

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載

【部門区分】第 1 部門第 2 区分

【発行日】令和 1 年 10 月 10 日 (2019.10.10)

【公表番号】特表 2018-527097 (P2018-527097A)

【公表日】平成 30 年 9 月 20 日 (2018.9.20)

【年通号数】公開・登録公報 2018-036

【出願番号】特願 2018-512963 (P2018-512963)

【国際特許分類】

A 6 1 B 17/062 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 17/062

【手続補正書】

【提出日】令和 1 年 8 月 28 日 (2019.8.28)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

腹腔鏡下縫合器具であって、
近位端部および遠位端部を備えたハンドル組立体を有し、
前記ハンドル組立体の前記遠位端部から遠位側に延びていて長手方向中心軸線を定める細長いシャフトを有し、
前記細長いシャフトから遠位側に延びるジョー組立体を有し、前記ジョー組立体は、各々が前記細長いシャフトに回動可能に結合された近位端部と、遠位端部とを備えた第 1 のジョーおよび第 2 のジョーを含み、
針を有し、
前記ジョー組立体および前記針は、前記針が前記第 1 のジョーおよび前記第 2 のジョーのうちの一方内に位置決めされるとともに、前記第 1 のジョー、前記第 2 のジョー、および前記針が前記長手方向中心軸線と全体として整列した格納形態と、前記第 1 のジョー、前記第 2 のジョー、および前記針が前記長手方向中心軸線に対して横断方向に延びる開き位置との間で選択的に位置決め可能である、腹腔鏡下縫合器具。

【請求項 2】

前記ハンドル組立体は、前記第 1 のジョーおよび前記第 2 のジョーを前記格納形態に選択的に位置決めするよう前記ジョー組立体に作動可能に結合されたラッチ機構体を含む、請求項 1 記載の腹腔鏡下縫合器具。

【請求項 3】

前記第 1 のジョーは、
前記第 1 のジョーの前記近位端部のところに位置する第 1 のベースジョーと、
前記第 1 のジョーの前記遠位端部のところに位置して前記第 1 のベースジョーに回動可能に結合された第 1 のフリップジョーと、を有し、前記第 1 のフリップジョーは、前記ジョー組立体が前記格納形態にある格納位置と縫合位置との間で前記第 1 のベースジョーに対して回動可能である、請求項 1 記載の腹腔鏡下縫合器具。

【請求項 4】

前記第 1 のフリップジョーには針受け入れチャンネルが形成され、前記針受け入れチャンネルは、前記第 1 のジョーの前記近位端部から前記第 1 のジョーの前記遠位端部まで延びる軸線に対して全体として横断方向に位置決めされている、請求項 3 記載の腹腔鏡下縫合器

具。

【請求項 5】

前記第 1 のフリップジョー内には、前記針の一部分が前記針受け入れチャンネル内に位置決めされると、前記針に係合する戻り止めが設けられている、請求項 4 記載の腹腔鏡下縫合器具。

【請求項 6】

前記第 1 のフリップジョーを貫通してシムチャンネルが延び、前記シムチャンネルは、前記針受け入れチャンネルを横切っている、請求項 4 記載の腹腔鏡下縫合器具。

【請求項 7】

前記第 1 のフリップジョーを前記縫合形態にロックするよう前記シムチャンネル中に部分的に伸長することができ、更に前記針が前記針受け入れチャンネル内に位置決めされると、前記針に係合するよう前記針受け入れチャンネル中に伸長することができるシムを更に有する、請求項 6 記載の腹腔鏡下縫合器具。

【請求項 8】

前記針は、前記針が前記第 1 のフリップジョーの前記針受け入れチャンネル内に位置決めされると、前記第 1 のフリップジョーの前記シムチャンネルと整列可能なシム切欠きを有する、請求項 7 記載の腹腔鏡下縫合器具。

【請求項 9】

前記第 2 のジョーは、

前記第 2 のジョーの前記近位端部のところに位置する第 2 のベースジョーと、

前記第 2 のジョーの前記遠位端部のところに位置して前記第 2 のベースジョーに回動可能に結合された第 2 のフリップジョーと、を有し、前記第 2 のフリップジョーは、前記ジョー組立体が前記格納形態にある格納位置と縫合位置との間で前記第 1 のベースジョーに対して回動可能である、請求項 3 記載の腹腔鏡下縫合器具。

【請求項 10】

前記針は、前記第 1 の穿通先端部および前記第 1 の穿通先端部と反対側の第 2 の穿通先端部を有する、請求項 1 記載の腹腔鏡下縫合器具。

专利名称(译)	<无法获取翻译>		
公开(公告)号	JP2018527097A5	公开(公告)日	2019-10-10
申请号	JP2018512963	申请日	2016-09-09
[标]申请(专利权)人(译)	应用医疗资源		
申请(专利权)人(译)	应用医疗Risoshizu公司		
当前申请(专利权)人(译)	应用医疗Risoshizu公司		
[标]发明人	ゴルスキースティーヴン テイラースコット ヴィ マッギンリー キンボール ビー		
发明人	ゴルスキー スティーヴン テイラー スコット ヴィ マッギンリー キンボール ビー		
IPC分类号	A61B17/062		
CPC分类号	A61B17/0469 A61B17/0625 A61B2017/0417 A61B2017/06019 A61B2017/06033 A61B2017/06038 A61B2017/06047 A61B2017/0609 A61B2017/06176 A61B17/0482 A61B17/0485 A61B17/06166 A61B2017/06009		
FI分类号	A61B17/062		
F-TERM分类号	4C160/BB01 4C160/BB12 4C160/BB18 4C160/MM32		
代理人(译)	田中真一郎 ▲▼吉尔场和彦 山本泰史		
优先权	62/217502 2015-09-11 US		
其他公开文献	JP2018527097A		

摘要(译)

提供了一种腹腔镜缝合器械。腹腔镜缝合器械可以使缝合针在钳夹组件的钳夹之间来回穿行，从而以微创的方法在手术部位缝合组织。钳夹组件可包括在每个钳夹内的可旋转钳夹构件，用于将钳夹组件和针定位在可插入小直径手术口的低轮廓存储构造中。钳口构件可以由手柄组件致动，该手柄组件允许针头从驱动钳口穿过接收钳口，同时在单个触发周期中将针头锁定在接收钳口内。