

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2005-103280

(P2005-103280A)

(43) 公開日 平成17年4月21日(2005.4.21)

(51) Int.Cl.<sup>7</sup>  
A61B 17/072

F I  
A 6 1 B 17/10 3 1 0

テーマコード(参考)  
4 C 0 6 0

審査請求 未請求 請求項の数 6 O L 外国語出願 (全 32 頁)

(21) 出願番号 特願2004-284996 (P2004-284996)  
(22) 出願日 平成16年9月29日(2004.9.29)  
(31) 優先権主張番号 674236  
(32) 優先日 平成15年9月29日(2003.9.29)  
(33) 優先権主張国 米国 (US)

(71) 出願人 595057890  
エシコン・エンドーサージェリィ・インコーポレイテッド  
Ethicon Endo-Surgery, Inc.  
アメリカ合衆国、45242 オハイオ州、シンシナティ、クリーク・ロード 4545  
(74) 代理人 100066474  
弁理士 田澤 博昭  
(74) 代理人 100088605  
弁理士 加藤 公延  
(74) 代理人 100123434  
弁理士 田澤 英昭

最終頁に続く

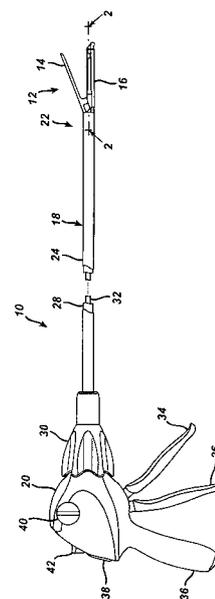
(54) 【発明の名称】 開口ロックアウト手段を伴う多数回発射機構を有する外科ステープル器具

(57) 【要約】

【課題】一定のエンド・エフェクタを作動するために別々の閉鎖および発射の動作を行なう一定のハンドルを含む種々の内視鏡処置に特に適している外科ステープル用および切断用の器具を提供する。

【解決手段】上記ハンドルは上記エンド・エフェクタを発射する(すなわち、ステープル処理および切断を行なう)ために必要とされる力の量を減少するために多数回の発射ストロークを行なう。さらに、一定のリンク型の伝動機構は必要とされるハンドルの長手方向の長さを減少すると共に、発射のために直線状になる時に一定の剛性の強力な構成を達成する。また、一定の牽引バイアス型の発射機構は一定の抗バックアップ機構と協働して上記直線状のリンク型ラックの駆動における拘束を回避し、発射中の閉鎖トリガの解除を阻止する一定のロックアウト機構を伴う。さらに、一定の外部指示手段が外科医に発射の進行の程度についてのフィードバック情報を与えると共に、一定の手動による後退の能力を与える。

【選択図】 図1



## 【特許請求の範囲】

## 【請求項 1】

外科器具において、

一定の発射動作および一定の閉鎖動作に応じて動作する一定の細長い実行部分、

一定の無発射状態の位置と一定の完全な発射状態の位置との間において前記発射動作を行なうように操作可能に構成されている一定の発射機構、

前記実行部分を閉鎖および開口するように操作可能に構成されている一定の閉鎖機構、および

前記実行部分とその完全に閉鎖した位置にある時に前記閉鎖機構に係止するように操作可能に構成されていて、一定のオペレータの命令に応じて前記発射機構が一定の無発射状態の位置ある時にのみ前記閉鎖機構に係止を解除する一定の閉鎖解除機構を備えている外科器具。

10

## 【請求項 2】

前記エンド・エフェクタが

前記細長い実行部分が一定の軸部に接続している一定の細長い通路、

前記細長い通路に旋回可能に連結していて組織を挟むための一定のアンビル、および

前記細長い通路の中に受容されている一定のステーブル・カートリッジを含み、

前記発射部材が前記ステーブル・カートリッジを作動して挟まれている組織の中にステーブルを形成するように操作可能に構成されている一定の発射バーの中に先端側において到達している請求項 1 に記載の外科器具。

20

## 【請求項 3】

さらに、前記発射部材に対して一定の先端側への長手方向に沿う移動としての連続的な発射ストロークを伝達するように操作可能に構成されている一定の発射機構を備えている請求項 1 に記載の外科器具。

## 【請求項 4】

前記発射機構が一定のオペレータによる多数回の発射トリガの作動の牽引バイアス型の連結のための一定の手段を含む請求項 1 に記載の外科器具。

## 【請求項 5】

前記発射機構が前記発射部材に対する一定のオペレータによる多数回の発射トリガの作動のリンク型ラック式の連結のための一定の手段を含む請求項 1 に記載の外科器具。

30

## 【請求項 6】

前記発射機構がさらに一定のオペレータによる多数回の発射トリガの作動の牽引バイアス型の連結のための一定の手段を含む請求項 5 に記載の外科器具。

## 【発明の詳細な説明】

## 【技術分野】

## 【0001】

関連出願に対するクロス・リファレンス

本特許出願は本特許出願と同日に出願されている 4 件の同時係属で共有されている特許出願に関連しており、これらのそれぞれの開示はそれぞれの全体において本明細書に参考文献として含まれており、これら 4 件の特許出願はそれぞれ以下の発明の名称を付けられている。

40

「サージカル・ステープリング・インストルメント・ウィズ・マルチストローク・ファイアリング・インコーポレイティング・アン・アンチ・バックアップ・メカニズム (SURGICAL STAPLING INSTRUMENT WITH MULTISTROKE FIRING INCORPORATING AN ANTI-BACKUP MECHANISM)」、フレデリック E・シェルトン (Frederick E. Shelton)、マイク・セトサー (Mike Setser) に譲渡されている米国特許出願第 号、

「サージカル・ステープリング・インストルメント・インコーポレイティング・ア・ファイアリング・メカニズム・ハビング・ア・リンクド・ラック・トランスミッション (SURGICAL STAPLING INSTRUMENT INCORPORATING A FIRING MECHANISM HAVING A LINKED RACK TRANSMISSION)」、ジェフリー S・スウェイズ (Jeffrey S. Sways)、フレデリック

50

E. シェルトン四世 (Frederick E. Shelton IV) に譲渡されている米国特許第  
号、

「サージカル・ステープリング・インストルメント・ハビング・マルチストローク・フ  
ァイアリング・インコーポレイティング・ア・トラクション・バイアード・ラチェッティ  
ング・メカニズム (SURGICAL STAPLING INSTRUMENT HAVING MULTISTROKE FIRING INCORPO  
RATING A TRACTION-BIASED RATCHETING MECHANISM)」、ジェフリー S. スウェイズ (J  
effrey S. Sways)、フレデリック E. シェルトン四世 (Frederick E. Shelton IV) に  
譲渡されている米国特許第 号、および

「サージカル・ステープリング・インストルメント・インコーポレイティング・ア・マ  
ルチストローク・ファイアリング・ポジション・インジケータ・アンド・リトラクション  
・メカニズム (SURGICAL STAPLING INSTRUMENT INCORPORATING A MULTISTROKE FIRING PO  
SITION INDICATOR AND RETRACTION MECHANISM)」、ジェフリー S. スウェイズ (Jeffr  
ey S. Sways)、フレデリック E. シェルトン四世 (Frederick E. Shelton IV) に譲渡  
されている米国特許第 号。

10

#### 【0002】

本発明は一般に組織に対してステーブルの線を供給すると共にそのステーブル線の間の  
組織を切断することのできる外科ステーブル器具に関連しており、特に、ステーブル器具  
に関連する改善および一定のトリガの多数回のストロークによる発射を達成する上記のよ  
うなステーブル器具における種々の部品を形成するための方法の改善に関連している。

#### 【背景技術】

20

#### 【0003】

内視鏡手術器具は比較的に小さな切開部分が術後の回復時間および合併症を減少する傾  
向があるので従来の開放性の外科装置よりも好まれる場合が多い。この結果、一定のトロ  
カールのカニューレを通して所望の外科部位に一定の先端側のエンド・エフェクタの正確  
な配置に適している内視鏡外科器具の領域において有意義な開発が行なわれてきた。これ  
らの先端側のエンド・エフェクタは一定の診断または治療の作用 (例えば、端部切断装置  
、把持装置、切断装置、ステーブラーまたはステーブル装置、クリップ供給装置、アクセ  
ス装置、薬物/遺伝子療法用の配給装置、および超音波、RF、レーザー等を用いるエネ  
ルギー装置) を達成するために多数の方法で組織に対して係合する。

#### 【0004】

30

これまでに知られている外科ステーブル装置は組織内に一定の長手方向に沿う切開部分  
を作成すると共にその切開部分の両側にステーブルの線を供給する。上記のエンド・エフ  
ェクタは一对の協働する顎部材を含み、これらの顎部材は、上記の器具が内視鏡または腹  
腔鏡の適用のために用いられる場合に、一定のカニューレの通路の中を通過できる。上記  
の顎部材の内の1個は少なくとも2個の横方向に分離しているステーブルの列を有する一  
定のステーブル・カートリッジを受容している。また、別の顎部材は上記カートリッジの  
中のステーブルの列に対して整合しているステーブル形成用のポケットを有する一定のア  
ンビルを定めている。さらに、上記の器具は複数の往復移動する隆起部分を含み、これら  
の隆起部分は、先端側に駆動する場合に、上記ステーブル・カートリッジの中の開口部を  
通過して各ステーブルを支持してこれらのステーブルをアンビルに向けて発射するよう  
に作用するそれぞれのドライバに対して係合する。

40

#### 【0005】

内視鏡の適用に適している一定の外科ステーブル装置の一例が米国特許第5,465,  
895号において記載されており、この装置は異なる閉鎖および発射の各動作を好都合に  
行なう。これにより、一定の臨床医は発射の前に組織を位置決めするためにその組織に顎  
部材を閉じることができる。この臨床医がそれぞれの顎部材が組織を適正に把持している  
ことを決定した後に、その臨床医は単一の発射ストロークによりその外科ステーブル装置  
を発射することができ、これにより、その組織を切断してステーブル処理することができ  
る。このような同時の切断処理およびステーブル処理は切断またはステーブル処理のみを  
それぞれ行なう他の外科工具によりこれらの動作を連続的に行なう場合に生じる可能性の

50

ある複雑さを回避する。

【0006】

発射の前に組織に対して閉じることができるという一例の独特の利点は臨床医が、一定の十分な量の組織が対向している顎部材の間に捕捉されていることを含む、切断のための所望の位置決めが達成されていることを一定の内視鏡により確認できるということである。この確認がなければ、対向している顎部材が一体に近づき過ぎる可能性があり、特にそれぞれの先端部において挟むことがあり、それゆえ、切断した組織内において閉じた状態のステープルを効果的に形成することができなくなる。さらに、別の極端な例において、一定の過剰量の挟まれた組織が拘束されて上記の発射を不完全にする可能性がある。

【0007】

一般に、単一の閉鎖ストロークに続く単一の発射ストロークは切断処理およびステープル処理を行なうための一定の便利で効率的な方法である。しかしながら、一部の例において、多数回の発射ストロークが必要とされることが望ましいと考えられる場合もある。例えば、外科医は所望の切断の長さに対応するステープル・カートリッジの長さを伴う顎部材の寸法の一定範囲から選択できるようになる。すなわち、比較的長いステープル・カートリッジは比較的長い発射ストロークを必要とする。それゆえ、一定の比較的短いステープル・カートリッジに比べて比較的少量の組織を切断して比較的多くのステープルを駆動するためには、上記のような比較的長いステープル・カートリッジに対して一定の比較的大きな力を加えるためにその発射を行なうための一定の手動絞り型のトリガが必要とされる。しかしながら、この力の量が一部の外科医の手の強さを超えないよう

10

20

30

40

【0008】

一定の発射ストロークのために必要とされる力を小さくする一例の方法は、米国特許第5,762,256号および同第6,330,965号において記載されているような、一定の発射トリガを多数回にわたり発射することを可能にしている一定のラチェット機構である。これらの多数回ストローク式の発射機構を伴う既知の外科ステープル器具は別々の閉鎖動作および発射動作の利点を有していない。さらに、このラチェット機構はそのラ

【0009】

多数回式の発射機構は発射するために必要とされる力を有利に軽減するが、人間の誤りによる部分的な発射の可能性が増大すると考えられる。閉鎖型の処置においては、外科医は発射機構がその完全な移動を行なって完全な切断処理およびステープル処理を達成する時点を決定できない可能性がある。加えて、外科医は、特に種々のステープル・カートリッジを使用している場合に、その完全な発射のための移動を達成するために必要とされる

【0010】

一部のエンド・エフェクタは発射バーを後退させる前の開口を防ぐ一定の発射ロックアウト機構を含むが、一部の場合において、このようなロックアウト処理は器具の偶発的な開口の完全な防止にならない。例えば、エンド・エフェクタとステープル処理および切断処理が完全でない時点において挟まれた状態の閉鎖ハンドルを開放するか部分的に開放するためのハンドルの閉鎖解除機構との間における種々の部品の中に十分な隙間および変更が存在する可能性がある。

【特許文献1】米国特許第5,465,895号公報

【特許文献2】米国特許第5,762,256号公報

50

【特許文献3】米国特許第6,330,965号公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0011】

従って、完全な発射のための移動の前における器具の偶発的な開口を防止する多数回ストローク式の発射機構を伴う一定の外科ステープル器具に対する有意義な要望が存在している。

【課題を解決するための手段】

【0012】

本発明は一定の外科ステープル器具を提供することにより上記およびその他の従来技術の欠陥を解消しており、このステープル器具は分離している開口処理および発射処理の利点を有しているが、部分的に発射されている時に一定の挟まれた状態の実行部分を開口する試みを阻止するためにハンドルの中に一定の開口ロックアウト機構を含む。

10

【0013】

本発明の一例の態様において、一定の外科器具が一定の発射動作および一定の閉鎖動作に応じて動作する一定の細長い実行部分を有している。一定の閉鎖用の機構はこの実行部分を開閉する。この実行部分が閉じている場合に、一定の発射機構が一定の無発射状態の位置とその実行部分を発射するための一定の完全な発射状態の位置との間において発射動作を行なう。さらに、上記発射機構が一定の無発射状態の位置にある時にのみ上記閉鎖機構を無係止状態にするために上記実行部分がその完全に閉じた位置にあって一定のオペレータの命令に応じて動作している時に一定の閉鎖解除機構がその閉鎖機構に係止する。これにより、部分的な発射状態において上記外科器具における実行部分を開口するための偶発的な試みを可能にすることによる機能不全または一定の不適正な外科手術が回避できる。この結果、組織が部分的にのみステープル処理されて切断処理されている場合の一定の外科ステープル処理および切断処理等のような一部の望ましくない状況が回避できる。

20

【0014】

本発明の別の態様において、一定の外科器具が一定の発射動作および一定の閉鎖動作に応じて動作する一定の細長い実行部分を有している。さらに、この細長い実行部分に接続している一定のハンドル部分がその細長い実行部分のための多数の機能を実行する。特に、一定の発射機構が一定の無発射状態の位置と一定の完全な発射状態の位置との間において上記の発射動作を操作可能に行なう。また、一定の指示部材が一定のロックアウト面を一定の無係止状態の位置に位置決めすることにより無発射状態の位置にある上記発射機構に応じて動作する。さらに、一定の閉鎖トリガが上記の閉鎖動作を行ない、一定の開口位置と一定の閉鎖位置との間において移動可能であり、その閉鎖位置において係止可能である。また、上記指示部材のロックアウト面が無係止状態の位置にある時に上記閉鎖トリガを無係止状態にするために一定の係止解除用の制御装置が一定の不作動状態の位置から一定の作動状態の位置に移動可能である。これにより、上記発射機構の状況（すなわち、無発射状態）が一定の挟まれた状態の実行部分を無係止状態にすることを安全に可能にすることが可能な状態になる。

30

【0015】

本発明の上記およびその他の目的および利点は添付の各図面およびそれらの説明により明らかになる。

40

【発明の効果】

【0016】

従って、本発明によれば、完全な発射のための移動の前における器具の偶発的な開口を防止する多数回ストローク式の発射機構を伴う一定の外科ステープル器具が提供できる。

【発明を実施するための最良の形態】

【0017】

各図面において、同一の参照番号または符号は幾つかの図を通して同一の構成部品を示しており、図1および図2は本発明の独特の有益性を実施できる一定の外科ステープル用

50

および切断用の器具 10 を示している。この外科ステープル用および切断用の器具 10 は切断処理およびステープル処理を受ける組織を把持するための対向式の顎部を形成している一定の細長い通路 16 に旋回可能に取り付けられている一定のアンビル 14 を有する一定のエンド・エフェクタ 12 を含む。このエンド・エフェクタ 12 は一定の軸部 18 を介して一定のハンドル 20 に連結している。さらに、上記のエンド・エフェクタ 12 および軸部 18 により形成されている実行部分 22 はハンドル 20 を掴んでいる一定の外科医により制御されながら一定の内視鏡式の外科処置を行なうために一定のトロカールまたは小形の腹腔鏡の開口部の中を通して挿入するために都合の良い大きさを有している。また、このハンドル 20 は発射とは別のエンド・エフェクタ 12 の閉鎖動作を可能にすると共に、外科医に発射の程度を示しながらエンド・エフェクタ 12 の発射（すなわち、切断処理およびステープル処理）を行なうために多数回の発射ストロークを可能にするという特徴を好都合に含む。

10

20

30

40

50

**【0018】**

上記の目的のために、上記軸部 18 における一定の閉鎖チューブ 24 が一定の閉鎖トリガ 26 とアンビル 14 との間に連結してエンド・エフェクタ 12 を閉鎖している。さらに、この閉鎖チューブ 24 の中において、一定のフレーム 28 が上記の細長い通路 16 とハンドル 20 との間に連結していて、エンド・エフェクタ 12 を長手方向に沿って位置決めして支持している。また、回転ノブ 30 がフレーム 28 に連結しており、これら両方の要素は軸部 18 の長手軸に対する一定の回転移動に関連してハンドル 20 に対して回転可能に連結している。これにより、外科医は回転ノブ 30 を回転することによりエンド・エフェクタ 12 を回転することができる。さらに、上記閉鎖チューブ 24 も回転ノブ 30 により回転するが、この回転ノブ 30 に対する長手方向の移動の程度を維持することによりエンド・エフェクタ 12 の閉鎖を行なう。さらに、上記フレーム 28 の中において、一定の発射ロッド 32 が長手方向の移動に対応して位置決めされていてエンド・エフェクタ 12 におけるアンビル 14 と一定の多数回ストローク式の発射トリガ 34 との間に連結されている。上記閉鎖トリガ 26 はハンドル 20 における一定のピストル・グリップ 36 よりも先端側にあり、発射トリガ 34 はこれらのピストル・グリップ 36 および閉鎖トリガ 26 の両方よりもさらに先端側にある。

**【0019】**

内視鏡手術において、実行部分 22 を一定の外科手術部位に接触するために一定の患者の体内に挿入した後に、一定の外科医が一定の内視鏡またはその他の診断用の画像処理装置に基づいて組織をアンビル 14 と細長い通路 16 との間に位置決めする。その後、閉鎖トリガ 26 およびピストル・グリップ 36 を把持して、外科医はその組織を繰り返し把持および位置決めすることができる。このようにして、エンド・エフェクタ 12 に対する組織の位置およびその中の組織の量について満足すると、外科医は閉鎖トリガ 26 をピストル・グリップ 36 の側に完全に押して、組織をエンド・エフェクタ 12 の中に挟み、閉鎖トリガ 26 をこの挟んだ（閉じた）位置に係止する。また、上記の位置を満足しない場合には、外科医は一定の閉鎖解除ボタン 38 を押して閉鎖トリガ 26 を解除した後に上記の処置を繰り返して組織を挟む。

**【0020】**

上記の把持処理が適正であれば、外科医は上記の外科ステープル用および切断用の器具 10 を発射させながら処置を進めることができるようになる。具体的に言えば、外科医は発射トリガ 34 およびピストル・グリップ 36 を把持して、その発射トリガ 34 を所定の回数だけ押す。必要な発射ストロークの数は最大の手の寸法、各発射ストローク中に上記器具に加えられる力の最大量、および発射中に発射ロッド 32 からエンド・エフェクタ 12 に送るために必要とされる長手方向の距離および力に基づいて人間工学的に決定される。以下の説明において認識されるように、個々の外科医は発射トリガ 34 を一定の異なる角度の動作範囲で繰り返すことを選択してその発射ストロークの数を増減できるが、ハンドル 20 は拘束されることなく動作できる。

**【0021】**

上記のストロークの間に、外科医は一定の指示用の後退ノブ４０として示されている一定の指示手段を参照することができ、このノブ４０は多数回の発射ストロークに応じてその位置が回転する。加えて、この後退ノブの位置は発射トリガ３４のその後の繰り返しに対する抵抗を感知する場合に完全な発射処理が行なわれたことを確認できる。なお、上記指示用の後退ノブ４０の回転により行なわれる指示機能を高めるために種々の指示手段および命令を上記ハンドル２０に加えることができることが当然に認識されると考える。上記発射ロッド３２の完全な移動時および発射トリガ３４の解除時に、上記ハンドル２０は発射ロッド３２を自動的に引き戻す。あるいは、外科医が上記指示用の後退ノブ４０により示される場合に器具１０が完全に発射を行っていないことを知った時に、抗バックアップ解除ボタン４２を押して発射トリガ３４を解除することができる。上記の動作は共にハンドル２０が発射ロッド３２を自動的に後退させることを可能にする。

10

#### 【００２２】

上記用語の「基端側（proximal）」および「先端側（distal）」は本明細書において一定の器具のハンドルを把持している一定の臨床医を基準にして用いられている。従って、エンド・エフェクタ１２はさらに基端側のハンドル２０に対して先端側にある。さらに、便宜上および簡明化のために、「垂直な（vertical）」および「水平な（horizontal）」等のような空間的な用語が各図面に関連して本明細書において用いられている。しかしながら、種々の外科器具は多くの配向および位置において用いられ、これらの用語は限定および絶対であることを目的としていない。

#### 【００２３】

本発明は内視鏡の種々の処置および装置に関して論じられている。しかしながら、このような「内視鏡（endoscopic）」の用語の本明細書における使用は一定の内視鏡管（すなわち、トロカール）のみに関連する使用のための一定の外科ステープル用および切断用の器具に本発明を限定すると解釈するべきではない。これとは逆に、本発明は種々の腹腔鏡処置ならびに開放性の処置を含むがこれらに限定されない接近手段が一定の小形の切開部分に限定されているあらゆる処置において有用で有り得ると考えられる。

20

#### 【００２４】

##### E - ビーム型エンド・エフェクタ

多数回ストローク式の発射動作を行なうことが可能な一定のハンドル２０の利点は図２乃至図６において示されているエンド・エフェクタ１２等のような多数の器具への適用性を含む。このエンド・エフェクタ１２は一定の垂直方向に突出しているアンビルの特徴部分５６（図４）よりも先端側の一对の横方向に突出しているアンビル・ピボット・ピン５４を含む一定のアンビル基端部５２に接続しているアンビル面５０（図２，４，６）を最初に含むことによる上記ハンドル２０による閉鎖動作（図２乃至図６において示されていない）に応じて動作する。上記のアンビル・ピボット・ピン５４は細長い通路１６に対してアンビル１４を開閉するためにその細長い通路１６の中の腎臓型の開口部５８の中に移動する。また、上記アンビルの特徴部分５６は閉鎖チューブ２４の先端部６２におけるタブ孔６０の中に内側に延在している一定の屈曲タブ５９に係合しており、この後者はアンビル面５０を押す一定の先端側エッジ部分６４の中に先端側に延出している。これにより、閉鎖チューブ２４がその開口位置から基端側に移動する時に、その閉鎖チューブ２４の屈曲タブ５９がアンビルの特徴部分５６を基端側に引き動かして、アンビル・ピボット・ピン５４が通路１６の腎臓形の開口部５８に追従して動き、アンビル１４が同時に基端側に移動してその開口位置まで上方に回転する。その後、上記閉鎖チューブ２４が先端側に移動すると、タブ孔６０がアンビルの特徴部分５６から離れて先端側エッジ部分６４がアンビル面５０を押してアンビル１４を閉じる。

30

40

#### 【００２５】

さらに、図４において、上記実行部分２２は発射ロッド３２の発射動作に応じて動作する複数の部品も含む。特に、発射ロッド３２は一定の長手方向の凹部６８を有する一定の発射トラフ部材６６を回転可能に係合する。さらに、この発射トラフ部材６６は発射ロッド３２の長手方向の動作に直接的に応じてフレーム２８の中において長手方向に沿って移

50

動する。さらに、上記閉鎖チューブ 24 中の長手方向のスロット 70 は回転ノブ 30 に対して操作可能に連結している（図 2 乃至図 6 において示されていない）。この閉鎖チューブ 24 中の長手方向のスロット 70 の長さは発射および閉鎖の動作をそれぞれ達成するための回転ノブ 30 に対する相対的な長手方向の動作を可能にする程度に十分に長い。

【0026】

上記フレームのトラフ部材 66 の先端部は内部における一定の案内部材 78 を含むフレーム 28 と共に移動して一定の E - ビーム 80 をエンド・エフェクタ 12 の中に突出させる一定の発射バー 76 の基端部に取り付けられている。このエンド・エフェクタ 12 は E - ビーム 80 により作動する一定のステーブル・カートリッジ 82 を含む。さらに、このステーブル・カートリッジ 82 は一定のステーブル・カートリッジ本体部分 86、一定のウェッジ・スレッド・ドライバ 88、ステーブル・ドライバ 90 およびステーブル 92 を保持する一定のトレイ 84 を有している。なお、上記ウェッジ・スレッド・ドライバ 88 が一定のカートリッジ・トレイ 84 とカートリッジ本体部分 86 との間に配置されている一定の凹部 94 の中において長手方向に沿って移動することが認識されると考える。このウェッジ・スレッド・ドライバ 88 は各ステーブル・ドライバ 90 に接触して持ち上げて、各ステーブル 92 をステーブル孔 96 から上方に駆動してアンビル 14 の各ステーブル形成溝 98 の中に駆動することにより、図 6 の符号 100 により示されているような成形処理した「B」字形のステーブルを形成するカム面を有している。特に、図 3 において、上記ステーブル・カートリッジ本体部分 86 はさらに上記 E - ビーム 80 の通過のための一定の基端側に開口している垂直のスロット 102 を含む。また、切断面 104 がステーブル処理後の組織を切断するために E - ビーム 80 の先端部に沿って備えられている。

10

20

【0027】

図 2, 5, 6 において、それぞれ、エンド・エフェクタ 12 が開口（すなわち、開始）状態、挟まれた無発射の状態、および完全に発射した状態で連続的に示されている。特に、エンド・エフェクタ 12 の発射を容易にする上記 E - ビーム 80 の特徴が示されている。図 2 において、ウェッジ・スレッド・ドライバ 88 はその完全に基端側の位置にあり、一定の無発射状態のステーブル・カートリッジ 82 を示している。一定の中間ピン 106 がウェッジ・スレッド・ドライバ 88 を先端側に駆動するためにステーブル・カートリッジ 82 の中の発射凹部 94 の中に入るように整合されている。さらに、E - ビーム 82 の下部ピンまたはキャップ 108 が細長い通路 16 の下面部に沿って摺動して、上記の中間ピン 106 および下部ピン 108 が細長い通路 16 に摺動自在に係合する。さらに、図 2 の開口および無発射型の状態において、E - ビーム 80 の上部ピン 110 はアンビル 14 における一定のアンビル・ポケット 112 の中に入って留まっているので、アンビル 14 の繰り返しの開閉を妨げない。

30

【0028】

図 5 において、エンド・エフェクタ 12 が挟まれて発射に対して準備されている状態で示されている。E - ビーム 80 の上部ピン 110 がアンビル・ポケット 112 の先端側においてこれに連絡している状態でアンビル 14 の中における一定のアンビル・スロット 114 に対して整合している。さらに、図 6 において、E - ビーム 80 は完全に発射されており、上部ピン 110 がアンビル・スロット 114 の下に移動して、切断面部 104 が挟まれている組織を切断する時に細長い通路 16 からアンビル 14 を積極的に分離する。同時に、中間ピン 106 が既に説明されているようにステーブル・カートリッジ 82 を作動している。その後、E - ビーム 80 がエンド・エフェクタ 12 を開口して別の動作のためにステーブル・カートリッジ 82 を交換する前に引き戻される。

40

【0029】

上記の例示的なエンド・エフェクタ 12 はそれぞれの開示がその内容全体において本明細書に参考文献として含まれる以下の 5 件の同時係属で共有の米国特許出願においてさらに詳細に説明されている。（１）「サージカル・ステープリング・インストルメント・ハッピング・ア・シングル・ロックアウト・メカニズム・フォー・プリベンション・オブ・ファイアリング（SURGICAL STAPLING INSTRUMENT HAVING A SINGLE LOCKOUT MECHANISM FOR

50

PREVENTION OF FIRING)」2003年6月20日に出願されていて、フレデリック E . シェルトン (Frederick E. Shelton)、マイク・セトサー (Mike Setser)、ブルース・ワイセンブルグ (Bruce Weisenburgh) に譲渡されている米国特許出願第 10 / 441 , 424 号、(2)「サージカル・ステープリング・インストルメント・ハビング・セパレート・ディスタント・クロージング・アンド・ファイアリング・システムズ (SURGICAL STAPLING INSTRUMENT HAVING SEPARATE DISTINCT CLOSING AND FIRING SYSTEMS)」、2003年6月20日に出願されていて、フレデリック E . シェルトン (Frederick E. Shelton)、マイク・セトサー (Mike Setser)、ブライアン J . ヘメルガン (Brian J. Hemmelgarn) に譲渡されている米国特許第 10 / 441 , 632 号、(3)「サージカル・ステープリング・インストルメント・ハビング・ア・スペント・カートリッジ・ロックアウト (SURGICAL STAPLING INSTRUMENT HAVING A SPENT CARTRIDGE LOCKOUT)」、2003年6月20日に出願されていて、フレデリック E . シェルトン (Frederick E. Shelton)、マイク・セトサー (Mike Setser)、ブルース・ワイセンブルグ (Bruce Weisenburgh) に譲渡されている米国特許出願第 10 / 441 , 565 号、(4)「サージカル・ステープリング・インストルメント・ハビング・ア・ファイアリング・ロックアウト・フォー・アン・アଙ୍କローズド・アンビル (SURGICAL STAPLING INSTRUMENT HAVING A FIRING LOCKOUT FOR AN UNCLOSED ANVIL)」、2003年6月20日に出願されていて、フレデリック E . シェルトン (Frederick E. Shelton)、マイク・セトサー (Mike Setser)、ブルース・ワイセンブルグ (Bruce Weisenburgh) に譲渡されている米国特許出願第 10 / 441 , 580 号、および(5)「サージカル・ステープリング・インストルメント・インコーポレイティング・アン・E - ビーム・ファイアリング・メカニズム (SURGICAL STAPLING INSTRUMENT INCORPOLATING AN E-BEAM FIRING MECHANISM)」、2003年6月20日に出願されていて、フレデリック E . シェルトン (Frederick E. Shelton)、マイク・セトサー (Mike Setser)、ブルース・ワイセンブルグ (Bruce Weisenburgh) に譲渡されている米国特許出願第 10 / 443 , 617 号。

10

20

30

40

50

#### 【0030】

本明細書において非屈折型の軸部 18 が例証されているが、本発明の適用例はそれぞれの開示がその内容全体において本明細書に参考文献として含まれる以下の5件の同時係属で共有の米国特許出願においてさらに説明されているような屈折可能な種々の器具も含むことができることを認識するべきである。(1)「サージカル・インストルメント・インコーポレイティング・アン・アーティキュレーション・メカニズム・ハビング・ローテーション・アバウト・ザ・ロンギチュージナル・アクシス (SURGICAL INSTRUMENT INCORPORATING AN ARTICULATION MECHANISM HAVING ROTATION ABOUT THE LONGITUDINAL AXIS)」、2003年7月9日に出願されていて、フレデリック E . シェルトン (Frederick E. Shelton)、ブライアン J . ヘメルガン (Brian J. Hemmelgarn)、ジェフ・スウェイズ (Jeff Sways)、ケネス S . ウェールズ (Kenneth S. Wales) に譲渡されている米国特許第 10 / 615 , 973 号、(2)「サージカル・ステープリング・インストルメント・インコーポレイティング・アン・アーティキュレーション・ジョイント・フォー・ア・ファイアリング・バー・トラック (SURGICAL STAPLING INSTRUMENT INCORPORATING AN ARTICULATION JOINT FOR A FIRING BAR TRACK)」、2003年7月9日出願されていて、ブライアン J . ヘメルガン (Brian J. Hemmelgarn) に譲渡されている米国特許出願第 10 / 615 , 962 号、(3)「ア・サージカル・インストルメント・ウィズ・ア・ラテラル・ムービング・アーティキュレーション・コントロール (A SURGICAL INSTRUMENT WITH A LATERAL-MOVING ARTICULATION CONTROL)」、2003年7月9日に出願されていて、ジェフ・スウェイズ (Jeff Swayze) に譲渡されている米国特許 10 / 615 , 972 号、(4)「サージカル・ステープリング・インストルメント・インコーポレイティング・ア・テーパード・ファイアリング・バー・フォー・インクリーズド・フレキシビリティ・アラウンド・ザ・アーティキュレーション・ジョイント (SURGICAL STAPLING INSTRUMENT INCORPORATING A TAPERED FIRING BAR FOR INCREASED FLEXIBILITY AROUND THE ARTICULATION JOINT)」、2003年7月9日に出願されていて、フレデリック E . シェル

トン (Frederick E. Shelton)、マイク・セトサー (Mike Setser)、ブルース・ワイセンブルグ (Bruce Weisenburgh) に譲渡されている米国特許出願第 10 / 615, 974 号、および (5) 「サージカル・ステープリング・インストルメント・ハビング・アーティキュレーション・ジョイント・サポート・プレーツ・フォー・サポーターティング・ア・ファイアリング・バー (SURGICAL STAPLING INSTRUMENT HAVING ARTICULATION JOINT SUPPORT PLATES FOR SUPPORTING A FIRING BAR)」、2003 年 7 月 9 日に出願されていて、ジェフ・スウェイズ (Jeff Swayze)、ジョセフ・チャールズ・フエイル (Joseph Charles Hueil) に譲渡されている米国特許出願第 10 / 615, 971 号。

#### 【0031】

さらに、連結型のラック 200 がさらに上記実行部分 22 の軸部 18 の中にならびに上記ハンドル 20 のピストル・グリップ 36 の角部の周囲およびその中に少なくとも部分的に進行することによりそのハンドル 20 のための一定の簡潔な設計を向上することができることが当然に認識されると考える。さらに、発射の力を発射ロッド 32 に伝達する代わりに、本発明の種々の態様に対して一貫している一定の連結型のラックをエンド・エフェクタ 12 に向かって移動させて一定の関節型の機構を備えることも可能である。このようにして、各連結部の間の旋回可能な接続が上記器具の屈折能力を高めることができる。

#### 【0032】

多数回ストローク式の発射用ハンドル

図 7 および図 8 において、外科ステープル用および切断用の器具 10 のハンドル 20 が詳細に示されていて、高められた強度、減少されたハンドルの寸法、最少化された拘束等のような種々の特徴を与える一定の連結型の伝動発射機構 150 が例示されている。

#### 【0033】

上記エンド・エフェクタ 12 の閉鎖 (図 7 および図 8 において示されていない) は閉鎖トリガ 26 をハンドル 20 のピストル・グリップ 36 に向けて押すことにより生じる。この閉鎖トリガ 26 は右半分および左半分の外殻部 156, 158 により構成されている一定のハンドル・ハウジング 154 に連結している一定の閉鎖トリガ・ピン 152 の周りに旋回して、この閉鎖トリガ 26 の上側部分 160 が前方に移動する。閉鎖チューブ 24 は一定の閉鎖ヨーク 162 を介してこの閉鎖動作を受け、この閉鎖ヨーク 162 は一定の閉鎖リンク 164 および閉鎖トリガ 26 の上側部分 160 に一定の閉鎖ヨーク・ピン 166 および一定の閉鎖リンク・ピン 168 を介してそれぞれピン留めされている。

#### 【0034】

図 7 の完全に開口した位置において、上記閉鎖トリガ 26 の上側部分 160 は図示の位置において旋回式閉鎖解除ボタン 38 の一定の係止アーム 172 に接触してこれを保持する。この閉鎖トリガ 26 がその完全に押された位置に到達すると、この閉鎖トリガ 26 は係止アーム 172 を解除し、一定の当接面 170 が回転して旋回式係止アーム 172 における一定の先端側の右側ノッチ部分 171 に係合して、閉鎖トリガ 26 をその挟まれたまたは閉鎖した位置に保持する。その後、係止アーム 172 の基端部がハウジング 154 に対する横方向の旋回接続部 174 の回りに旋回して閉鎖解除ボタン 38 が露出する。さらに、この閉鎖解除ボタン 38 における一定の介在している先端側の面 178 が一定のハウジング構造部分 182 と閉鎖解除ボタン 38 との間で圧縮されている一定の圧縮ばね 180 により基端側に押し出される。この結果、閉鎖解除ボタン 38 は係止アーム 172 を反時計方向に (左側から見た場合) 押し出して閉鎖トリガ 26 の当接面 170 に対して係止した状態で接触させ、このことにより、リンク型伝動発射システム 150 が以下においてさらに詳述されているような一定の無後退状態にある時に、閉鎖トリガ 26 の挟まれた状態からの外れが防止される。

#### 【0035】

閉鎖トリガ 26 が完全に押されて後退した状態において、発射トリガ 34 が無係止状態になり、ピストル・グリップ 36 に向けて多数回にわたり押圧されてエンド・エフェクタ 12 からの発射が可能になる。図示のように、リンク型伝動発射機構 150 は初期的に後退して、ハンドル 20 におけるピストル・グリップ 36 の中に拘束されている一定の組み

合わせ式の引張/圧縮ばね 184 によりその状態に押し留められていて、その不動端部 186 がハウジング 154 に接続しており、一定の移動端部 188 がスチール・バンド 192 における一定の下方に柔軟で基端側に後退している端部 190 に接続している。

【0036】

上記スチール・バンド 192 の先端側に配置されている端部 194 は構造的な負荷のための一定のリンク連結部分 195 および一定のリンク型ラック 200 を形成している複数のリンク 196 a 乃至 196 d における前方リンク 196 a に取り付けられている。リンク型ラック 200 は柔軟であるが、一定の直線状で剛性のラック組立体を形成する先端側のリンク部分を有しており、このラック組立体は実行部分 22 内の発射ロッド 32 を介して一定の有意義な発射力を伝達すると共に、ピストル・グリップ 36 の中に容易に後退してハンドル 20 の縦方向の長さを最小にすることができる。

10

【0037】

上記二重式の引張/圧縮ばね 184 は発射の移動量を増大すると共に単一のばねに対して半分にその最小の長さを実質的に減少していることを認識する必要がある。

【0038】

上記発射トリガ 34 はハウジング 154 に接続している一定の発射トリガ・ピン 202 の回りに回転する。この発射トリガ 34 の上側部分 204 はこの発射トリガ 34 がピストル・グリップ 36 に向かって押される時に発射トリガ・ピン 202 の回りに先端側に移動し、この発射トリガ 34 の上側部分 204 とハウジング 154 との間に基端側に接続されている一定の基端側に配置されている発射トリガ引張ばね 206 を伸ばす。さらに、この発射トリガ 34 の上側部分 204 はそれぞれの発射トリガの押し込み中に一定の牽引バイアス機構 210 によりリンク型ラック 200 に係合し、この牽引バイアス機構 210 は発射トリガ 34 の放出時に外れる。また、発射トリガ引張ばね 206 は発射トリガ 34 が放出されて牽引バイアス機構 210 から外れている時にその発射トリガ 34 を先端側に押し出す。

20

【0039】

発射機構 150 が作動している時に、一定の遊び歯車 220 がリンク型ラック 200 における一定の歯付きの上面部 222 に対する係合により反時計方向（左側から見た場合）に回転する。この回転は一定の指示歯車 230 に連結しており、これにより、この支持歯車 230 は遊び歯車 220 に応じて時計方向に回転する。これらの遊び歯車 220 および指示歯車 230 は共にハウジング 154 に回転可能に接続している。さらに、リンク型ラック 200、遊び歯車 220 および指示歯車 230 の間の歯車の関係は上記歯付きの上面部 222 が適当な強度の歯の寸法を有して指示歯車 230 が発射機構 150 の完全な発射の移動中に 1 回を超えない回転を行なうように好都合に選択できる。

30

【0040】

以下においてさらに詳述されているように、上記指示歯車 230 は少なくとも 4 種類の機能を実行する。第 1 に、図 7 において示されているように連結型ラック 200 が完全に後退していて両方のトリガ 26, 34 が開いている場合に、指示歯車 230 の左側における円形の隆起部 242 内の一定の開口部 240 が係止アーム 172 の上面部 244 に対応して存在する。この係止アーム 172 は閉鎖トリガ 26 に対する接触により上記開口部 240 の中に押し込まれ、閉鎖トリガ 26 は閉鎖引張ばね 246 によりその開口位置に押し出されている。この閉鎖引張ばね 246 は閉鎖トリガ 26 の上側部分 160 およびハンドル・ハウジング 154 に対して基端側において接続されていて、閉鎖トリガ 26 の閉鎖中に保存されるエネルギーを有しており、このエネルギーが閉鎖トリガ 26 をその無閉鎖状態の位置に先端側に押し出している。

40

【0041】

上記指示歯車 230 の第 2 の機能はこの歯車 230 がハンドル 20 の外部に配置されている指示後退ノブ 40 に接続していることである。これにより、この指示歯車 230 は発射機構 150 の相対的な位置情報を指示後退ノブ 40 に対して伝達して、外科医は発射を完了するために必要な発射トリガ 34 のストローク数についての視覚的な指示を得る。

50

## 【 0 0 4 2 】

上記指示歯車 230 の第 3 の機能は外科ステابل用および切断用の器具 10 が動作している時に一定の抗バックアップ機構 250 における抗バックアップ解除レバー 248 を長手方向に且つ角度的に移動することである。発射ストローク中において、指示歯車 230 による抗バックアップ解除レバー 248 の基端側の移動により一定のワン・ウェイ・クラッチ機構または抗バックアップ機構 250 ( 図 15 および図 16 ) が活性化し、このバックアップ機構 250 が発射バー 32 の先端側への移動を可能にしてこの発射バー 32 の基端側への移動を防止する。この移動はまた発射ストローク中に発射機構を引き戻す必要が生じた場合にオペレータが動作するためにハウジング 154 の基端部から抗バックアップ解除ボタン 42 を延出させる。さらに、発射ストロークの完了後に、上記指示歯車 230 は発射機構 150 が後退する時にその回転方向を逆にする。この逆の回転は上記の抗バックアップ機構 250 を不活性化して、抗バックアップ解除ボタン 42 をハンドル 20 の中に後退させ、抗バックアップ解除レバー 248 を横方向 ( 図 19 ) に回転して指示歯車 230 の継続された逆方向の回転を可能にする。

10

## 【 0 0 4 3 】

上記指示歯車 230 の第 4 の機能は抗バックアップ機構 250 を無係止状態にした状態で発射機構 150 を後退させるために指示後退ノブ 40 による手動回転 ( 図 7 の表現において時計方向 ) を受けることであり、これにより、上記組み合わせの引張 / 圧縮ばね 184 により容易に解消されない発射機構 150 におけるあらゆる拘束が解消できる。この手動の後退は発射機構 150 の部分的な発射の後に用いることができ、これ以外の場合には、上記の抗バックアップ解除ボタン 42 を押してバックアップ解除レバー 248 を横方向に移動することによる抗バックアップ機構 250 により阻止される。

20

## 【 0 0 4 4 】

上記の抗バックアップ機構 250 は基端部において抗バックアップ解除レバー 42 に操作可能に連結していて先端部において抗バックアップ・ヨーク 256 に連結している一定のオペレータ接触可能な抗バックアップ解除レバー 248 により構成されている。特に、この抗バックアップ解除レバー 248 の先端部 254 は一定の抗バックアップ・ヨーク・ピン 258 により抗バックアップ・ヨーク 256 に係合している。この抗バックアップ・ヨーク 256 は一定の抗バックアップ・カム・スロット・チューブ 252 に回転を与えるように長手方向に移動し、この抗バックアップ・カム・スロット・チューブ 252 はハウジング 154 により長手方向に拘束されていて、リンク型ラック 200 における前方リンク 196 a に対する発射ロッド 32 の接続部分まで先端側において発射ロッド 32 を囲っている。さらに、抗バックアップ・ヨーク 256 は抗バックアップ解除レバー 248 の長手方向の移動をカム・スロット・チューブ・ピン 260 を介して抗バックアップ・カム・スロット・チューブ 252 に伝達する。すなわち、抗バックアップ・カム・スロット・チューブ 252 内の一定の角度付けしたスロットの中におけるカム・スロット・チューブ・ピン 260 の長手方向の移動によりこのチューブ 252 が回転する。

30

## 【 0 0 4 5 】

上記フレーム 28 の基端部と抗バックアップ・カム・スロット・チューブ 252 との間にそれぞれ一定の抗バックアップ圧縮ばね 264、一定の抗バックアップ・プレート 266、および一定の抗バックアップ・カム・チューブ 268 が挟まれている。図示のように、発射ロッド 32 の先端側への移動により、抗バックアップ・プレート 266 の上部が後方に旋回し、発射ロッド 32 に対する摩擦を伴う接触が増大して、この発射ロッド 32 の基端側への移動が妨げられる。

40

## 【 0 0 4 6 】

上記抗バックアップ・プレート 266 は抗バックアップ・カム・スロット・チューブ 252 が抗バックアップ・カム・チューブ 268 から離間している時に一定のスクリーン・ドアを開口状態に保持する一定のスクリーン・ドア・ロックの様式に類似している様式で旋回する。具体的に言えば、上記の抗バックアップ圧縮ばね 264 が上記プレート 266 の上面部においてこのプレート 266 をその係止された位置に保持するように作用できる

50

。この場合に、上記抗バックアップ・カム・スロット・チューブ 252 の回転は抗バックアップ・カム・チューブ 268 の先端側へのカム動作を生じて、抗バックアップ圧縮ばね 264 による力を抑えて上記プレート 266 の上部を先端側に押し動かすことにより、この抗バックアップ・プレート 266 を発射ロッド 32 の基端側への後退を可能にする一定の無係止状態の位置に位置決めする。

#### 【0047】

特に、図 8 乃至図 10 において、上記牽引バイアス機構 210 が一定の爪 270 により構成されている状態で示されており、この爪 270 は先端側に突出している細い先端部分 272 およびその基端部において右方向に突出している横ピン 274 を有しており、この横ピン 274 は上記発射トリガ 34 の上側部分 204 における一定の穴 276 の中に回転可能に挿入されている。さらに、発射トリガ 34 の右側において、上記横ピン 274 はバイアス・ホイール 278 として示されている一定のバイアス部材を受容している。この場合に、発射トリガ 34 が前方および後方に移動する時に、バイアス・ホイール 278 はハンドル・ハウジング 154 の右半分の外殻部 156 の近くにおいて円弧状に移動して、その移動の先端側の部分において右半分の外殻部 156 の中に一体に形成されている一定のバイアス・ランプ 280 を超えて移動する。このバイアス・ホイール 278 は上記爪 270 の横ピン 274 に一定の反時計方向の回転（左側から見た場合）を誘発する一定の弾性の摩擦材料により好都合に形成でき、これにより、上記の先端側に突出している細い先端部分 272 に牽引性のバイアス力が下方に加わり最寄のリンク 196 a 乃至 d における一定の傾斜した中央のトラック 282 に到達してリンク型ラック 200 に係合する。さらに、発射トリガ 34 が放出されると、上記バイアス・ホイール 278 は爪 270 に牽引性のバイアス力を上記と反対の方向に加えて、上記の細い先端部分 272 をリンク型ラック 200 における傾斜した中央トラック 282 から上昇させる。この先端部分 272 の脱離を高い負荷条件の下に爪 270 のほとんど完全に先端側の移動位置において確実にこなうために、この細い先端部分 272 は閉鎖ヨーク 162 における一定の基端側に上方に面しているベベル状の表面部分 284 の上を上昇して傾斜した中央トラック 282 から脱離する。また、上記の発射トリガ 34 がその完全な閉鎖状態以外の何らかの位置において放出されると、上記バイアス・ホイール 278 が細い先端部分 272 を傾斜した中央トラック 282 から持ち上げるために用いられる。なお、一定のバイアス・ホイール 278 が示されているが、このバイアス用の部材またはホール 278 の形状が例示的であって、上記エンド・エフェクタの発射機構に係合または離脱するために摩擦または牽引を使用する種々の形状に適合するように変更可能であることが当然に認識されるところである。

#### 【0048】

##### リンク型ラック

特に、図 10 において、上記リンク型ラック 200 が多数の利点を示すためにさらに詳細に示されている。各リンク 196 a 乃至 d はピストル・グリップ 36 の中への下方の基端側の回転のためにそれぞれの隣接しているリンク 196 a 乃至 d に対してピン留めされている。なお、上記の方向に屈曲可能であるが、このリンク型ラック 200 は一定の円柱方向の負荷、特に、先端側の各リンク 196 a 乃至 d を上方に押し曲げようとする一定の負荷に対して一定の剛性の構造を形成する。特に、各リンク 196 a 乃至 d は一定の下部において横方向の貫通穴 302 を有するオス形の延伸部分 300 の中に基端側に伸びている。各リンク 196 a 乃至 d における左側 304 は歯付きの表面部分 222 を含み、この左側部分 304 と平行な右側部分 306 はこれらの上に傾斜した中央トラック 282 を定めており、この中央トラック 282 は上記オス形の延伸部分 300 の中に伸びている。

#### 【0049】

さらに、上記中央トラック 282 の基端側部分は上記右側 304 および左側 306 の前方に伸びていて、先頭の各リンク 196 a 乃至 d からオス形の延伸部分 300 を受容するための一定のUリンク 308 を形成しており、このUリンク 308 は一定のピボット・ピン 310 によりヒンジ状に取り付けられている。また、それぞれの先頭のリンク 196 a 乃至 d は一定の平坦部分 312 を有しており、この平坦部分 312 は発射ロッド 32 から

の円柱方向の負荷の方向に対して概ね垂直である。さらに、それぞれの後続のリンク 1 9 6 a 乃至 d はその先端部に一定の接触面部 3 1 4 を有しており、この接触面部 3 1 4 も上記円柱方向の負荷の方向に対して概ね垂直である。また、横方向の貫通穴 3 0 2 はそれぞれの先頭のリンク 1 9 6 a 乃至 d に対する後続のリンク 1 9 6 a 乃至 d の下方への旋回のための隙間を形成するために隣接している平坦部分 3 1 2 と接触面部 3 1 4 のそれぞれの下方の部分の間に一定のノッチ部 3 1 6 が形成されるように十分に離れている。しかしながら、隣接している平坦部分 3 1 2 および接触面部 3 1 4 のそれぞれの上側部分はそれぞれの先頭のリンクおよび後続のリンク 1 9 6 a 乃至 d が長手方向に整列する時に当接するように整合され、これにより、さらに上方に偏向することが妨げられている。図示のように、隣接している各リンク 1 9 6 a 乃至 d が水平である時に、それぞれの穴 3 0 2 およびピン 3 1 0 が発射ロッド 3 2 の作用線よりも下に配置される。さらに、負荷が発射トリガ 3 4 に加えられると、上記の牽引バイアス機構 2 1 0 が一定の押出負荷を上記の作用線に沿って加えて、連続的な水平方向のリンク 1 9 6 a 乃至 d に一体にバイアス力を加える。これにより、各ピボット・ピン 3 1 0 の上方において一定の作用線の発射力が加えられて、あらゆる先頭リンク 1 9 6 a 乃至 d が一定の剛性で直線状の構造に維持される。この結果、後続の各リンク 1 9 6 a 乃至 d における傾斜状の中央トラック 2 8 2 は上記爪 2 7 0 の先端側に突出している細いピン 2 7 2 をそれぞれの先頭のリンク 1 9 6 a 乃至 d におけるオス形の延伸部分 3 0 0 に対して係合させる。

10

#### 【0050】

上記前方のリンク 1 9 6 a はリンク連結部材 1 9 5 に先端側において取り付けられており、この連結部材 1 9 5 は上記発射ロッド 3 2 の基端部に連結する特徴部分を含むと共に各リンク 1 9 6 a 乃至 d に類似しているオス形の延伸部分 3 0 0 および平坦部分 3 1 2 を含み、これらの間には上記スチール・バンド 1 9 2 の先端側に配置されている端部 1 9 4 の各タブ 3 2 0 , 3 2 2 ( 図 8 ) を受容するための十分な間隔が設けられており、これらのタブ 3 2 0 , 3 2 2 はリンク 1 9 6 a をリンク連結部材 1 9 5 に取り付けられている同一のピボット・ピン 3 1 0 により取り付けられている。このような力における引き戻し力の供給はその力を発射ロッド 3 2 の長手軸およびリンク型ラック 2 0 0 の直線状の部分に沿って供給することにより摩擦力を有利に減少する。

20

#### 【0051】

また、上記傾斜状の中央トラック 2 8 2 とは異なる左側 3 0 4 における一定の歯付き状の上面部 2 2 2 を有することにより、発射トリガ 3 4 が異なる動作範囲のストロークにより動作される場合においても、上記の爪 2 7 0 とリンク型ラック 2 0 0 との間における一定の無係合式の強力な係合が有利に可能になる。さらに、この歯付きの上面部 2 2 2 は上記の利点に対応する遊び歯車 2 2 0 に対する一定の継続的な係合を行なう。

30

#### 【0052】

上記において各リンク 1 9 6 a 乃至 d の間における一定のピン留め式の U リンク接続が適宜に図示されているが、一定の弾性のまたは柔軟な接続手段も使用可能であることが当然に認識されると考える。加えて、4 個のリンク 1 9 6 a 乃至 d が図示されているが、種々の数および長さのリンクが発射の移動状態、半径または曲率等に応じて選択可能である。

40

#### 【0053】

##### 牽引バイアス機構

図 1 1 乃至図 1 4 において、上記リンク伝動型の発射機構 1 5 0 が一定のシーケンスにおいて示されており、このシーケンスは上記の牽引バイアス機構 2 1 0 ( すなわち、爪 2 7 0 、バイアス・ホイール 2 7 8 、およびバイアス・ランプ 2 8 0 ) が上記発射トリガ 3 4 の移動方向に積極的に応じる様式を示している。さらに、バイアス・ホイール 2 7 8 はバイアス・ランプ 2 8 0 に対して摩擦を伴って接触するので、このバイアス・ホイール 2 7 8 は爪 2 7 0 の完全な脱離または係合が達成される時に摺動する。

#### 【0054】

図 1 1 において、発射トリガ 3 4 は上記の牽引バイアス機構 2 1 0 がこの発射トリガ 3

50

4の移動のリンク型ラック200に対する係合の開始を始める位置まで部分的に押されている。特に、上記のバイアス・ホイール278はバイアス・ランプ280の基端部に接触しているため、左側から見た場合に反時計方向に回転し始めており、これにより、爪270に対して回転が与えられて、リンク型ラック200からの脱離が始まる。次に、図12において、爪270が完全に回転して上記第1のリンク196aにおける傾斜状の中央トラック282に対して係合状態になるために十分な一定の距離だけ進行して、上記リンク連結部材195に当接することにより一定の発射動作が発射ロッド32に伝達している。また、図13においては、発射トリガ34および全体の発射機構150がほとんど完全な移動位置まで移動し続けていて、この移動の間に上記バイアス・ホイール278がバイアス・ランプ280に沿って摺動している。この発射ストロークの終了時において、爪270の遠い方の下方のエッジ部分(図8)が上記閉鎖ヨーク162における基端側および上方に面しているベベル状の表面部分284に接触して、その爪270を一定のリンク196に対する係合から持ち上げることににより、そのリンク型ラック200の後退を可能にする。

10

**【0055】**

さらに、図14において、発射トリガ34はバイアス・ホイール278がバイアス・ランプ280において基端側に牽引力を得て、左側から見た場合に、時計方向の回転を生じて、上記爪270を上昇させるために十分に放出されている。この場合に、上記リンク型ラック200におけるランプ状の中央トラック282の傾斜が基端側に向いていれば、上記発射機構150は別の発射ストロークまたは一定の後退過程に備えて基端側に移動することが妨げられない。

20

**【0056】**

なお、上記の牽引バイアス機構210が少なくとも1回のストロークを実行する一定の器具において実施可能であることが当然に認識されると考える。

**【0057】****抗バックアップ機構**

上述したように、抗バックアップ機構250は各発射ストロークの間に係止して、発射の移動が達成されるか使用者が引き戻すことを選択するまで、発射ロッド32および発射機構150が後退することを阻止する。図15において、抗バックアップ機構250が一定の係止状態の位置で示されている。この場合に、抗バックアップ解除レバー248は最も基端側の位置にあり、抗バックアップ・カム・スロット・チューブ252を回転して抗バックアップ・カム・チューブ268に係合させることにより一定の最小の長手方向の長さを形成して係止プレート266のための一定の増大した空間部分を形成している。この係止プレート266は抗バックアップ圧縮ばね264により示されている角度でその先端部分が傾いており、図16において示されているように発射ロッド32の上にかみ合っている。

30

**【0058】**

図16において、フレーム28の基端部400は半分のスプール部分402を含み、このスプール部分402が抗バックアップ圧縮ねじ264をその先端側の環状リング404に当接させた状態で受容している。このねじ264の基端側において、フレーム28は一定の上部の基端側に開口しているトラフ406を有しており、このトラフ406はフレーム28の内部に連通している。抗バックアップ・プレート266はばね264に隣接して開口しているトラフ406の中に嵌合するために一定の概ね平坦なプレートの形状を有している。さらに、中央オリフィス408がこのプレート266の中に貫通している。特に、この開口しているトラフ406から露出している抗バックアップ・プレート266の上部は上方に突出してばね264からの力を受けている。一方、抗バックアップ・プレート266の下部は長手方向に沿って拘束されていて、ばね264には接触していない。したがって、抗バックアップ・カム・チューブ268により拘束されない限り、この抗バックアップ・プレート266の上部はその先端部分が基端側に押し動かされて、この抗バックアッププレート266の中の中央オリフィス408が発射ロッド32に対してかみ合う。

40

50

## 【 0 0 5 9 】

図 17 において、抗バックアップ機構 250 が無係止状態として示されている。この場合に、抗ロック解除レバー 248 は右側に横に移動しており、抗バックアップ・ヨーク 256 を右側に移動しており、これにより、抗バックアップ・カム・スロット・チューブ 252 が一定の基端側の位置から見た場合に反時計方向に回転する。この結果、抗バックアップ・カム・スロット・チューブ 252 のカム面 410 が抗バックアップ・カム・チューブ 268 における基端側の切出部分 412 から分離して、この切出部分 412 を抗バックアップ・プレート 266 に向けて先端側に移動するように押し出すことにより、このプレート 266 がさらに一定の垂直方向の無係止状態の位置に移動して抗バックアップ圧縮ばね 264 を圧縮する。

10

## 【 0 0 6 0 】

図 18 において、発射トリガ 34 が 2 回だけ発射された後の抗バックアップ解除レバー 248 と指示歯車 230 の右側との間の相互作用が示されている。一定のレバー開口部 420 が抗バックアップ解除レバー 248 の中に延在して指示歯車 230 の右側から外側に延在している一定の湾曲状のランプ 434 を受容してこれに対して相互作用する。これにより、指示歯車 230 が抗バックアップ解除レバー 248 を先端側に駆動すると、この解除レバー 248 は抗バックアップ解除ボタン 42 の底に到達してこのボタン 42 を一定のボタン・レセプタクル 422 の中に移動させると共に抗バックアップ機構 250 から脱離し、さらに、基端側に駆動すると、この動作により抗バックアップ解除ボタン 42 が図示のように露出すると共に、抗バックアップ解除レバー 248 を右側に押し出して、抗バックアップ機構 250 が作動する。この場合に、上記の抗バックアップ・ヨーク 256 が抗バックアップ・ヨーク・ピン 258 (図示されていない) と共に一定の長手方向のスロット型の接続により上記の動作を可能にする。これらの抗バックアップ解除レバー 248 の動作は一定の指示ピン 432 の周囲のほぼ 1/4 を囲っている湾曲状のランプ 430 により生じ、このピン 432 の回りを指示歯車 230 が回転する。さらに、この湾曲状のランプ 430 における最も時計方向側の部分 (右側から見た場合) またはピーク部分 434 が指示歯車 230 の表面から右側に最も遠くまで突出している。また、上記湾曲状のランプ 430 における最も反時計方向側の部分または入口部分 436 が指示歯車 230 の表面と同一面状になっている。

20

## 【 0 0 6 1 】

図 18 乃至図 25 において、レバー開口部 420 は一定の水平なスロット 440 を伴って形付けられており、このスロット 440 は抗バックアップ解除レバー 248 に対して利用可能な上記の基端側および先端側の移動を定めており、指示ピン 432 がこの水平スロット 440 の中に延在している。さらに、上部凹部 442 および下部凹部 444 が垂直方向に広がってこの水平スロット 440 に連通しており、上記湾曲状のランプ 430 における最も時計方向側の部分 434 が抗バックアップ解除レバー 248 を長手方向に移動する角度的な位置を定めている。これらの上部および下部の凹部 442, 444 は正常な発射が終わるまで抗バックアップ解除レバー 248 に接触することなくそれぞれの凹部 442, 444 の中に湾曲状のランプ 430 が入ることを可能にする大きさを有している。上記レバー開口部 420 は抗バックアップ機構 250 の長手軸の上方にあるので、一定の右方向の力が抗バックアップ・カム・スロット・チューブ 252 の回転力を生じる。

30

40

## 【 0 0 6 2 】

図 20 において、抗バックアップ解除レバー 248 および指示歯車 230 がそれぞれの初期状態において示されており、この状態は閉鎖トリガ 26 が作動中の時間を通して維持される。特に、抗バックアップ解除レバー 248 は先端側に位置決めされており、抗バックアップ解除ボタン 42 の底に到達しており、この解除ボタン 42 はそのボタン・レセプタクル 422 の中にある。この場合に、湾曲状のランプ 430 はその最も反時計方向の側にあり、そのピーク部分 434 はレバー凹部 420 における下部凹部 444 の一定の基端側の垂直な表面の先端側に近接しているほぼ 6 時の維持にあり、そのランプ 430 の入口部分 436 は約 3 時の位置にある。

50

## 【0063】

図21において、発射トリガ34の最初の発射ストロークが行なわれており、この場合に、ピーク部分434は下部凹部444の基端側の垂直な表面に対して作用しており、湾曲状のランプ430は約9時の位置まで時計方向に回転している。これにより、抗バックアップ解除レバー248は基端側に移動して抗バックアップ解除ボタン42をボタン・レセプタクル422から露出させると共に抗バックアップ機構250を作動している。この場合に、完全な発射ストロークの所望の数に対する指示歯車230の時計方向の回転率の関係は湾曲状のランプ430が、図22において示されているように、次の発射ストロークが行なわれる時に無障害状態を継続するように選択されており、図22においては、2個の発射ストロークが完了して、上記のピーク部分が約12時の位置に移動している。この結果、ピーク部分434は上部凹部442の先端側の垂直なエッジ部分の基端側に近接して、次の発射ストロークが抗バックアップ解除レバー248に作用して先端側への水平な移動を生じるように位置決めされる。この場合に、これらの発射ストローク中に湾曲状のランプ430が指示ピン432の基端側に存在していることに注目されたい。その後、解除ボタン42を押すと、レバー開口部420の基端側のエッジ部分が湾曲状のランプ430の上に乗上げて、図19において示されているように抗バックアップ解除レバー248を傾ける。

10

## 【0064】

図23において、最終の発射ストロークが行なわれており、この間に、ピーク部分434は約3時の位置に移動しているが、水平スロット440の基端部は指示ピン432に向かって移動していて、抗バックアップ解除ボタン42の底に到達して、抗バックアップ機構250を解除すると共にリンク伝動型の発射機構150の後退を開始している。

20

## 【0065】

図24において、無係止状態の抗バックアップ機構250はばねの力によるリンク型ラック200の後退が生じることを可能にしており、これによりさらに、指示歯車230の、右側から見た場合の、一定の反時計方向の回転が生じる。この結果、発射機構150が後退し始めると、指示歯車230の反時計方向の回転により湾曲状のランプ430の角度付きの表面が摺動して上部凹部442の基端側のエッジ部分に接触する。さらに、指示歯車230の継続された回転により、湾曲状のランプ430がバックアップ解除レバー248の下に駆動されて、このレバー248が図19において示されている位置まで傾斜または偏向する。このバックアップ解除レバー248の傾斜の動作はリンク型ラック200の後退中に湾曲状のランプ430によるこのレバー248の長手方向の移動を阻止するために行なわれる。なお、抗バックアップ機構250が発射シーケンスの終了時に自動的に無係止状態になった後にリンク型ラック200がその最後のストロークの終了時に後退しない場合には、上記の指示ノブ40（図20乃至25において示されていない）がそのリンク型ラック200を後退させるために余分な力を供給する。さらに、図22において示されているような、発射機構150の部分的な発射の間に、解除ボタン42を押すことにより、抗バックアップ機構250を無係止状態にするためにバックアップ解除レバー248を先端側に移動してリンク型ラック200を後退させることも可能であることが当然に認識されると考えられる。

30

40

## 【0066】

また、上記レバー開口部420の形状および弓形ランプ430の弓形の大きさが例示的であり、異なる数の発射ストロークに対応して構成される一定のハンドルに適合するために変更可能であることが当然に認識されると考える。

## 【0067】

また、上記の指示歯車230およびレバー開口部420の相互作用により形成されている回転式の解除機構が別の連結手段に置き換えることができることが当然に認識されると考える。

## 【0068】

開口ロックアウト機構

50

図 26 において、外科ステーブル用および切断用の器具 10 がその初期的な開口状態にあり、閉鎖トリガ 26 および発射トリガ 34 が前方にあって、リンク型ラック 200 が後退している。上述したように、この無発射状態において、指示歯車 230 はその円形の隆起部 242 における開口部 240 を係止アーム 172 の上面部 244 に対して配置しており、この係止アーム 172 は通常においてハウジング構造体 182 と閉鎖解除ボタン 38 の内側の先端面 178 との間において圧縮ばね 180 の作用により開口部 240 から下側に回転する。図 26 においては、閉鎖解除ボタン 38 が押されていて、上記の上面部 244 が開口部 240 の中に入っている。さらに、図 27 において、上記の閉鎖トリガ 26 および係止アーム 172 はこの閉鎖トリガ 26 のピストル・グリップ 36 に対する閉鎖および発射トリガ 34 の発射のための位置への揺動の後に挟まれて当接している。この場合に、伸びた閉鎖ばね 180 により分かるように、閉鎖解除ボタン 38 は押されていない。この結果、上記係止アーム 172 の上面部 244 は円形の隆起部 242 の下方に揺動しており、指示歯車 230 は無係止状態になって反時計方向に自由に回転する。この係止アーム 172 の下方への移動は指示歯車 230 および接続しているリンク伝動型発射機構 150 を無係止状態にして、発射トリガ 34 を作動可能にする。これにより、指示歯車 230 がその後の発射を伴って回転し続けている時に、閉鎖解除ボタン 38 は挟まれた状態の閉鎖トリガ 26 を解除することを妨げられる。

10

#### 【0069】

##### 位置指示手段および解除機構

図 28 において、一定の外科ステーブル用および切断用の器具 610 はいずれかの手により容易に作動できる一定の差込式の発射レトラクタとして機能する一定の上部接触可能な後退レバー 642 を構成するために上方に延出している代替的な指示装置 640 により置き換えられている指示後退ノブを有している。この器具は先端側に移動している閉鎖トリガ 26 および発射トリガ 34 および開口状態のエンド・エフェクタ 12 により示されているように、開いた無発射状態で示されている。発射が開始されていない場合に、上記の後退レバー 642 は通常においてハンドル・ハウジング 154 に近接して先端側に回転している。この指示装置 640 は既に説明されているように前述の遊び歯車 220 および一定の発射機構 150 に連結可能であり（図示されていない）、この場合に、その後退レバー 642 は上記連結型の伝動機構が発射する時に基端側に回転して、その発射の視覚的な指示を行なうと共に一定の回転式の位置指示装置としてこれに一定の手動による先端側の力を加えることにより自動的な後退を補助する一定の手段を可能にしており、この実施形態においてこのレバー 642 を上記の遊び歯車 220 に取り付けることが必要であるのでその回転の方向を逆にする必要がある。

20

30

#### 【0070】

図 29 において、別の代替的な発射機構 650 は上述した上部接触可能な後退レバー 642 および指示装置 640 を含み、この指示装置 640 は一定の歯付き領域 668 の中において第 1 および第 2 の休止領域 662, 664 を有する一定の指示歯車 660 に連結している。第 1 の休止領域 662 は後退レバー 642 がハンドル・ハウジング 154 に近接しているその先端側の位置にある時に遊び歯車 220 に対して配置される。これにより、この遊び歯車 220 は長手方向に移動するリンク型ラック 200 による駆動に応じて自由に時計方向および反時計方向に回転することが可能になる。上記の E - ビーム 80（図 29 において示されていない）が何らかの理由でエンド・エフェクタ 12 の中に差し込まれて上記組み合わせ式の引張 / 圧縮ばね 184 により基端側に後退できない場合に、外科医が後退レバー 642 を基端側に引っ張ることにより指示歯車 660 を、左側から見た場合に、時計方向に回転することができる。この後退レバー 642 の回転移動により、指示歯車 660 が回転して、上記第 1 および第 2 の休止部分 662, 664 の間にある一定の湾曲状の歯の部分 670 が遊び歯車 220 の歯に接触して後退レバー 642 を発射機構 650 に操作可能に連結する。

40

#### 【0071】

上記の連結状態になると、外科医は後退レバー 642 に余分な力を加えて発射機構 65

50

0を後退させることが可能になり、これにより、遊び歯車220が反時計方向に回転して、リンク型ラック200が基端側に長手方向に沿って移動することによりE-ビーム80が後退する。さらに、後退レバーが図30の位置まで回転すると、遊び歯車220が湾曲状の歯の部分670から外れて、第2の休止領域664により後退レバー642から分離する。この位置において、力を加えることにより差し込まれた状態の発射機構650が自由になり、組み合わせ式の引張/圧縮ばね184がリンク型ラック200を完全に後退させる。

#### 【0072】

さらに、別の設計(図示されていない)は上記の後退レバー642と指示歯車660との間に一定のスプラグ(Sprague)クラッチまたはその等価物(図示されていない)等のような一定のワン・ウェイ型のスリップ・クラッチの追加を含む。また、前述の設計において、後退レバー642の動作範囲はその範囲の各端部におけるハンドル・ハウジング154との接触または一定の完全な回転よりも小さい動作により制限されている。このことはその後退レバー642の一方の移動に対応して発射システム650が後退できる距離を制限している。さらに、後退レバー642と支持歯車660との間に上記のワン・ウェイ・スリップ・クラッチを追加することにより、その後退レバー642が後方に(先端側から基端側に)回転する時に指示歯車660に対して操作可能に係合してこのレバーが前方に(基端側から先端側に)移動する時に脱離することが可能になる。このことは後退レバー642における多数回の引張動作を可能にすることによりその発射機構650の完全な後退を確実にしている。また、第2の休止領域664は歯対歯の係合をさらに確実にするために上記指示歯車660から除去することも可能である。加えて、一定のクラッチ機構を含むことにより上記後退レバーが使用後にハンドルの近くまで回転することが可能になる。

#### 【0073】

使用において、外科医は上記のエンド・エフェクタ12および軸部18を一定のカニューレまたはトロカールを通して一定の外科部位に位置決めし、ステーブル処理および切断処理を行なう組織を把持するために対向している顎部材としてのアンビル14および細長い通路16を配置する。このエンド・エフェクタ12の位置が満足されると、閉鎖トリガ26がハンドル20のピストル・グリップ36に向けて完全に押されて、この閉鎖トリガ26の上側部分160が閉鎖解除ボタン38に旋回可能に取り付けられている係止アーム172に対して係止する。その後、発射トリガ34が所定の回数だけ押されて放されることにより発射ロッド32を軸部18に沿ってエンド・エフェクタ12の中のE-ビーム80まで駆動するために完全な発射の移動動作が行なわれる。この発射の間に、抗バックアップ機構250は一定の係止状態にあり、抗バックアップ・プレート266はその先端部が後方に移動して発射ロッド32のいずれかの基端側部分にかみ合うことが可能になる。この先端側への発射動作はリンク伝動型の発射機構150により発射ロッド32に賦与され、この発射機構150は発射ロッド32に基端側において取り付けられているリンク型ラック200を含み、その各リンク196a乃至dはそれぞれの隣接しているリンク196a乃至dにピン留めされていて、ピストル・グリップ36の中に沿って下方に屈曲することが可能であるが上方には屈曲せず、各リンク196a乃至dの間において各ピボット・ピン310の上方において加えられる一定の力により直線状になる時に一定の剛性の構造体を形成する。具体的に言えば、発射トリガ34に連結している牽引バイアス機構210がバイアス・ホイール278を含み、このバイアス・ホイール278がハンドル・ハウジング154に摩擦を伴って連結していて、一定の先端側の発射動作が爪270に一定の係合用のバイアス力を加えて、この爪270を押し出してリンク型ラック200に対して係合させるようになっている。このストロークの終了時に、上記の爪270は閉鎖ヨーク162における角度の付いた表面284に対して接触することにより上記リンク196に対する発射用の係合状態から持ち上げられる。その後、発射機構150の戻り動作により、バイアス・ホイール278が爪270に逆のバイアス力を加えて、この爪270をリンク型ラック200の上方に保持し、これにより、このリンク型ラック200はその位置が

10

20

30

40

50

抗バックアップ機構 250 により保持される。さらに、完全な発射の移動時に、指示歯車 230 が湾曲状のランプ 430 を含み、このランプ 430 が抗バックアップ解除レバー 248 を作動し、この抗バックアップ解除レバー 248 が抗バックアップ・プレート 266 を一定の無係止状態に押し込み、これにより、リンク型ラック 200、さらに発射ロッド 32 が組み合わせ型の引張/圧縮ばね 184 において保存されている一定の圧縮力により後退することが可能になる。この結果、上記のリンク型ラック 200 がハンドル・グリップ 36 の中に後退する。あるいは、各発射ストロークの間に、外科医は抗バックアップ解除ボタン 42 を押すことができ、これにより、抗バックアップ・レバーが傾斜する。その後、指示ノブ 40 は外科医が発射の進行程度を知ることおよび拘束されている E-ビーム 80 の後退を補助することを好都合に可能にすることができる。

10

## 【0074】

以上において、本発明が幾つかの実施形態の説明により例証されていて、これらの例示的な実施形態が相当に詳細に説明されているが、添付の特許請求の範囲をこれらの詳細に制限することまたは何らかの意味で限定することは本特許出願の目的ではない。さらに、付加的な利点および変更例は当該技術分野における熟練者において容易に明らかになると考えられる。

## 【0075】

例えば、上記の外科ステープル用および切断用の器具 10 は本明細書において別々の異なる閉鎖用および切断用の動作を有していて、臨床的な柔軟性を提供している。しかしながら、本発明に対して一貫している種々の適用例が単一の使用者の動作を一定の器具を閉じて発射する一定の発射動作に変換する一定のハンドルを含み得ることが当然に認識され

20

## 【産業上の利用可能性】

## 【0076】

本発明は外科一定のステープル器具に適用可能であり、このステープル器具は分離している開口処理および発射処理の利点を有しているが、部分的に発射されている時に一定の挟まれた状態の実行部分を開口する試みを阻止するためにハンドルの中に一定の開口ロックアウト機構を含む。

## 【0077】

本発明の具体的な実施態様は以下のとおりである。

30

(1) 外科器具において、

一定の発射動作および一定の閉鎖動作に応じて動作する一定の細長い実行部分、

前記細長い実行部分に接続している一定のハンドル部分を備えており、このハンドル部分が

一定の無発射状態の位置と一定の完全な発射状態の位置との間において前記発射動作を行なうように操作可能に構成されている一定の発射機構、

一定のロックアウト面部を含む一定の指示部材を含み、この指示部材が前記無発射状態の位置にある発射機構に応じて前記ロックアウト面部を一定の無係止状態の位置に位置決めし、さらに

前記閉鎖動作を行なうように操作可能に構成されていて、一定の開口位置と一定の閉鎖位置との間において移動可能であり、その閉鎖位置において係止可能である一定の閉鎖トリガを含み、さらに前記細長い実行部分が

40

一定の不作動状態の位置から一定の作動状態の位置まで移動して前記指示部材のロックアウト面部が前記無係止状態の位置にある時に前記閉鎖トリガの係止を解除することができる一定の係止解除制御装置を備えている外科器具。

(2) 前記ハンドルがさらに一定のハウジングを含み、前記係止解除制御装置が一定の露出しているアクチュエータに連結している一定の係止アームを含み、前記閉鎖トリガが前記ハウジングに旋回可能に連結していて一定の露出しているアクチュエータを含み、さらにこの閉鎖トリガが前記ハウジングに旋回可能に連結していて一定の閉鎖状態の位置において前記閉鎖トリガを係止するために前記係止アームに係合可能な一定の上側部分を含

50

む実施態様(1)に記載の外科器具。

(3)前記指示部材が前記係止解除制御装置の係止アームに対して一定の不連続状の円形の係止面部を与えている一定のホイールを含む実施態様(2)に記載の外科器具。

(4)外科器具において、

一定の発射動作および一定の閉鎖動作に応じて動作する一定の細長い実行部分、

一定の無発射状態の位置と一定の完全な発射状態の位置との間において前記発射動作を行なうように操作可能に構成されている一定の発射機構、

前記実行部分を閉鎖および開口するように操作可能に構成されている一定の閉鎖機構、および

前記実行部分が完全に閉鎖した位置にある時にその実行部分を挟み、一定のオペレータの命令に応じて前記発射機構が一定の無発射状態の位置にある時にのみ前記閉鎖機構の係止を解除するための一定の閉鎖解除手段を備えている外科器具。 10

【0078】

以下の添付図面は本明細書に含まれていてその一部を構成して、本発明の幾つかの実施形態を例示しており、上記の本発明の一般的な説明および各実施形態の詳細な説明と共に、本発明の諸原理を説明するために役立つ。

【図面の簡単な説明】

【0079】

【図1】一定の閉鎖チューブおよび発射ロッドを露出するために一定の軸部が部分的に切除されている一定の開口(開始)状態にある外科ステープル用および切断用の器具の右側面図である。 20

【図2】図1の外科ステープル器具の一定の先端側部分における一定のエンド・エフェクタの長手方向に沿う断面部分における線2-2に沿う左側面図である。

【図3】図2のエンド・エフェクタの前方斜視図である。

【図4】図1の外科ステープル用および切断用の器具における一定の実行部分の分解斜視図である。

【図5】図1の外科器具における図3のエンド・エフェクタの断面における左側面図を示しており、この断面は図3の線5-5に概ね沿っていて、一定のステープル・カートリッジの各部分を現すと共にその長手方向の中心線に沿う発射バーも示している。

【図6】発射バーが完全に発射された後の図5のエンド・エフェクタの断面における左側面図を示している。 30

【図7】左側のハンドル・ハウジングが除去されている状態の図1の外科ステープル用および切断用の器具におけるハンドルの左側面図である。

【図8】図7のハンドルの分解斜視図である。

【図9】図7のハンドルにおけるリンク伝動型発射機構の上昇している後部左側の適当な位置から見た斜視図である。

【図10】図9の発射機構におけるリンク型ラックの詳細な左側面図である。

【図11】リンク型ラックの傾斜した中央トラックおよび発射機構の爪の長手軸に概ね沿う断面における左側面図であり、さらに発射トリガ、バイアス・ホイールおよび牽引バイアス機構の傾斜部を示しており、一定の発射ストローク中の一定の動作シーケンスを示している。 40

【図12】リンク型ラックの傾斜した中央トラックおよび発射機構の爪の長手軸に概ね沿う断面における左側面図であり、さらに発射トリガ、バイアス・ホイールおよび牽引バイアス機構の傾斜部を示しており、一定の発射ストローク中の一定の動作シーケンスを示している。

【図13】リンク型ラックの傾斜した中央トラックおよび発射機構の爪の長手軸に概ね沿う断面における左側面図であり、さらに発射トリガ、バイアス・ホイールおよび牽引バイアス機構の傾斜部を示しており、一定の発射ストローク中の一定の動作シーケンスを示している。

【図14】リンク型ラックの傾斜した中央トラックおよび発射機構の爪の長手軸に概ね沿 50

う断面における左側面図であり、さらに発射トリガ、バイアス・ホイールおよび牽引バイアス機構の傾斜部を示しており、一定の発射ストローク中の一定の動作シーケンスを示している。

【図 1 5】図 1 の外科ステープル用および切断用の器具における一定の係止状態にある抗バックアップ機構の先端側部分を露出するために部分的に分解されている右側面図である。

【図 1 6】抗バックアップ・カム・チューブを除去した状態の図 1 5 における抗バックアップ機構の上部の後部右側の適当な位置から見た斜視図である。

【図 1 7】図 1 の外科ステープル用および切断用の器具における一定の無係止状態にある抗バックアップ機構の先端側部分を露出するために部分的に分解されている右側面図である。

【図 1 8】図 1 の外科ステープル用および切断用の器具における一定の無係止状態にある抗バックアップ機構の先端側部分を露出するために部分的に分解されている右側面図である。

【図 1 9】図 1 の外科ステープル用および切断用の器具の後面図であり、仮想線における一定の係止状態および一定の無係止状態にある抗バックアップ解除レバーを露出するためにハンドル・ハウジングの左半分の外殻部が除去されている。

【図 2 0】図 1 8 の抗バックアップ解除レバーの詳細図であり、一定の発射シーケンスにおける無発射状態を示している。

【図 2 1】図 1 8 の後バックアップ解除レバーの詳細図であり、一定の発射シーケンスにおける 1 回の発射ストロークの状態を示している。

【図 2 2】図 1 8 の後バックアップ解除レバーの詳細図であり、一定の発射シーケンスにおける 2 回の発射ストロークの状態を示している。

【図 2 3】図 1 8 の後バックアップ解除レバーの詳細図であり、一定の発射シーケンスにおける 3 回の発射ストロークの状態を示している。

【図 2 4】図 1 8 の後バックアップ解除レバーの詳細図であり、一定の発射シーケンスにおける戻りまたは解除ボタンが押されている状態を示している。

【図 2 5】図 1 8 の後バックアップ解除レバーの詳細図であり、一定の発射シーケンスにおける完全に戻っている状態を示している。

【図 2 6】外科ステープル用および切断用の器具の上部左側の先端側の適当な位置から見た斜視図であり、それぞれロックアウトが解除されて閉鎖解除ボタンが押された状態の一定の初期的な位置、およびその後の一定のロックアウト状態が初期的な発射の間に活性化されている位置にある、一定の閉鎖解除ロックアウト機構を露出するためにハンドル・ハウジングの右半分の外殻部が除去されている。

【図 2 7】外科ステープル用および切断用の器具の上部左側の先端側の適当な位置から見た斜視図であり、それぞれロックアウトが解除されて閉鎖解除ボタンが押された状態の一定の初期的な位置、およびその後の一定のロックアウト状態が初期的な発射の間に活性化されている位置にある、一定の閉鎖解除ロックアウト機構を露出するためにハンドル・ハウジングの右半分の外殻部が除去されている。

【図 2 8】図 1 に類似しているが一定の上部の接触可能な後退レバーを含む一定の開口状態にある外科ステープル用および切断用の器具の斜視図である。

【図 2 9】図 2 8 の外科ステープル用および切断用の器具の左側面図であり、遊び歯車に対して第 1 の一時停止領域を与えている一定の断続的に歯の付いている指示歯車を露出するためにハンドル・ハウジングの左半分の外殻部が除去されている。

【図 3 0】図 2 8 の外科ステープル用および切断用の器具の左側面図であり、遊び歯車に対して第 2 の一時停止領域を与えている一定の断続的に歯の付いている指示歯車を露出するためにハンドル・ハウジングの左半分の外殻部が除去されている。

【符号の説明】

【 0 0 8 0 】

1 0 外科ステープル用および切断用の器具

10

20

30

40

50

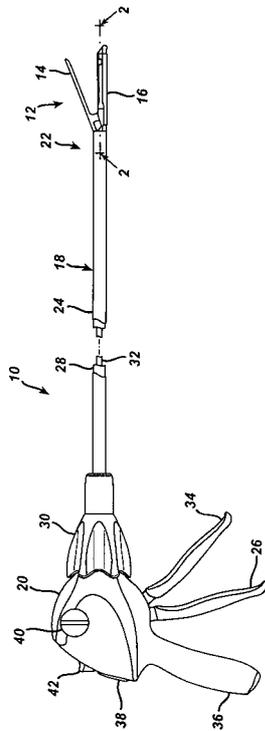
1 2	エンド・エフェクタ	
1 4	アンビル	
1 6	細長い通路	
1 8	軸部	
2 0	ハンドル	
2 2	実行部分	
2 4	閉鎖チューブ	
2 8	フレーム	
3 0	回転ノブ	
3 2	発射ロッド	10
3 4	多数回ストローク式発射トリガ	
3 6	ピストル・グリップ	
3 8	閉鎖解除ボタン	
4 0	指示後退ノブ	
4 2	抗バックアップ解除ボタン	
5 0	アンビル面	
6 6	発射トラフ部材	
7 6	発射バー	
7 8	案内部材	
8 0	E型ビーム	20
8 2	ステーブル・カートリッジ	
8 8	ウエッジ・スレッド・ドライバ	
9 0	ステーブル・ドライバ	
9 2	ステーブル	
9 6	ステーブル孔	
9 8	ステーブル形成溝	
1 0 4	切断面	
1 1 2	アンビル・ポケット	
1 1 4	アンビル・スロット	
1 5 0	リンク伝動型発射機構	30
1 5 2	閉鎖トリガ・ピン	
1 5 4	ハンドル・ハウジング	
1 5 6	右半分外殻部	
1 5 8	左半分外殻部	
1 7 2	係止アーム	
1 8 0	圧縮ばね	
1 8 2	ハウジング構造	
1 9 2	スチール・バンド	
1 9 6	リンク	
2 0 0	ラック	40
2 0 2	発射トリガ・ピン	
2 1 0	後退バイアス機構	
2 2 0	遊び歯車	
2 2 2	歯付き状面部	
2 3 0	指示歯車	
2 4 2	円形リッジ	
2 4 8	抗バックアップ解除レバー	
2 5 0	抗バックアップ機構	
2 6 0	カム・スロット・チューブ・ピン	
2 6 6	抗バックアップ・プレート	50

- 2 6 8 抗バックアップ・カム・チューブ
- 2 7 0 爪
- 2 7 8 バイアス・ホイール
- 2 8 0 バイアス・ランプ
- 2 8 2 傾斜状の中央トラック
- 3 0 0 オス形延出部
- 3 1 0 ピボット・ピン
- 4 0 0 フレーム基端部
- 4 1 0 カム・スロット・チューブのカム面
- 4 3 0 湾曲状ランプ
- 4 4 0 水平スロット
- 6 1 0 外科ステープル用および切断用器具
- 6 4 0 指示装置
- 6 4 2 後退レバー
- 6 5 0 別の発射機構
- 6 6 0 指示歯車
- 6 6 2 第1の一時停止領域
- 6 6 4 第2の一時停止領域
- 6 6 8 歯付き領域
- 6 7 0 湾曲状の歯部

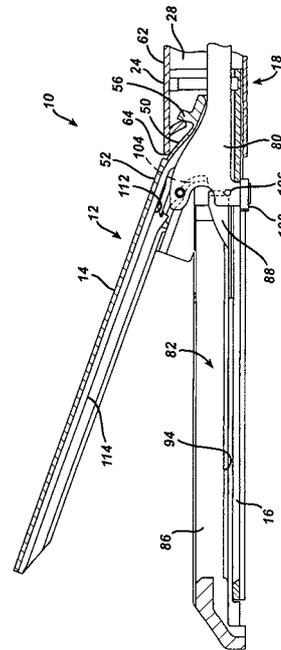
10

20

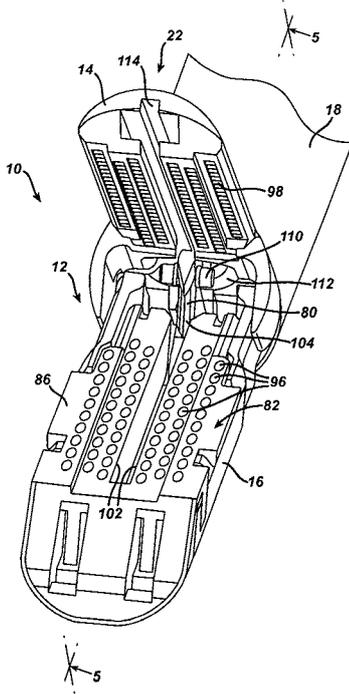
【 図 1 】



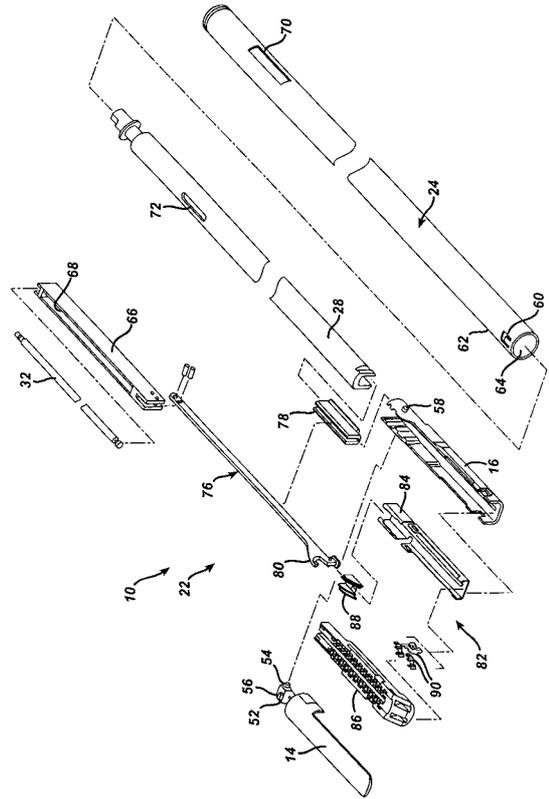
【 図 2 】



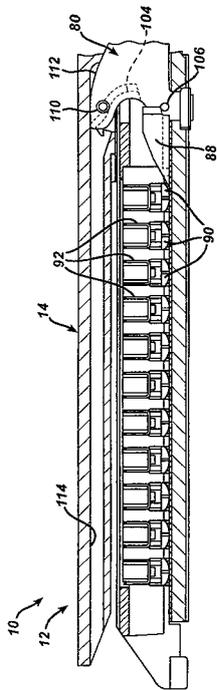
【 図 3 】



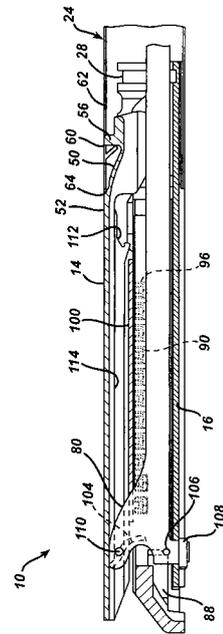
【 図 4 】



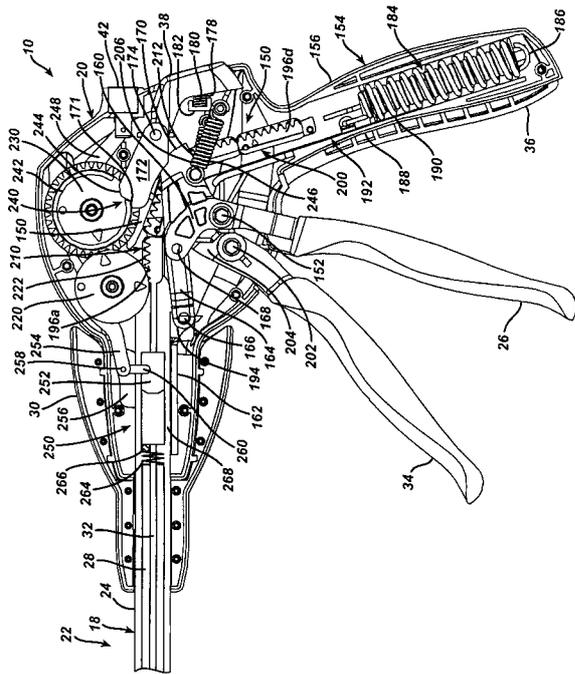
【 図 5 】



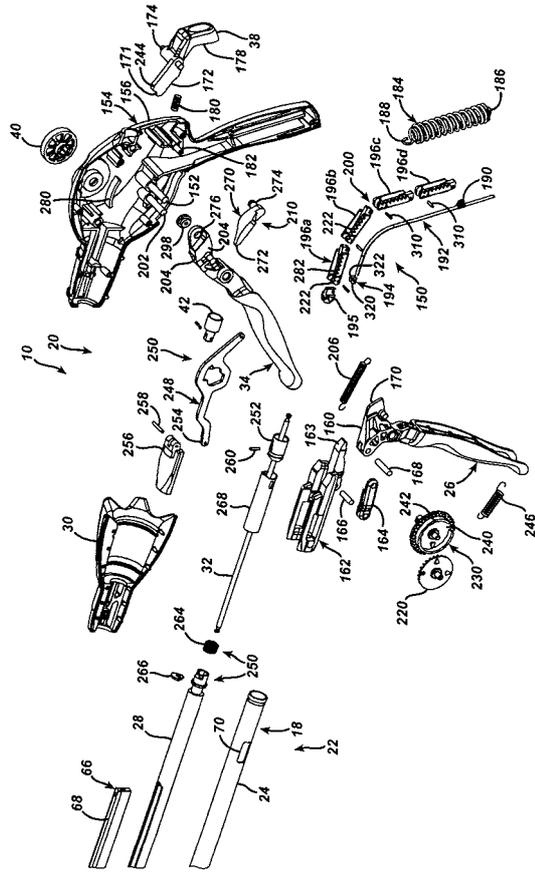
【 図 6 】



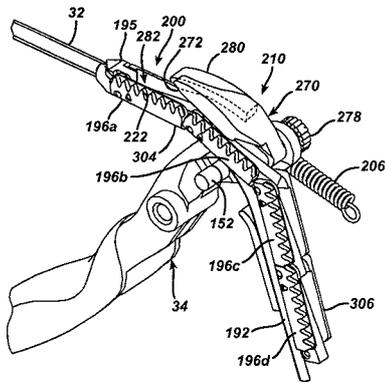
【 図 7 】



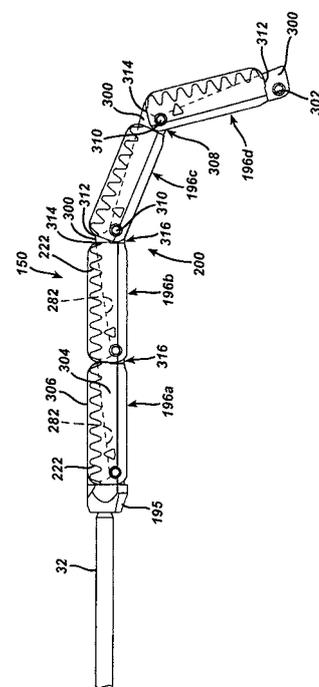
【 図 8 】



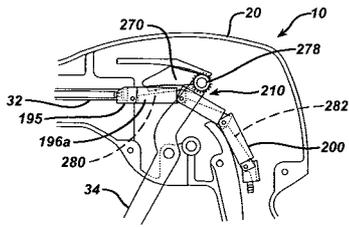
【 図 9 】



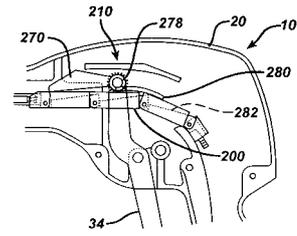
【 図 10 】



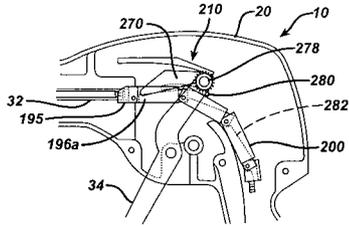
【 図 1 1 】



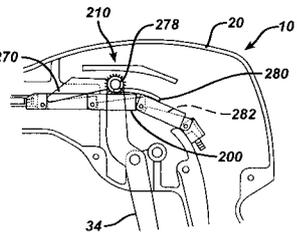
【 図 1 4 】



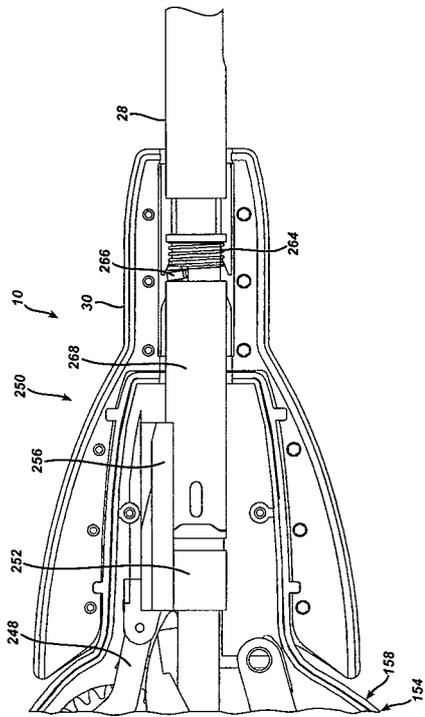
【 図 1 2 】



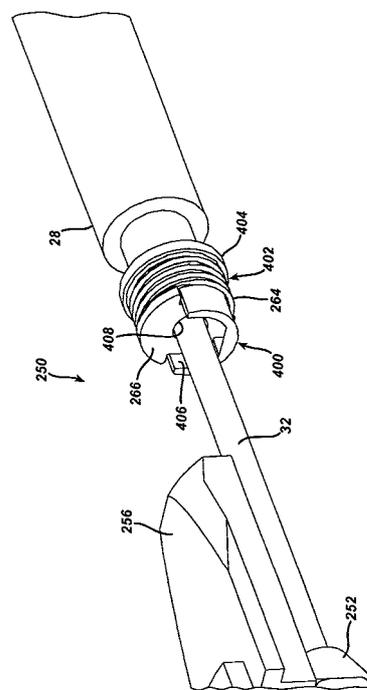
【 図 1 3 】



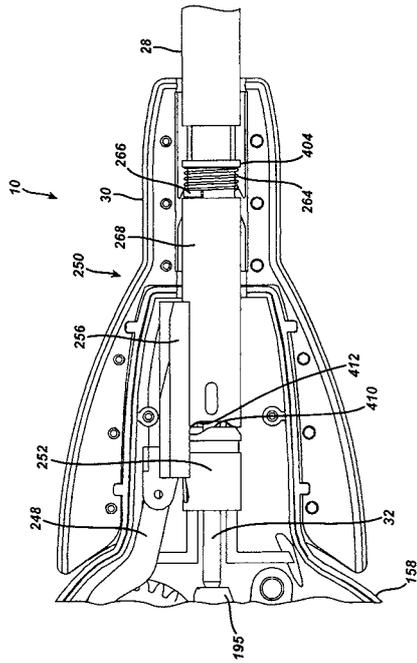
【 図 1 5 】



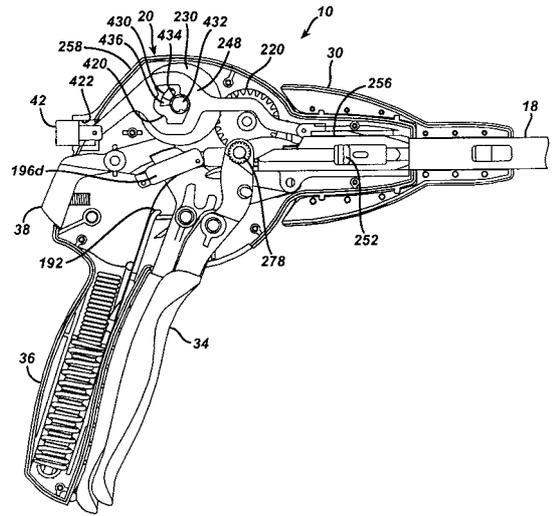
【 図 1 6 】



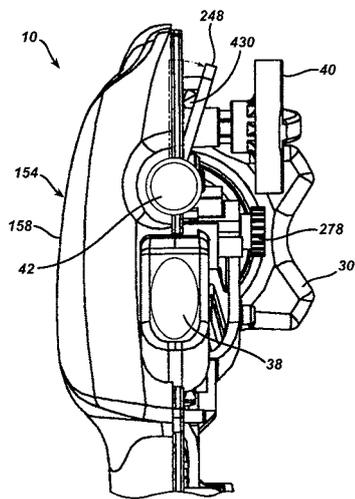
【 図 17 】



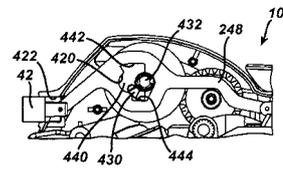
【 図 18 】



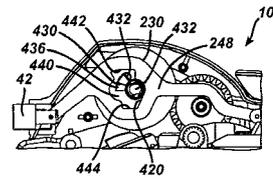
【 図 19 】



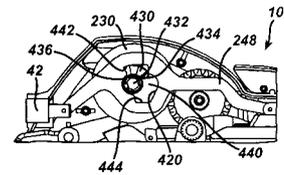
【 図 21 】



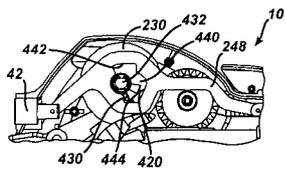
【 図 22 】



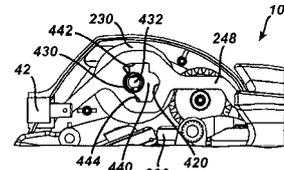
【 図 23 】



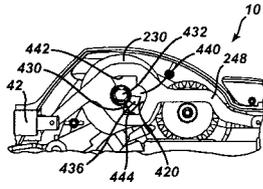
【 図 20 】



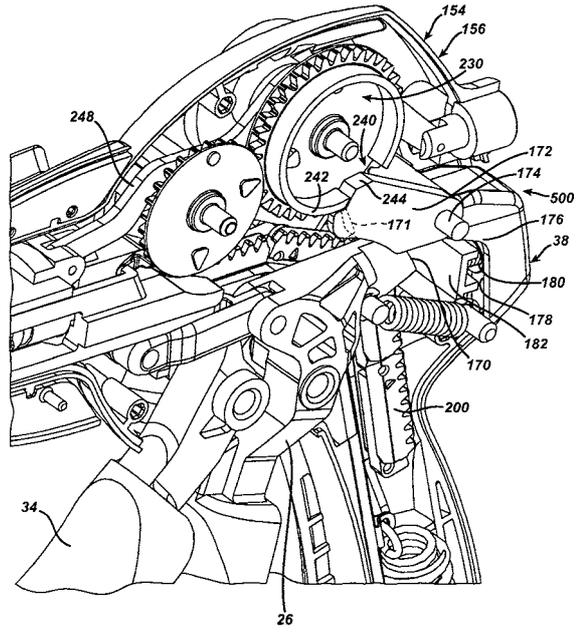
【 図 24 】



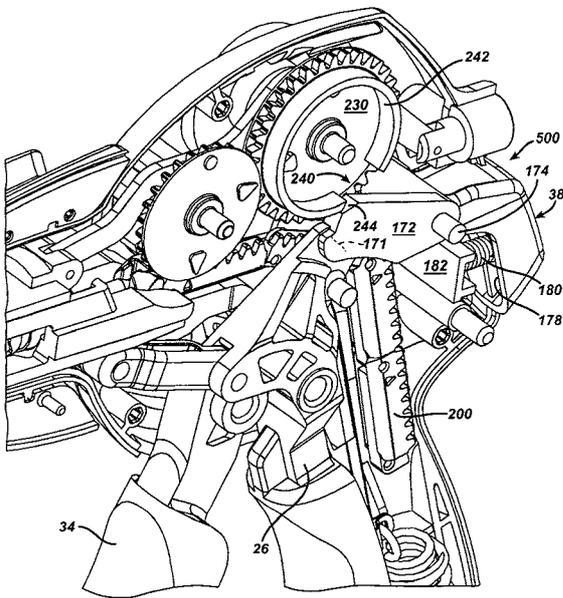
【 図 2 5 】



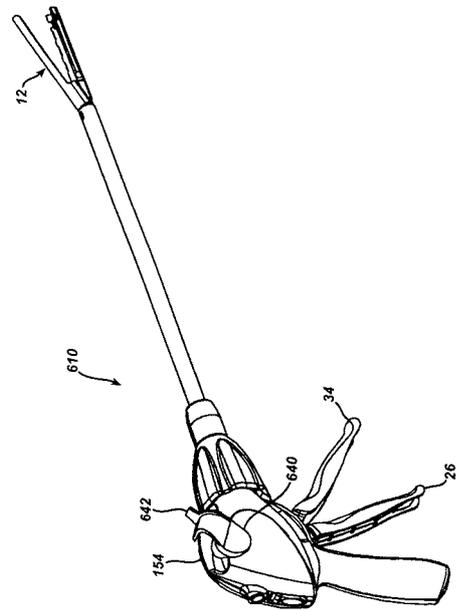
【 図 2 6 】



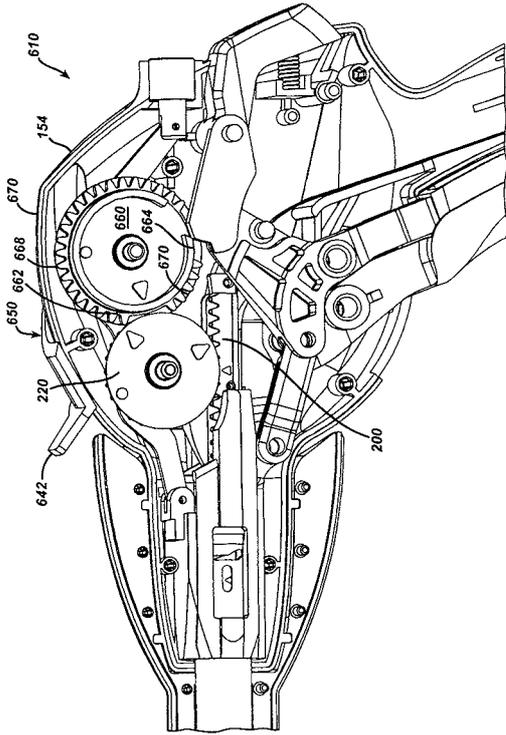
【 図 2 7 】



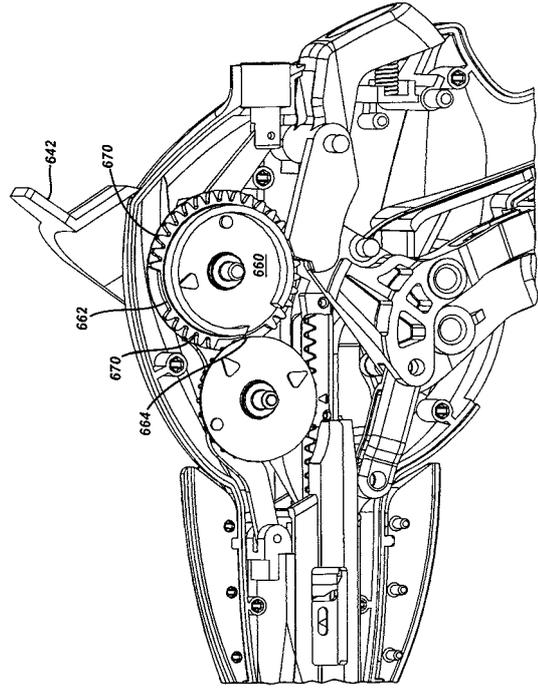
【 図 2 8 】



【 図 29 】



【 図 30 】



---

フロントページの続き

(74)代理人 100101133

弁理士 濱田 初音

(72)発明者 フレデリック・イー・シェルトン・ザ・フォース

アメリカ合衆国、4 5 1 3 3 オハイオ州、ヒルズボロ、イースト・メイン・ストリート 2 4 5

(72)発明者 ジェフリー・エス・スウェイズ

アメリカ合衆国、4 5 0 1 1 オハイオ州、ハミルトン、バーチレー・ドライブ 7 0 4 7

(72)発明者 ダグラス・ビー・ホフマン

アメリカ合衆国、4 5 0 3 0 オハイオ州、ハリソン、ボーマン・ロード 1 0 1 4 0

Fターム(参考) 4C060 CC09 CC22

【外国語明細書】

2005103280000001.pdf

专利名称(译)	带有多个填充机构的外科手术器械，具有开启锁定意义		
公开(公告)号	<a href="#">JP2005103280A</a>	公开(公告)日	2005-04-21
申请号	JP2004284996	申请日	2004-09-29
[标]申请(专利权)人(译)	伊西康内外科公司		
申请(专利权)人(译)	爱惜康完 - Sajeryi公司		
[标]发明人	フレデリックイーシエルトンザフォース ジェフリーエススウェイズ ダグラスビーホフマン		
发明人	フレデリックイーシエルトンザフォース ジェフリーエススウェイズ ダグラスビーホフマン		
IPC分类号	A61B17/072 A61B17/28 A61B19/00		
CPC分类号	A61B17/07207 A61B2017/2923 A61B2017/2925 A61B2017/2946 A61B2090/0811		
FI分类号	A61B17/10.310 A61B17/072		
F-TERM分类号	4C060/CC09 4C060/CC22 4C160/CC29 4C160/MM32 4C160/NN12 4C160/NN13 4C160/NN14		
优先权	10/674236 2003-09-29 US		
其他公开文献	JP4850401B2		
外部链接	<a href="#">Espacenet</a>		

摘要(译)

要解决的问题：提供一种特别适合于各种内窥镜手术的外科缝合和切割器械，包括执行单独的闭合和击发动作以致动末端执行器的手柄。手柄进行多次击发行程，以减少击发（即装订和切割）末端执行器所需的力。此外，连杆式传动装置减少了手柄所需的纵向长度，并在伸直进行击发时实现了坚固，坚固的结构。偏向偏压的击发机构还与防倒转机构配合使用，以避免对线性连杆齿条的驱动产生限制，并设有锁定装置，以防止在击发过程中释放松开的扳机。具有机制。此外，外部指示器还为外科医生提供了有关射击进程程度以及手动缩回能力的反馈信息。[选型图]图1

