逐步相应的完善起来。

今年适值鮑老七旬大寿，我以昔年医学受教、多年相处受益、終生作弟子的心情，祝賀老师健康长寿和新书出版。并祝編者同志們群策群力、团结合作，在医学上作出更大成績，为祖国增光。

陳淇園

1962年10月于長春

吉林医科大学

## 目 次

- 一、显微操作术 ..... 鮑鑒清、謝錦玉 合編 1—64
- 二、石英杆照明法 ..... 鮑鑒清 編 65—76
- 三、皮管活体觀察法 ..... 鄭 征 編 77—90
- 四、兔耳窗法 ..... 張中益 編 91—101
- 五、3 D 聚光器 ..... 鮑鑒清 編譯 102—119
- 六、螢光顯微鏡术 ..... 馬 駛、許 屏 合編 120—161
- 七、相差顯微鏡术 ..... 尹 昕 編 162—192
- 八、偏光顯微鏡术 ..... 戴樹宏 編 193—218
- 九、暗視野顯微鏡 ..... 許 屏 編 219—227
- 十、超薄切片法 ..... 尹 昕、張中益 合編 228—244
- 十一、顯微組織化學方法 ..... 謝錦玉 編 245—306
- 十二、孚爾根氏微量分光  
    光度計的用法 ..... 謝錦玉 編譯 307—326
- 十三、螢光免疫組織術 ..... 許 屏、鮑鑒清、尹 昕 合編 327—358
- 十四、模型再造術 ..... 王鳳振 編 359—362

# 一、显微操作术

鮑 鑒 清 謝 錦 玉

## 目 次

第一、显微操作器 .....	5
一、夹在显微鏡及鏡台上的操作器 .....	5
二、在显微支架安装的輔助工具 .....	10
三、用手术支架的显微操作器 .....	10
(一)螺旋推进显微操作器( 10 ) (二)杠杆显微操作器( 14 ) (三)滑动显微操作器( 17 ) (四)气压及水压显微操作器( 21 ) (五)按伸縮器原理的显微操作器( 23 ) (六)电气显微操作器( 26 ) (七)超显微操作器( 26 ) (八)紫外綫显微操作器( 26 )	
第二、显微工具及其制法 .....	27
一、显微工具 .....	27
(一)小 灯( 28 ) (二)材 料( 29 ) (三)显微用具( 29 )	
1. 显微針 2. 吸管	
①口吸管 ②显微吸管 ③显微針及显微吸管的保存	
④显微烧灼器 ⑥显微电极 ⑥特別显微工具	
二、湿室 .....	45
三、显微操作的光学条件 .....	51
第三、显微操作法 .....	55
一、被检物的捕获 .....	56
(一)吸除液体以固定标本( 57 ) (二)显微鑷子的应用( 57 )	

(三) 显微水道( 57 )	
二、穿刺及切断	.....58
(一) 穿刺阿米巴的空泡( 58 )	(二) 切断草履虫( 59 )
三、分离法	.....59
(一) 分离盲蠣胚胎的上皮細胞( 59 )	(二) 分离单个 的枯草杆菌 ( 60 )
四、測定細胞的酸硷度	.....61
五、显微操作的摄影	.....62
参考文献	.....63

显微操作器未发明以前，生物学家和医学家用极简单的工具在微小生物及胚胎細胞作种种實驗，因为工具簡陋，未得滿意結果，所以生理学家普傾野 (Johannes Evangelista Purkinje) 在1844年出版的华格納 (Rudolph Wagner) 生理辭典中有建制显微手术的工具以进行早期胚胎細胞及微小生物的實驗的愿望，可惜未能引起当时学者們的注意，以致显微操作法进展很慢，直到十九世紀后叶才为一部分学者重視，用以研究生物学和医学領域中的种种重要問題。

近数十年来显微操作法在組織学上主要用以分离或穿刺单个的細胞和組織。在微生物学上用以分离单个細菌作单細菌培养，在實驗胚胎学上用于細胞及幼胚等實驗，故其应用范围甚狹。近年来由于显微操作器的逐步完善，工业方面也用以研究金属和矿石。

因为显微操作器与显微鏡是相輔而行的，显微工具在狹窄空间內的运动，是随显微鏡的方位而定。了解显微操作器向各方向的运动，必先明了显微鏡的方位 (如图 1)。显微鏡的 AB 線为垂直軸，在这一方向上的运动称为垂直动，CD 線为矢状軸，和它平行的运动为矢状动，EF 为橫軸，与它平行的运动为橫动。橫动及矢状动通称为水平动。P<sub>1</sub> 是显微鏡的前方，P<sub>2</sub> 为右方，P<sub>3</sub> 为后方，P<sub>4</sub> 为左方，GH 为显微鏡戴物台前緣，HJ 为左緣，GK 为右緣，JK 为后緣。

显微操作术所用工具，如吸管支柱 (Pipettenträger 或 Pipettenhalter)，显微手术工具 (Mikrooperator, Mikrooperationsgeraet, Microdissector)，彼得菲 (T.Peterfi) 通称为显微操作器 (Micromanipulator)。所有操作，他称之为显微手术 (Mikrurgie)。

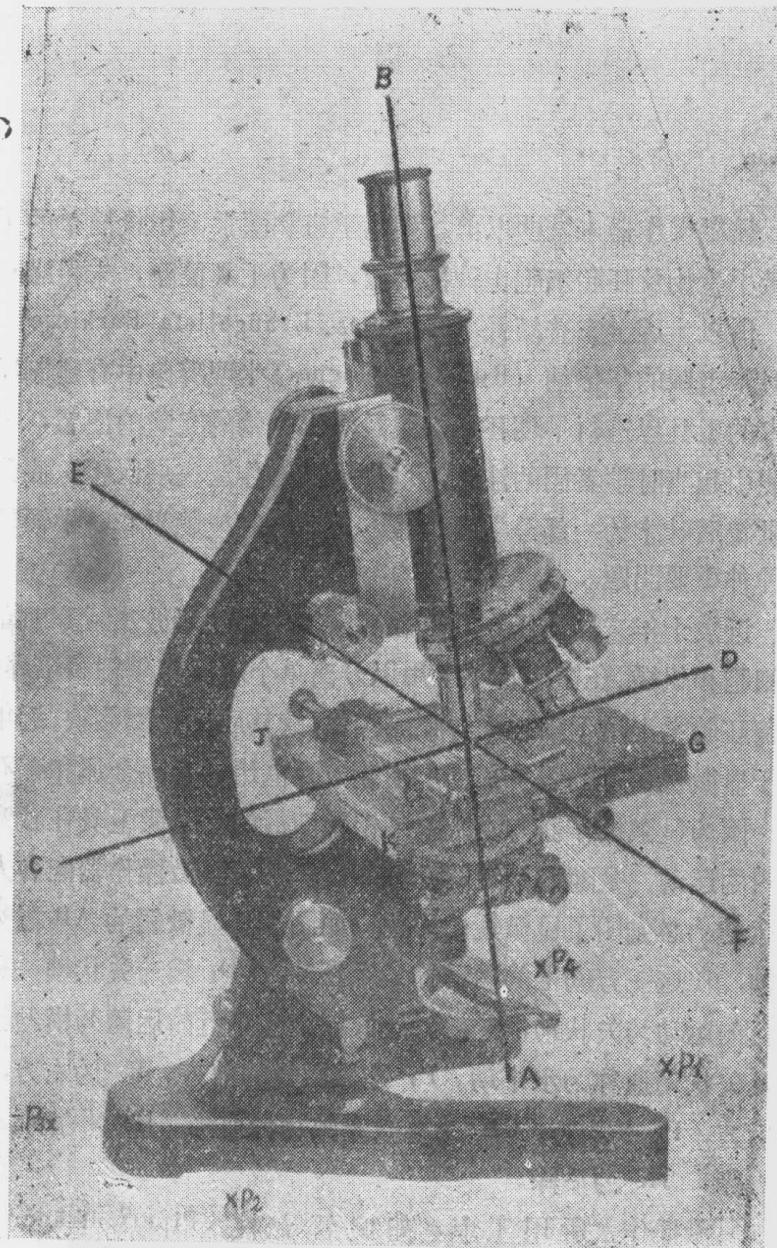


图1 显微鏡的方位

A.B. 垂直軸 F.E. 橫軸 C.D. 矢狀軸 G.H. 鏡台前緣  
H.J. 鏡台左緣 J.K. 鏡台後緣 G.K. 鏡台右緣 X.P1.  
鏡台前方 X.P2. 右側 P3.X. 后方 X.P4. 左側

所謂顯微手術或顯微操作术包括單細胞的分离、顯微注射、顯微吸出、顯微解剖、顯微电气烧灼以及其他特殊技术。

顯微操作用的工具，普通加“顯微”二字，以表示其微細；如顯微針、顯微环、顯微吸管、顯微电气烧灼器，所有这些工具，沒有一个总名。而封勃卢 (P. de Fonbrune) 选用顯微制作工具 (Microforge) 一字，到現在尚沒有一个比較更恰当的名称。

## 第一、顯微操作器

顯微操作术中最重要的工具为顯微操作器 (Micromanipulator)，种类很多。从发明以来将近 100 年，其数不下二百余种，茲就其主要的介紹于下：

### 一、夾在顯微鏡及鏡台上的操作器

用夾在鏡台上的解剖針以分解細小生物是由施密忒 (H. D. Schmidt) 开始 (1859)，他是按普傾野的意見和顯微操作器的基本筑構原理設計的。解剖針的位置与鏡台平行，解剖針可以矢状动和垂直动 (如图 2)。到1887年卡勃萊 (L. Chabry) 特別設計了一种操作器 (如图 3) 能向水平动。与此近似的有克沙柏斯基 (S. Czapski) 及格哈尔脫 (W. Gebhardt 1897) 的毛細管轉动器 (Capillary rotator)。1912 年查孝汀 (S. Tschaehtlin) 利用十字动台設計了一种顯微操作器。1914年巴勃 (M. A. Barber) 为安装口吸管創制一种手术支柱，其应用范围更为方便。1916年赫克尔 (F. Hecker) 改用二根吸管支柱，夾于鏡台上，較前益便。

到本世紀二十年代张伯尔士 (R. Chambers) 的操作器 (如图 4) 用螺旋推进，但在高倍鏡，螺旋常有空轉之弊，即螺旋轉动

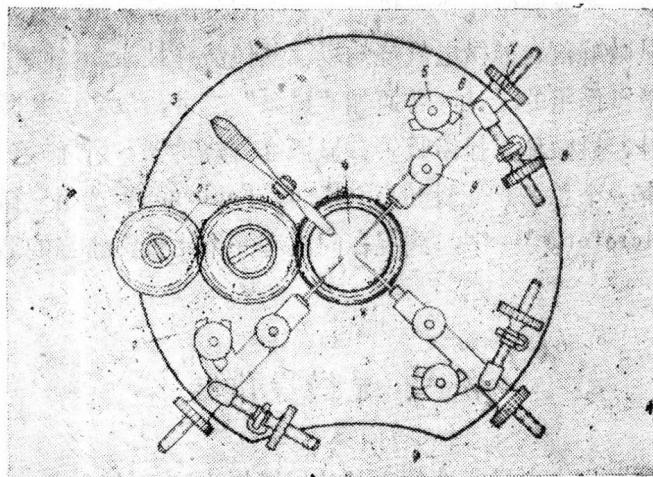


图 2 施密忒显微操作器

1. 操作器的基板 2. 玻皿器的齿轮 3. 有弹簧的压被检物玻皿  
夹 4. 放被检物的玻皿容器 5. 推动垂直运动的螺旋 6. 工具  
夹持杆 7. 推动水平位縱軸移动的螺旋 8. 推动水平位向側方  
移动的螺旋 9. 固定工具夾持杆的螺旋

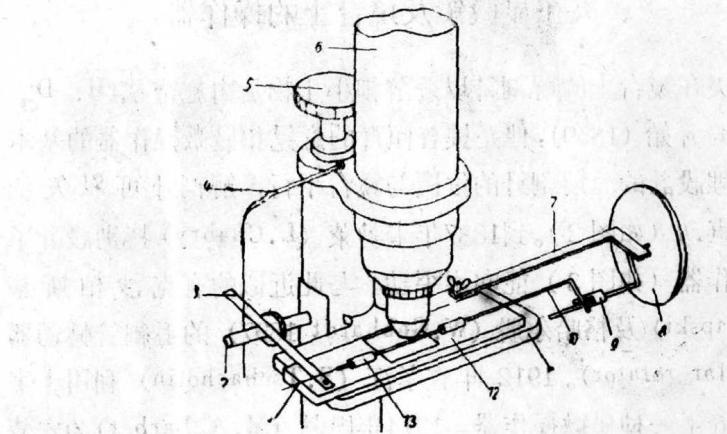


图 3 卡勃萊显微操作器

1. 玻璃針 2. 推动 3 的細螺旋 3. 移动玻璃針的杠杆  
4. 杠杆的弹簧 5. 显微鏡的細螺旋 6. 显微鏡筒  
7. 轉輪的曲尺 8. 轉輪 9. 小携带 10. 放置卵細胞  
的玻璃管 11. 显微鏡載物台 12. 金属板 13. 橡胶管

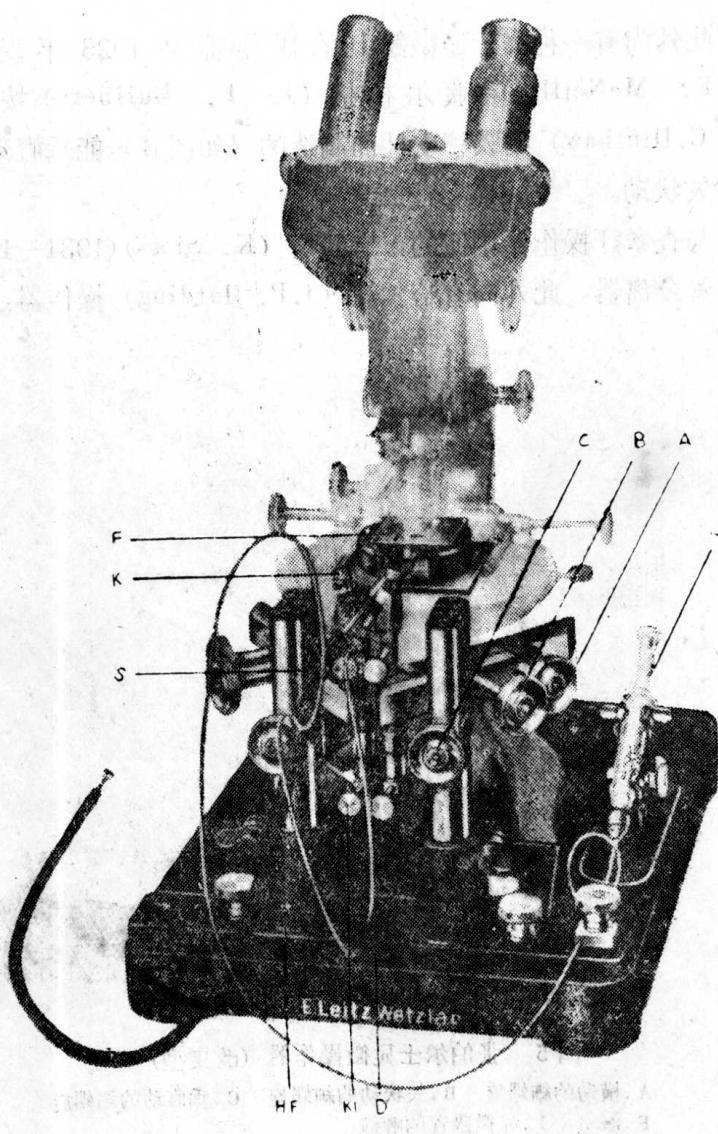


图4 张伯尔士显微操作器

A.細操作螺旋 B.細操作螺旋 C.細操作螺旋 D.粗操作螺旋  
 F.湿室 K.夹螺旋 S.夹螺旋 KI.夹螺旋 Hf.固定器 J.显  
 微吸管的唧筒

而显微工具不动，乃改用螺旋轴，因其作用于弹簧，可以消除空转之弊。

此外尚有一种夹于显微镜上的操作器是1923年麦克尼尔(E. MeNeill)和歌尔柏格(J. F. Gullberg)按深肖(H.C. Hinshaw)的吸管支柱而制造的(如图6)，能垂直动，横向及矢状动。

与查孝汀操作器相似的，有西斯(K. Siess)(1934—1936)的吸管分离器。此外尚有哈尔汀(J.P. Harding)操作器，兼采

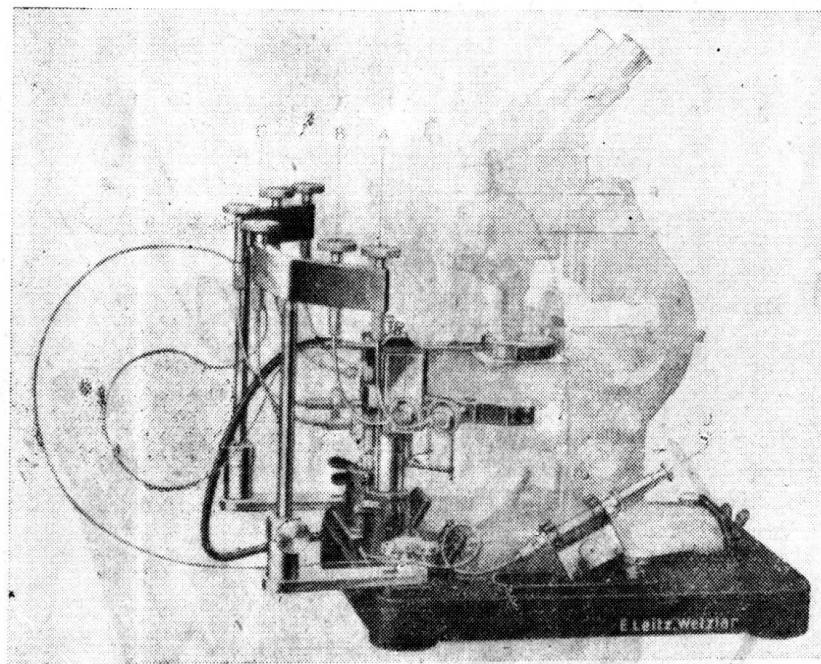


图5 张伯尔士显微操作器(改良型)

- A.横向的細螺旋
- B.矢状动的細螺旋
- C.垂直动的細螺旋
- F.湿室
- J.显微吸管的唧筒

伸缩器原理。

比較新一点的操作器是勃罗魏(J. Browaeys 1943)按伸缩器原理的显微操作器(Micromanipulateur à pantographe)。

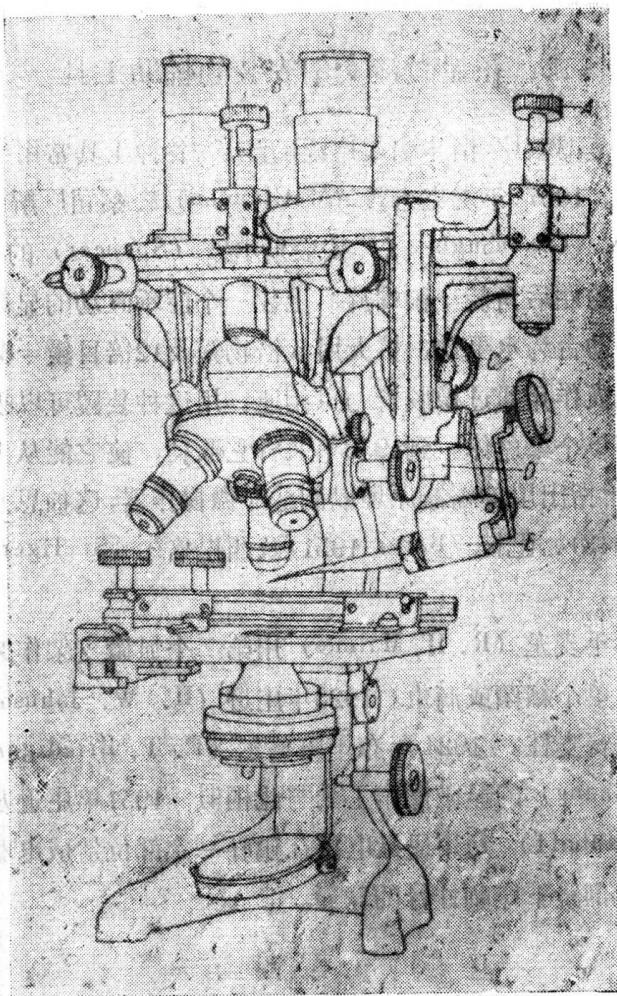


图 6 深肖显微操作器

- A. 垂直动的側螺旋
- B. 橫动的側螺旋
- C. 矢状动的側螺旋
- D. 垂直动的弹簧
- E. 显微吸管装置

改良查孝汀操作器有瑪卡伊 (A. L. Mackay 1953) 的 (Semi-micromanipulator), 用爱克斯射綫来检查最小結晶的軸, 軸在显微鏡下可以任意轉动, 觀察結晶的各个方面, 故也可觀察单个生物的各个方面。

## 二、在显微镜支架安装的辅助工具

应用范围較广，惜未引起广泛的注意。各种工具常用十字动台作水平动。1907年麦克来敦（McClendon）在蔡司厂解剖显微鏡 PMXA (Greenough 式) 安装斯噴塞 (Spencer) 的十字动台，在它的左后角装一細螺旋，上装一个能垂直到动的显微吸管，利用十字动台为水平动，扩大用5倍物鏡及12倍目鏡=60倍。而吸管的吐吸作用通过橡胶管与口相連。用这种装置可以吸出分裂期海星卵单个染色体。到1953年又将它改良，使它能从上方作垂直到动。他曾指出用伸縮器原理以制造显微操作器，这种思想直到勃罗魏 (1943)、巴拉 (Barer 1951) 及西里格尔 (Seeliger 1950) 才实现。

1918年麦龙 (R. H. Malone) 用第二个显微支架作为吸管支柱以分离单个細菌或滴虫。1923年庄逊 (H. W. Johnson) 建造了一种吸管支柱。1924年布里第格尔 (F. T. Briedigam) 及张 (T. M. Chang) 的显微操作工具与此相似。1951年庄逊及曼霍夫 (L. J. Manhoff) 乃用显微电极在鷄胚一定部位造成电凝点。并在实物解剖鏡下穿刺蛙腎的球囊。

## 三、用手术支柱的显微操作器

这一类操作器种类很多，用途也較广，分为以下几种：

(一) 螺旋推进显微操作器 最早为孝登 (S. L. Schouten 1905) 的分离工具 (Isoliergeraet)，其目的在于分离单細胞作为細胞培养，以后用于其他方面。其结构只有一个垂直到动，而水平动靠滑板来推进 (如图7)。由于显微鏡推动的不便，于1934年加以改良，就是将所有的运动器械都集中于手术支柱。

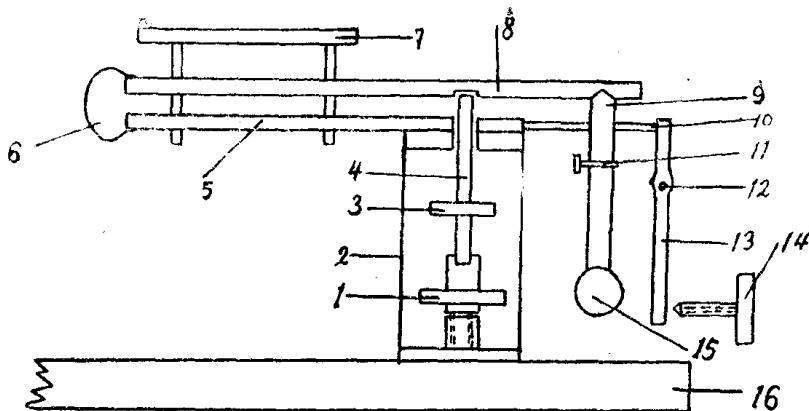


图 7 孝登显微操作器

1. 垂直动的側螺旋
2. 有弹簧的支柱
3. 提举 4 的側螺旋
4. 垂直动的螺旋軸
5. 下夾板
6. 弹簧
7. 工具容器
8. 上夾板
9. 矢状动的杠杆
10. 橫动的牵引杆
11. 矢状运动軸
12. 橫动軸
13. 橫动的杠杆
14. 橫动側螺旋
15. 矢状动側螺旋
16. 基板

张伯尔士于1922年設計的操作器（如图5），显微操作器械固定于垂直支柱上，支柱的数可以任意增加，也能轉动。在裝卸显微工具时，则轉向侧面，以免損折。柱的高低与載物台相等。后經改良（1952年）更为完善。显微操作器有三个推进螺旋都借曲管作用于推进器A.B.C.，它們并立于显微鏡前方。在鏡側基板上装有显微吸管的唧筒（J）。

与张伯尔士同时，尚有楊森（Jansen）和彼得菲以及泰罗的显微操作器。

楊森及彼得菲显微操作器（如图8），成自一个比較大的基板（如图8—1），板中央安置显微鏡，鏡前方和两侧可安四根支柱，普通只用两根（如图8—5、16）。柱上有特殊运动系統，是向三个方向运动的三組粗螺旋和細螺旋，即垂直动的垂直螺旋（如图8—4、17），左右动的横螺旋（如图8—3、8），前后动的矢状螺旋（如图8—7）。此外尚有一种抛物線动的螺旋（如图8—6），螺旋的准确性与张伯尔士操作器相同。

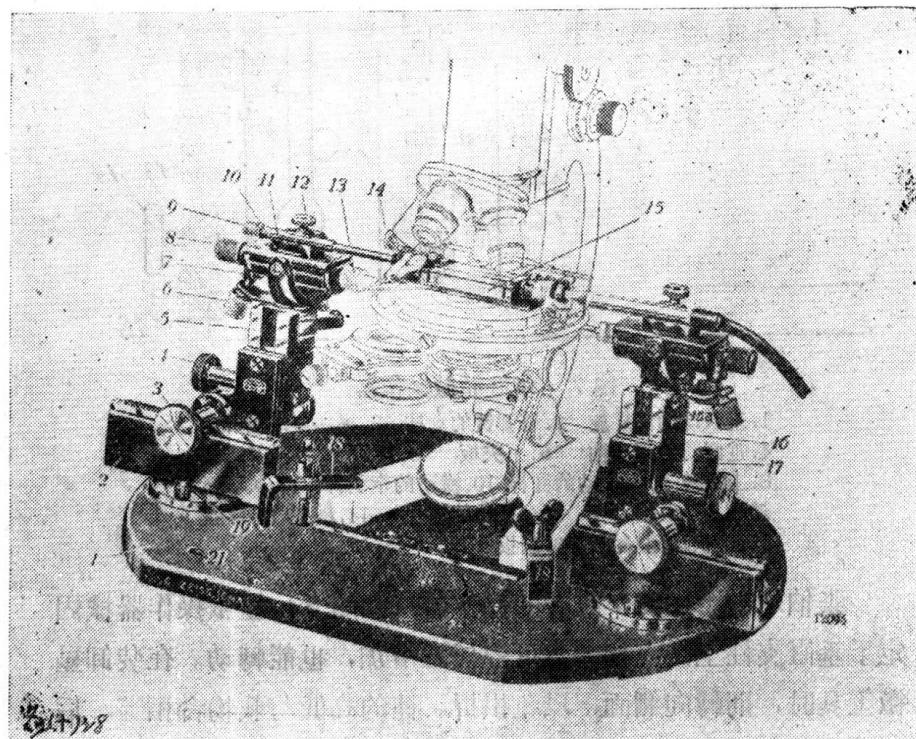


图 8 彼得菲显微操作器

- 1. 基板 2. 横梁 3. 左右动粗螺旋 4. 上下动粗螺旋 5. 支柱的滑道
- 6. 抛物綫动螺旋 7. 矢状动細螺旋 8. 左右动細螺旋 9. 持針杆的鉗
- 10. 持針杆架 11. 持針杆 12. 固定持針杆的螺旋 13. 14. 轉動鏡台的螺旋 15. 湿室 16. 支柱的滑道 17. 上下动細螺旋 18. 显微鏡足固定器 19. 固定支柱的螺旋 20. 显微鏡足的限止板

各种螺旋的移动虽有一定的方向，但要熟練。考驗各組螺旋的准确性，先移显微針尖到視野中央，用各种物鏡仔細觀察針尖接触湿室上方盖片是否灵活。

此外更有一种简单操作器，只有一組粗螺旋而无細螺旋，也能向三个方向运动。楊森及彼得菲操作器除分离及穿刺細胞外，尤适合于纖維的牵引試驗。

泰罗的操作器（1925）非常笨重，但不怕震动，二根手术支柱