

(19) 日本国特許庁 (JP)

再 公 表 特 許 (A1)

(11) 国際公開番号

W02015/033908

発行日 平成29年3月2日 (2017.3.2)

(43) 国際公開日 平成27年3月12日 (2015.3.12)

(51) Int.Cl.	F I	テーマコード (参考)
A 6 1 B 17/34 (2006.01)	A 6 1 B 17/34	4 C 1 6 0
A 6 1 B 1/00 (2006.01)	A 6 1 B 1/00 3 2 0 E	4 C 1 6 1

審査請求 有 予備審査請求 未請求 (全 47 頁)

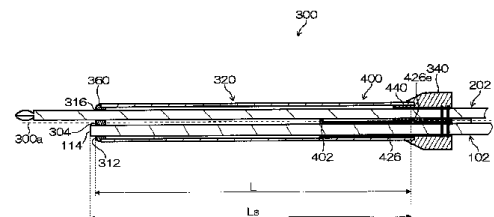
出願番号	特願2015-535472 (P2015-535472)	(71) 出願人	306037311 富士フイルム株式会社 東京都港区西麻布2丁目26番30号
(21) 国際出願番号	PCT/JP2014/072992	(74) 代理人	100083116 弁理士 松浦 憲三
(22) 国際出願日	平成26年9月2日 (2014.9.2)	(72) 発明者	出島 工 神奈川県足柄上郡開成町宮台798番地 富士フイルム株式会社内
(31) 優先権主張番号	61/873107	Fターム (参考)	4C160 FF45 MM32 NN09 NN14 4C161 DD01 FF23 GG22 HH21 HH56 JJ06 JJ11
(32) 優先日	平成25年9月3日 (2013.9.3)		
(33) 優先権主張国	米国 (US)		

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 内視鏡下外科手術装置、外套管、及び内視鏡

(57) 【要約】

外套管の内部に内視鏡の先端が入り込むことなく、術者が望む画像を簡単に得られ、操作性の高い内視鏡下外科手術装置、外套管、及び内視鏡を提供する。外套管は、体腔内に内視鏡及び処置具を案内する外套管本体の内部にスライダを備える。スライダの内部には内視鏡連結部及び処置具連結部が設けられ、内視鏡及び処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動しない不感帯領域と、内視鏡及び処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動する感帯領域とを有する。外套管本体にはスライダの移動可能範囲を規制する先端側ストッパ及び基端側ストッパが設けられ、スライダが基端側ストッパに当接した状態において、内視鏡の連結位置から外套管本体の先端位置までの長さを L 、内視鏡の連結位置から内視鏡の先端位置までの長さを L_s としたとき、 $L \leq L_s$ を満たすように構成される。



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

体腔内を観察する内視鏡と、前記体腔内の患部を検査又は処置する処置具と、前記内視鏡及び前記処置具を前記体腔内に案内する外套管と、を備える内視鏡下外科手術装置であって、

前記外套管は、

体壁を貫通して体腔内に挿入される外套管本体と、

前記外套管本体の内部に設けられ、前記内視鏡を進退自在に挿通可能な内視鏡挿通路と

、

前記外套管本体の内部に設けられ、前記処置具を進退自在に挿通可能な処置具挿通路と

、

前記外套管本体の内部において進退自在に構成され、前記内視鏡挿通路に挿通された前記内視鏡に連結される内視鏡連結部と、前記処置具挿通路に挿通された前記処置具に連結される処置具連結部とを有し、前記内視鏡及び前記処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動しない不感帯領域と、前記内視鏡及び前記処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動する感帯領域とを有する連動部材と、を備え、さらに、

前記外套管本体は、前記連動部材の先端側への進退移動を規制する先端側ストッパと、前記連動部材の基端側への進退移動を規制する基端側ストッパとを有し、

前記連動部材が前記基端側ストッパに当接して前記連動部材の基端側への進退移動が規制された状態において、前記外套管本体の軸方向に関して、前記内視鏡連結部が連結される前記内視鏡の連結位置から前記外套管本体の先端位置までの長さを L 、前記連結位置から前記内視鏡の先端位置までの長さを L_s としたとき、次式を満たすように前記連結位置が設定される内視鏡下外科手術装置。

$$L_s \leq L$$

【請求項 2】

前記内視鏡は、先端側に配置された細径部と、前記細径部の基端側に接続された太径部とを有し、前記細径部は前記内視鏡連結部と係合不能であり、かつ前記太径部は前記内視鏡連結部と係合可能に構成される請求項 1 に記載の内視鏡下外科手術装置。

【請求項 3】

前記内視鏡連結部には、前記太径部に対して摩擦係合する摩擦係合部が設けられる請求項 2 に記載の内視鏡下外科手術装置。

【請求項 4】

前記内視鏡において、前記連結位置は前記内視鏡連結部が連結されない他の位置よりも摩擦係数が高い高摩擦部材で構成され、

前記内視鏡連結部には、前記高摩擦部材に対して摩擦係合する摩擦係合部が設けられる請求項 1 に記載の内視鏡下外科手術装置。

【請求項 5】

前記連動部材は、前記内視鏡と連結され前記内視鏡と一体的に進退移動するスライダ部材と、前記処置具と連結され前記処置具と一体的に進退移動するスリーブ部材とを有し、前記スリーブ部材は前記スライダ部材に対して進退移動可能な範囲が制限される請求項 1 ~ 4 のいずれか 1 項に記載の内視鏡下外科手術装置。

【請求項 6】

前記スリーブ部材は、前記スライダ部材に対して軸回りに回転可能に構成される請求項 5 に記載の内視鏡下外科手術装置。

【請求項 7】

前記スライダ部材は、前記外套管本体に対して軸回りに回転不能に構成される請求項 5 又は 6 に記載の内視鏡下外科手術装置。

【請求項 8】

前記内視鏡連結部の前記内視鏡に対する固定力を F_1 、前記処置具連結部の前記処置具に対する固定力を F_2 としたとき、次式を満たすように構成される請求項 1 ~ 7 のいずれ

10

20

30

40

50

か 1 項に記載の内視鏡下外科手術装置。

$$F 1 > F 2$$

【請求項 9】

前記内視鏡挿通路に設けられ、前記体腔内の気密を確保する第 1 弁部材と、
前記処置具挿通路に設けられ、前記体腔内の気密を確保する第 2 弁部材と、を更に備え

、
前記内視鏡連結部の前記内視鏡に対する固定力を $F 1$ 、前記処置具連結部の前記処置具に対する固定力を $F 2$ 、前記内視鏡が進退移動する際に前記内視鏡が前記第 1 弁部材から受ける摩擦力を $F 3$ としたとき、次式を満たすように構成される請求項 1 ~ 8 のいずれか 1 項に記載の内視鏡下外科手術装置。

$$F 1 > F 3$$

$$F 2 > F 3$$

【請求項 10】

体壁を貫通して体腔内に挿入される外套管本体と、

前記外套管本体の内部に設けられ、前記体腔内を観察する内視鏡を進退自在に挿通可能な内視鏡挿通路と、

前記外套管本体の内部に設けられ、前記体腔内の患部を検査又は処置する処置具を進退自在に挿通可能な処置具挿通路と、

前記外套管本体の内部において進退自在に構成され、前記内視鏡挿通路に挿通された前記内視鏡に連結される内視鏡連結部と、前記処置具挿通路に挿通された前記処置具に連結される処置具連結部とを有し、前記内視鏡及び前記処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動しない不感帯領域と、前記内視鏡及び前記処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動する感帯領域とを有する連動部材と、を備え、さらに、

前記外套管本体は、前記連動部材の先端側への進退移動を規制する先端側ストッパと、前記連動部材の基端側への進退移動を規制する基端側ストッパとを有し、

前記連動部材が前記基端側ストッパに当接して前記連動部材の基端側への進退移動が規制された状態において、前記外套管本体の軸方向に関して、前記内視鏡連結部が連結される前記内視鏡の連結位置から前記外套管本体の先端位置までの長さを L 、前記連結位置から前記内視鏡の先端位置までの長さを L_s としたとき、次式を満たすように前記連結位置が設定される外套管。

$$L_s \leq L$$

【請求項 11】

前記内視鏡は、先端側に配置された細径部と、前記細径部の基端側に接続された太径部とを有し、

前記内視鏡連結部は、前記細径部と係合不能であり、かつ前記太径部と係合可能に構成される請求項 10 に記載の外套管。

【請求項 12】

前記内視鏡連結部には、前記太径部に対して摩擦係合する摩擦係合部が設けられる請求項 11 に記載の外套管。

【請求項 13】

前記内視鏡において、前記連結位置は前記内視鏡連結部が連結されない他の位置よりも摩擦係数が高い高摩擦部材で構成され、

前記内視鏡連結部には、前記高摩擦部材に対して摩擦係合する摩擦係合部が設けられる請求項 10 に記載の外套管。

【請求項 14】

体壁を貫通して体腔内に挿入される外套管本体と、前記外套管本体の内部に設けられ、前記体腔内を観察する内視鏡を進退自在に挿通可能な内視鏡挿通路と、前記外套管本体の内部に設けられ、前記体腔内の患部を検査又は処置する処置具を進退自在に挿通可能な処置具挿通路と、前記外套管本体の内部において進退自在に構成され、前記内視鏡挿通路に挿通された前記内視鏡に連結される内視鏡連結部と、前記処置具挿通路に挿通された前記

10

20

30

40

50

処置具に連結される処置具連結部とを有し、前記内視鏡及び前記処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動しない不感帯領域と、前記内視鏡及び前記処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動する感帯領域とを有する連動部材と、を備え、さらに、前記外套管本体は、前記連動部材の先端側への進退移動を規制する先端側ストッパと、前記連動部材の基端側への進退移動を規制する基端側ストッパとを有する外套管を介して前記体腔内に案内される内視鏡であって、

前記連動部材が前記基端側ストッパに当接して前記連動部材の基端側への進退移動が規制された状態において、前記外套管本体の軸方向に関して、前記内視鏡連結部が連結される前記内視鏡の連結位置から前記外套管本体の先端位置までの長さを L 、前記連結位置から前記内視鏡の先端位置までの長さを L_s としたとき、次式を満たすように前記連結位置が設定される内視鏡。

10

$$L_s \leq L$$

【請求項 15】

前記内視鏡は、先端側に配置された細径部と、前記細径部の基端側に接続された太径部とを有し、前記細径部は前記内視鏡連結部と係合不能であり、かつ前記太径部は前記内視鏡連結部と係合可能に構成される請求項 14 に記載の内視鏡。

【請求項 16】

前記太径部は、前記内視鏡連結部に設けられる摩擦係合部に摩擦係合する請求項 15 に記載の内視鏡。

【請求項 17】

20

前記内視鏡において、前記連結位置は前記内視鏡連結部が連結されない他の位置よりも摩擦係数が高い高摩擦部材で構成され、

前記高摩擦部材は、前記内視鏡連結部に設けられる摩擦係合部に摩擦係合する請求項 14 に記載の内視鏡。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、内視鏡下外科手術装置、外套管、及び内視鏡に係り、特に、体腔内に挿入された内視鏡と処置具を連動した状態で操作可能な内視鏡下外科手術装置、外套管、及び内視鏡に関する。

30

【背景技術】

【0002】

従来より、処置具と内視鏡を患者の体腔内に挿入し、体腔内に挿入された処置具による患部の処置状態を内視鏡によって観察しながらその処置作業を行う内視鏡下外科手術が知られている。この手術においては、術者が手術のし易い視野を得るために、内視鏡の観察位置を変更する操作が随時行われている。

【0003】

一般に内視鏡下外科手術では、術者の手は処置具の操作で塞がっており、内視鏡の観察位置を変更する操作はスコピストと呼ばれる助手により行われる。このため、内視鏡の観察位置を変更する場合には、術者が助手に対して逐次指示を与えなければならない。それゆえ、内視鏡の向きを術者が望む方向に正しく向ける作業が難しく、術者にストレスがかかりやすい。また、術者が指示を出してから助手が操作するため、手術時間が長期化しやすい傾向がある。また、助手は、術者の手技を邪魔しないように内視鏡を操作しなければならない、操作が複雑となりやすい。

40

【0004】

これに対し、内視鏡と処置具を連動させる技術がこれまでに各種提案されている(例えば、特許文献 1、2 参照)。

【0005】

特許文献 1 には、内視鏡の視野の変動に追従して処置具を移動させる内視鏡手術システムが開示されている。この内視鏡手術システムは、内視鏡と処置具とを一体のシース(ガ

50

イド部材)に挿入した状態で、内視鏡の移動量(回転角及び挿抜量)を検出し、その検出結果に基づいてシースに対する処置具の移動量(回転角及び挿抜量)を制御することにより、内視鏡の視野から処置具の処置部が外れないようにしている。

【0006】

また、特許文献2には、内視鏡下の手術中に体腔内に挿入された処置具の移動に追従して内視鏡の視野を変更する内視鏡手術装置が開示されている。この内視鏡手術装置は、内視鏡の先端部に処置具を機械的に連結して処置具と内視鏡の先端部とを一体的に移動して処置具の移動する向きに内視鏡の観察光軸を移動させるものである。

【先行技術文献】

【特許文献】

10

【0007】

【特許文献1】特開2004-141486号公報

【特許文献2】特開2003-325436号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0008】

上記のような背景のもと、内視鏡下外科手術においては、助手の手を借りることなく、術者が処置具を操作しながら内視鏡の視野を容易に変更できることが望まれている。

【0009】

しかしながら、特許文献1に開示された内視鏡手術システムは、内視鏡と処置具を機械的に連動させるものではなく、内視鏡と処置具の連動制御を行うための機構の大型化や複雑化を招きやすい問題がある。また、この内視鏡手術システムは、内視鏡の移動に追従して処置具を移動させるものであり、処置具の移動に追従して内視鏡を移動させるものではない。このため、内視鏡の視野を変更するためには助手の手を借りることが必要であり、術者の意図どおりに内視鏡の観察位置を変更するための操作が煩雑となりやすく、手術時間の長期化を招きやすい問題がある。

20

【0010】

また、特許文献2に開示される内視鏡手術装置では、内視鏡と処置具が機械的に連結されて常に一体的に移動する構成であるため、処置具の微小な動きに連動して内視鏡の視野も微小に変化してしまう。このため、内視鏡によって得られる観察画像が微小に動いて見えづらくなる問題がある。特に内視鏡と処置具が平行な状態で体腔内に挿入される場合には、処置具の微小な動きに連動して観察対象の大きさが変化してしまい、遠近感をつかみにくい問題がある。

30

【0011】

また、処置具と内視鏡を外套管内で一体にして、処置具の進退と内視鏡の進退を連動させる構成とした場合には、処置具の進退に連動して内視鏡が進退する際に、内視鏡の先端部が外套管の内部に内視鏡の先端が入り込む可能性がある。内視鏡の先端が外套管の内部に入り込むと、内視鏡の視野が外套管により遮られてしまい、処置が行えない等の不具合が生じる。特許文献1、2には、このような問題については何ら考慮されておらず、それを解決する手段については開示も示唆もされていない。

40

【0012】

このように、いずれの従来技術においても、内視鏡下での手術を円滑に行うためには各種問題があり、体腔内に挿入された内視鏡と処置具を連動させる技術は未だ十分なものとはいえない。

【0013】

本発明は、このような事情に鑑みてなされたもので、外套管の内部に内視鏡の先端が入り込むことなく、術者が望む画像を簡単に得られ、操作性の高い内視鏡下外科手術装置、外套管、及び内視鏡を提供することを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【0014】

50

上記目的を達成するために、本発明の一態様に係る内視鏡下外科手術装置は、体腔内を観察する内視鏡と、体腔内の患部を検査又は処置する処置具と、内視鏡及び処置具を体腔内に案内する外套管と、を備える内視鏡下外科手術装置であって、外套管は、体壁を貫通して体腔内に挿入される外套管本体と、外套管本体の内部に設けられ、内視鏡を進退自在に挿通可能な内視鏡挿通路と、外套管本体の内部に設けられ、処置具を進退自在に挿通可能な処置具挿通路と、外套管本体の内部において進退自在に構成され、内視鏡挿通路に挿通された内視鏡に連結される内視鏡連結部と、処置具挿通路に挿通された処置具に連結される処置具連結部とを有し、内視鏡及び処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動しない不感帯領域と、内視鏡及び処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動する感帯領域とを有する連動部材と、を備え、さらに、外套管本体は、連動部材の先端側への進退移動を規制する先端側ストッパと、連動部材の基端側への進退移動を規制する基端側ストッパとを有し、連動部材が基端側ストッパに当接して連動部材の基端側への進退移動が規制された状態において、外套管本体の軸方向に関して、内視鏡連結部が連結される内視鏡の連結位置から外套管本体の先端位置までの長さを L 、連結位置から内視鏡の先端位置までの長さを L_s としたとき、次式を満たすように連結位置が設定される。

【0015】

$$L_s \leq L$$

本発明の一態様において、内視鏡は、先端側に配置された細径部と、細径部の基端側に接続された太径部とを有し、細径部は内視鏡連結部と係合不能であり、かつ太径部は内視鏡連結部と係合可能に構成されることが好ましい。

【0016】

また、本発明の一態様において、内視鏡連結部には、太径部に対して摩擦係合する摩擦係合部が設けられることが好ましい。

【0017】

また、本発明の一態様において、内視鏡において、連結位置は内視鏡連結部が連結されない他の位置よりも摩擦係数が高い高摩擦部材で構成され、内視鏡連結部には、高摩擦部材に対して摩擦係合する摩擦係合部が設けられることが好ましい。

【0018】

また、本発明の一態様において、連動部材は、内視鏡と連結され内視鏡と一体的に進退移動するスライダ部材と、処置具と連結され処置具と一体的に進退移動するスリーブ部材とを有し、スリーブ部材はスライダ部材に対して進退移動可能な範囲が制限されることが好ましい。

【0019】

また、本発明の一態様において、スリーブ部材は、スライダ部材に対して軸回りに回転可能に構成されることが好ましい。

【0020】

また、本発明の一態様において、スライダ部材は、外套管本体に対して軸回りに回転不能に構成されることが好ましい。

【0021】

また、本発明の一態様において、内視鏡連結部の内視鏡に対する固定力を F_1 、処置具連結部の処置具に対する固定力を F_2 としたとき、次式を満たすように構成されることが好ましい。

【0022】

$$F_1 > F_2$$

また、本発明の一態様において、内視鏡挿通路に設けられ、体腔内の気密を確保する第1弁部材と、処置具挿通路に設けられ、体腔内の気密を確保する第2弁部材と、を更に備え、内視鏡連結部の内視鏡に対する固定力を F_1 、処置具連結部の処置具に対する固定力を F_2 、内視鏡が進退移動する際に内視鏡が第1弁部材から受ける摩擦力を F_3 としたとき、次式を満たすように構成されることが好ましい。

【0023】

10

20

30

40

50

F 1 > F 3

F 2 > F 3

また、本発明の他の態様に係る外套管は、体壁を貫通して体腔内に挿入される外套管本体と、外套管本体の内部に設けられ、体腔内を観察する内視鏡を進退自在に挿通可能な内視鏡挿通路と、外套管本体の内部に設けられ、体腔内の患部を検査又は処置する処置具を進退自在に挿通可能な処置具挿通路と、外套管本体の内部において進退自在に構成され、内視鏡挿通路に挿通された内視鏡に連結される内視鏡連結部と、処置具挿通路に挿通された処置具に連結される処置具連結部とを有し、内視鏡及び処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動しない不感帯領域と、内視鏡及び処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動する感帯領域とを有する連動部材と、を備え、さらに、外套管本体は、連動部材の先端側への進退移動を規制する先端側ストッパと、連動部材の基端側への進退移動を規制する基端側ストッパとを有し、連動部材が基端側ストッパに当接して連動部材の基端側への進退移動が規制された状態において、外套管本体の軸方向に関して、内視鏡連結部が連結される内視鏡の連結位置から外套管本体の先端位置までの長さを L 、連結位置から内視鏡の先端位置までの長さを L_s としたとき、次式を満たすように連結位置が設定される。

10

【0024】

$L_s \leq L$

また、本発明の他の態様において、内視鏡は、先端側に配置された細径部と、細径部の基端側に接続された太径部とを有し、内視鏡連結部は、細径部と係合不能であり、かつ太径部と係合可能に構成されることが好ましい。

20

【0025】

また、本発明の他の態様において、内視鏡連結部には、太径部に対して摩擦係合する摩擦係合部が設けられることが好ましい。

【0026】

また、本発明の他の態様において、内視鏡において、連結位置は内視鏡連結部が連結されない他の位置よりも摩擦係数が高い高摩擦部材で構成され、内視鏡連結部には、高摩擦部材に対して摩擦係合する摩擦係合部が設けられることが好ましい。

【0027】

また、本発明の更に他の態様に係る内視鏡は、体壁を貫通して体腔内に挿入される外套管本体と、外套管本体の内部に設けられ、体腔内を観察する内視鏡を進退自在に挿通可能な内視鏡挿通路と、外套管本体の内部に設けられ、体腔内の患部を検査又は処置する処置具を進退自在に挿通可能な処置具挿通路と、外套管本体の内部において進退自在に構成され、内視鏡挿通路に挿通された内視鏡に連結される内視鏡連結部と、処置具挿通路に挿通された処置具に連結される処置具連結部とを有し、内視鏡及び処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動しない不感帯領域と、内視鏡及び処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動する感帯領域とを有する連動部材と、を備え、さらに、外套管本体は、連動部材の先端側への進退移動を規制する先端側ストッパと、連動部材の基端側への進退移動を規制する基端側ストッパとを有する外套管を介して体腔内に案内される内視鏡であって、連動部材が基端側ストッパに当接して連動部材の基端側への進退移動が規制された状態において、外套管本体の軸方向に関して、内視鏡連結部が連結される内視鏡の連結位置から外套管本体の先端位置までの長さを L 、連結位置から内視鏡の先端位置までの長さを L_s としたとき、次式を満たすように連結位置が設定される。

30

40

【0028】

$L_s \leq L$

また、本発明の更に他の態様において、内視鏡は、先端側に配置された細径部と、細径部の基端側に接続された太径部とを有し、細径部は内視鏡連結部と係合不能であり、かつ太径部は内視鏡連結部と係合可能に構成されることが好ましい。

【0029】

また、本発明の更に他の態様において、太径部は、内視鏡連結部に設けられる摩擦係合

50

部に摩擦係合することが好ましい。

【 0 0 3 0 】

また、本発明の更に他の態様において、内視鏡において、連結位置は内視鏡連結部が連結されない他の位置よりも摩擦係数が高い高摩擦部材で構成され、高摩擦部材は、内視鏡連結部に設けられる摩擦係合部に摩擦係合することが好ましい。

【 発明の効果 】

【 0 0 3 1 】

本発明によれば、処置具の進退移動に対して遊びをもって内視鏡が進退移動するので、処置具が軸方向に微小変位した場合（小振幅の進退動作を行った場合）に観察対象の大きさが変動してしまうのを防止することができ、遠近感を適切に保つことができ、安定した観察画像を提供することができる。また、処置具が軸方向に大きく変位した場合（大振幅の進退動作を行った場合）には、それに連動して内視鏡によって得られる観察画像の範囲が変更されるので、処置具の操作に応じて観察対象の大きさが変化し、術者が望む画像を簡単に得ることが可能となり、操作性が向上する。また、処置具の進退移動に連動して内視鏡が進退移動しても、内視鏡の先端が外套管の内部に入り込むことがないので、内視鏡の視野を常に確保することができ、内視鏡下での手術中に患部を見失うことなく、最適な画像を提供することが可能となる。

10

【 図面の簡単な説明 】

【 0 0 3 2 】

【 図 1 】 内視鏡下外科手術装置の基本的構成を示した概略構成図

20

【 図 2 】 内視鏡挿入部の先端面を示した平面図

【 図 3 】 外套管を後左上方向から示した外観斜視図

【 図 4 】 外套管の内部構造を示した図 3 の 4 - 4 矢視断面図

【 図 5 】 図 4 の紙面に直交する平面で切断した基端キャップ周辺の断面図

【 図 6 】 図 4 の一部を拡大して示した拡大断面図

【 図 7 】 図 6 における 7 - 7 矢視断面図

【 図 8 】 スライダを後左上方向から示した斜視図

【 図 9 】 スライダを後右上方向から示した斜視図

【 図 1 0 】 スライダの断面図

【 図 1 1 】 スライダの作用の説明に使用した説明図

30

【 図 1 2 】 スライダの作用の説明に使用した説明図

【 図 1 3 】 スライダの作用の説明に使用した説明図

【 図 1 4 】 スライダの作用の説明に使用した説明図

【 図 1 5 】 外套管におけるスライダの支持機構の他の実施の形態を示した断面図

【 図 1 6 】 外套管におけるスライダの支持機構の他の実施の形態を示した断面図

【 図 1 7 】 外套管に内針を装着した状態を前左上方向から示した斜視図

【 図 1 8 】 外套管に内針を装着した状態を後左下方向から示した斜視図内針を前左上方向から示した斜視図

【 図 1 9 】 内針を前左下方向から示した斜視図

【 図 2 0 】 内針を外套管に装着する際の様子を示した斜視図

40

【 図 2 1 】 本発明が適用された内視鏡外科手術装置における外套管を示す断面図

【 図 2 2 】 本発明が適用された内視鏡外科手術装置における内視鏡を示す平面図

【 図 2 3 】 図 2 2 の内視鏡挿入部にスライダが連結した直後の外套管の一部を拡大して示した断面図

【 図 2 4 】 本発明が適用された内視鏡外科手術装置における内視鏡の他の実施の形態を示す平面図

【 図 2 5 】 外套管が体壁に刺入されるときの様子を示した図

【 図 2 6 】 処置具挿入部が手元側から体腔内の患部側に押し込まれるときの様子を示した図

【 図 2 7 】 処置具挿入部が手元側から体腔内の患部側に押し込まれるときの様子を示した

50

図

【図 2 8】処置具挿入部が体腔内の患部側から手元側に引き込まれるときの様子を示した

図

【図 2 9】処置具挿入部が体腔内の患部側から手元側に引き込まれるときの様子を示した

図

【図 3 0】内視鏡挿入部が外套管 3 0 0 から抜去されて再挿入されるときの様子を示した

図

【図 3 1】内視鏡挿入部が外套管 3 0 0 から抜去されて再挿入されるときの様子を示した

図

【発明を実施するための形態】

10

【0033】

以下、添付図面に従って本発明の好ましい実施の形態について詳説する。なお、いずれの図面も説明のために要部を強調して示したものであり、実際の寸法とは異なる場合がある。また、以下では、最初に内視鏡外科手術装置（内視鏡下外科手術装置）の基本的構成について説明してから、本発明の特徴的部分について詳しく説明する。

【0034】

< 内視鏡下外科手術装置の構成 >

図 1 は、内視鏡下外科手術装置の基本的構成を示した概略構成図である。図 1 に示すように内視鏡下外科手術装置 1 0 は、患者の体腔内を観察する内視鏡 1 0 0 と、患者の体腔内の患部を検査又は処置するための処置具 2 0 0 と、内視鏡 1 0 0 及び処置具 2 0 0 を体腔内に案内する外套管 3 0 0（ガイド部材）と、を備える。

20

【0035】

< 内視鏡の構成 >

内視鏡 1 0 0 は、例えば腹腔鏡などの硬性内視鏡であり、体腔内に挿入される細長い挿入部（以下、「内視鏡挿入部」という。）1 0 2 と、内視鏡挿入部 1 0 2 の基端側に連結される操作部 1 0 4 とを備える。操作部 1 0 4 には、ユニバーサルケーブル 1 0 6 が接続され、このユニバーサルケーブル 1 0 6 の先端部にプロセッサ装置 1 0 8 と光源装置 1 1 0 の各々がコネクタ（不図示）を介して着脱自在に接続される。また、プロセッサ装置 1 0 8 は、ケーブルを介してモニタ 1 1 2 に接続される。

【0036】

図 2 に示すように、内視鏡挿入部 1 0 2 の先端面 1 1 4 には、観察窓 1 1 6 及び照明窓 1 1 8、1 1 8 が設けられる。

30

【0037】

観察窓 1 1 6 の後方には観察光学系の対物レンズや、この対物レンズの結像位置に配置された C C D (Charge-Coupled Device) や C M O S (Complementary Metal-Oxide Semiconductor) などの撮像素子が配設されている。この撮像素子を支持する基板には信号ケーブル（不図示）が接続される。信号ケーブルは図 1 の内視鏡挿入部 1 0 2、操作部 1 0 4、ユニバーサルケーブル 1 0 6 等に挿通されてコネクタ（不図示）まで延設され、プロセッサ装置 1 0 8 に接続される。観察窓 1 1 6 で取り込まれた観察像は、撮像素子の受光面に結像されて電気信号（撮像信号）に変換され、この電気信号が信号ケーブルを介してプロセッサ装置 1 0 8 に出力され、映像信号に変換される。そして、この映像信号はプロセッサ装置 1 0 8 に接続されたモニタ 1 1 2 に出力され、モニタ 1 1 2 の画面上に観察画像（内視鏡画像）が表示される。

40

【0038】

図 2 の照明窓 1 1 8、1 1 8 の後方にはライトガイド（不図示）の出射端が配設されている。このライトガイドは、図 1 の内視鏡挿入部 1 0 2、操作部 1 0 4、ユニバーサルケーブル 1 0 6 に挿通され、コネクタ（不図示）内に入射端が配設される。したがって、このコネクタを光源装置 1 1 0 に連結することによって、光源装置 1 1 0 から照射された照明光がライトガイドを介して照明窓 1 1 8、1 1 8 に伝送され、照明窓 1 1 8、1 1 8 から前方に照射される。なお、図 2 では、内視鏡挿入部 1 0 2 の先端面 1 1 4 には 2 つの照

50

明窓 118、118 が配設されているが、照明窓 118 の数には限定はなく、その数は 1 つでもよいし 3 つ以上であってもよい。

【0039】

< 処置具の構成 >

図 1 に示すように、処置具 200 は、例えば鉗子からなり、体腔内に挿入される細長い挿入部（以下、「処置具挿入部」という。）202 と、処置具挿入部 202 の基端側に設けられ、術者に把持される操作部 204 と、処置具挿入部 202 の先端側に設けられ、操作部 204 の操作によって動作可能な処置部 206 と、を備える。

【0040】

処置具挿入部 202 は、筒状のシース 208 と、このシース 208 内に軸心方向に移動自在に挿通された操作軸（不図示）とが設けられている。さらに操作部 204 は、固定ハンドル 210 とこの固定ハンドル 210 に対して回動ピンを介して回動可能に連結された可動ハンドル 214 が設けられている。そして、可動ハンドル 214 に操作軸の基端部が連結されている。

10

【0041】

処置部 206 には、開閉可能な一对の把持部材が設けられている。これらの把持部材は操作軸の先端部に図示しない駆動機構を介して連結されている。そして、操作部 204 の可動ハンドル 214 の回動操作に伴い操作軸及び駆動機構を介して処置部 206 の把持部材が開閉されるようになっている。

【0042】

なお、処置具 200 としては、鉗子に限らず、例えば、レーザープローブ、縫合器、電気メス、持針器、超音波吸引器などの他の処置具であってもよい。

20

【0043】

< 外套管の構成 >

図 3 は、外套管 300 を後左上方向から示した外観斜視図である。

【0044】

同図に示すように、外套管 300 は、内視鏡 100 の内視鏡挿入部 102 が進退自在に挿通される内視鏡挿通路 306 と処置具 200 の処置具挿入部 202 が進退自在に挿通される処置具挿通路 308 とを有する。

【0045】

内視鏡挿通路 306 は、外套管 300 全体の中心軸を示す基準軸 300a（長手軸）に平行する内視鏡挿通軸 306a を中心軸として、少なくとも内視鏡挿入部 102 が挿通可能な直径を有し、かつ、外套管 300 の基端面 302 から先端面 304 まで貫通する外套管 300 内の空間部分を示す。内視鏡挿通軸 306a は、内視鏡挿通路 306 に挿通された内視鏡挿入部 102 の軸（中心軸）の位置に相当する。

30

【0046】

基端面 302 には、内視鏡挿入部 102 を内視鏡挿通路 306 に挿入する内視鏡挿入口 310 が設けられ、先端面 304 には、内視鏡挿通路 306 に挿入された内視鏡挿入部 102 を外部に繰り出す内視鏡繰出口 312 が設けられる。

【0047】

処置具挿通路 308 は、基準軸 300a に平行する処置具挿通軸 308a を中心軸として、少なくとも処置具挿入部 202 が挿通可能な直径を有し、かつ、外套管 300 の基端面 302 から先端面 304 まで貫通する外套管 300 内の空間部分を示す。処置具挿通軸 308a は、処置具挿通路 308 に挿通された処置具挿入部 202 の軸（中心軸）の位置に相当する。

40

【0048】

基端面 302 には、処置具挿入部 202 を処置具挿通路 308 に挿入する処置具挿入口 314 が設けられ、先端面 304 には、処置具挿通路 308 に挿入された処置具挿入部 202 を外部に繰り出す処置具繰出口 316 が設けられる。

【0049】

50

また、外套管 300 は、基端面 302 に送気コネクタ 318（流体供給用コネクタ）を備える。送気コネクタ 318 は、外套管 300 の内部において内視鏡挿通路 306 や処置具挿通路 308 と連通する送気管路の端部に設けられている。

【0050】

この送気コネクタ 318 には図 1 に示した送気チューブ 122（チューブ体）の一方の端部が接続され、送気チューブ 122 の他方の端部が気腹装置 120 に接続される。したがって、気腹装置 120 から送気チューブ 122 に炭酸ガスなどの気腹ガス（気腹用気体）を送気すると、その気腹ガスが送気コネクタ 318 から外套管 300 の内部に送られ、外套管 300 の内部を通じて先端面 304 の内視鏡繰出口 312 や処置具繰出口 316 から外套管 300 の外部へと送出されるようになっている。

10

【0051】

なお、外套管 300 が配置された空間の位置や向きに関して、基準軸 300a に沿った方向の基端面 302 から先端面 304 への向きを前、基準軸 300a から内視鏡挿通軸 306a への向きを左として、前、後、左、右、上、下という用語を用いる。

【0052】

（外套管の内部構造）

外套管 300 の具体的構成について説明する。図 4 は、外套管 300 の内部構造を示した断面図（図 3 の 4 - 4 矢視断面図）であり、基準軸 300a を含み、かつ、上下方向に直交する平面で切断した断面を示す。本明細書において、単に断面図という場合には図 4 と同一平面により切断した断面図を示すものとする。

20

【0053】

同図に示すように、外套管 300 は、前後方向のほぼ全体を占める外套管本体 320 と、外套管 300 の後部に配置される基端キャップ 340（基端側ストッパ）と、先端部に配置される先端キャップ 360（先端側ストッパ）と、外套管 300 の内部に配置されるスライダ 400（連動部材）と、を有する。なお、基端キャップ 340 及び先端キャップ 360 は、本発明の外套管本体の構成要素の一部であり、外套管本体 320 と別体で構成されてもよいし一体で構成されてもよい。

【0054】

（外套管本体の説明）

外套管本体 320 は、硬質樹脂や金属等により基準軸 300a を中心軸とする長細い円筒状に形成されており、外周を囲む外壁 322 と、外套管本体 320 の基端から先端まで貫通する管腔 324 とを有する。

30

【0055】

管腔 324 には、内視鏡挿通軸 306a と処置具挿通軸 308a とが挿通し、内視鏡挿通路 306 と処置具挿通路 308 となる空間が設けられる。

【0056】

また、管腔 324 は、送気コネクタ 318 から送り込まれた気腹ガスが通過する送気管路となる。

【0057】

基端キャップ 340 は、外套管本体 320 の基端に取り付けられており、硬質樹脂や金属等により外套管本体 320 の外径よりも拡径された円柱状に形成されている。その後側には外套管 300 の基端面 302 となる平坦な後端面を有するとともに、基端面 302 から外套管本体 320 の管腔 324 まで貫通する貫通孔 342、344 を有する。

40

【0058】

貫通孔 342 は、その中心軸が内視鏡挿通軸 306a と同軸上に配置され、内視鏡挿通路 306 の一部を形成する。基端面 302 における貫通孔 342 の開口は、上述の内視鏡挿入口 310 に相当する。

【0059】

貫通孔 344 は、その中心軸が処置具挿通軸 308a と同軸上に配置され、処置具挿通路 308 の一部を形成する。基端面 302 における貫通孔 344 の開口は、上述の処置具

50

挿入口 3 1 4 に相当する。

【 0 0 6 0 】

貫通孔 3 4 2 と貫通孔 3 4 4 の各々には弁部材 3 4 6、3 4 8（第 1 弁部材 3 4 6、第 2 弁部材 3 4 8）が配置される。これらの弁部材 3 4 6、3 4 8 の詳細な説明については省略するが、例えば、内視鏡挿入部 1 0 2 や処置具挿入部 2 0 2 を挿通する場合にだけ開口して内視鏡挿入部 1 0 2 や処置具挿入部 2 0 2 の外周面（側面）にほぼ隙間なく密接するスリットを有する。これにより弁部材 3 4 6、3 4 8 よりも先端側の空間の気密性を確保し、体腔内に注入した気腹ガスの体外への漏れ等が軽減される。

【 0 0 6 1 】

なお、弁部材 3 4 6、3 4 8 は、特定の構成のものに限定されず、周知かつ任意の構成のものを採用することができる。図 4 では、貫通孔 3 4 2 と貫通孔 3 4 4 の各々に 2 枚の弁部材を配置した構成を示しているが、1 枚又は 3 枚以上の弁部材を配置した構成であってもよい。

10

【 0 0 6 2 】

（送気コネクタの説明）

また、図 5 は、基準軸 3 0 0 a を含み、かつ、図 4 の紙面に直交する平面で外套管 3 0 0 を切断したときの基端キャップ 3 4 0 周辺の断面図である。同図に示すように基端キャップ 3 4 0 は、基端面 3 0 2 から外套管本体 3 2 0 の管腔 3 2 4 まで貫通する貫通孔 3 5 0 を有する。

【 0 0 6 3 】

20

この貫通孔 3 5 0 は、気腹ガスを流す送気管路の一部であり、その後端部が基準軸 3 0 0 a よりも下側の位置に形成される。その後端部には、気腹装置 1 2 0 からの送気チューブ 1 2 2（図 1 参照）が接続される上述の送気コネクタ 3 1 8 が設けられる。

【 0 0 6 4 】

送気コネクタ 3 1 8 は、細長い円筒状に形成されており、その一部が貫通孔 3 5 0 の内部に埋没して固定される。これによって、基端面 3 0 2 において、基準軸 3 0 0 a よりも下側となる位置に、送気コネクタ 3 1 8 の軸（中心軸）が基端面 3 0 2 にほぼ直交して配置（基準軸 3 0 0 a と平行に配置）されると共に、送気コネクタ 3 1 8 が基端面 3 0 2 から後方に突出して配置される。

【 0 0 6 5 】

30

この送気コネクタ 3 1 8 の外周に送気チューブ 1 2 2 を嵌めることによって送気コネクタ 3 1 8 に送気チューブ 1 2 2 が接続される。そして、気腹装置 1 2 0 から送気チューブ 1 2 2 に気腹ガスを送出すると、その気腹ガスが送気コネクタ 3 1 8 から外套管本体 3 2 0 の管腔 3 2 4 内に送り込まれる。

【 0 0 6 6 】

（送気コネクタの基端面配置によるメリット）

ここで、一本の医療器具を体腔内に案内する外套管においては、送気コネクタは、外套管の基端面ではなく、側面に設けられるのが一般的である。

【 0 0 6 7 】

40

仮に基端面に送気コネクタを設けたとすると内針と干渉してしまうためであり、また、側面に送気コネクタを設けたとしても、外套管に挿通させた医療器具の位置に影響を与えることなく、送気コネクタや送気チューブが体壁と干渉しないように外套管を軸周りに回転させることができることによる。

【 0 0 6 8 】

一方、本実施の形態の外套管 3 0 0 では、外套管 3 0 0 を軸周りに回転させると、内視鏡挿入部 1 0 2 と処置具挿入部 2 0 2 の位置が変化する。そのため、体腔内における内視鏡挿入部 1 0 2 と処置具挿入部 2 0 2 との位置を術者が望む位置に維持しながら送気コネクタ 3 1 8 や送気チューブ 1 2 2 の体壁との干渉を回避することが困難な場合が生じ得る。

【 0 0 6 9 】

50

そこで、本実施の形態の外套管 300 では、送気コネクタ 318 を外套管 300 の基端面 302 に配置することで、送気コネクタ 318 や送気チューブ 122 が体壁と干渉しないようにし、内針との干渉は、後述のように内針の構成を工夫することによって回避するようにしている。

【0070】

なお、送気コネクタ 318 及び外套管 300 内の送気管路は、気腹ガス以外の流体を体腔内に供給するために設けられたものであってもよい。

【0071】

図 4 に示す先端キャップ 360 は、外套管本体 320 の先端に取り付けられており、硬質樹脂や金属等により形成されている。その前側には外套管 300 の先端面 304 となる前面を有するとともに、外套管本体 320 の管腔 324 から先端面 304 まで貫通する貫通孔 362、364 を有する。

10

【0072】

貫通孔 362 は、その中心軸が内視鏡挿通軸 306 a と同軸上に配置され、内視鏡挿通路 306 の一部を形成する。先端面 304 における貫通孔 362 の開口は、上述の内視鏡繰出口 312 に相当する。

【0073】

貫通孔 364 は、その中心軸が処置具挿通軸 308 a と同軸上に配置され、処置具挿通路 308 の一部を形成する。先端面 304 における貫通孔 364 の開口は、上述の処置具繰出口 316 に相当する。

20

【0074】

また、上述のように気腹装置 120 から送気チューブ 122、基端キャップ 340 の送気コネクタ 318、及び、貫通孔 350 を介して外套管本体 320 の管腔 324 内に送り込まれた気腹ガスは、貫通孔 362 及び貫通孔 364 を介して外部（体腔内）に送り出される。

【0075】

以上の外套管本体 320、基端キャップ 340、及び、先端キャップ 360 は外套管 300 の外壁を形成しているものであるが、必ずしも外套管 300 の外壁がこれらの分離された部材により構成されたものでなくてよい。

【0076】

また、外套管本体 320 において気腹ガスが通過する送気管路は、管腔 324 とは別に設けられた管腔であってもよい。

30

【0077】

（スライダの説明）

次に、スライダ 400 について説明する。

【0078】

図 4 に示すスライダ 400 は、外套管本体 320 の管腔 324 内に収容され、基準軸 300 a 方向に進退移動可能に支持される。

【0079】

このスライダ 400 は、内視鏡挿通路 306 に挿通された内視鏡挿入部 102 と、処置具挿通路 308 に挿通された処置具挿入部 202 とに連結し、いずれか一方の前後方向（軸方向）への進退移動に対して他方が連動しない不感帯領域と、いずれか一方の進退移動に対して他方が連動する感帯領域とを有する連動部材である。

40

【0080】

即ち、内視鏡挿入部 102 は、処置具挿入部 202 の軸方向の進退移動に対して遊びを持って連動するようになっている。

【0081】

これによって、術者が処置具挿入部 202 を軸方向に進退操作したとき、処置具挿入部 202 の軸方向への変位が大きい場合（大振幅の進退動作が行われた場合）には、前後上下左右に内視鏡挿入部 102 も連動して進退移動するので、術者の意図通りに内視鏡 10

50

0の視野や向き等を変えることができる。また、視野は常に処置具先端を撮像することになり、処置するために最適な画像が自動で提供される。処置部以外の箇所を確認したい場合は、鉗子を動かすことにより確認ができ、術者が思い通りに操作できる。したがって、術者とは別に内視鏡100の操作を行う助手(スコピスト)を不要にすることができ、術者が助手に対して内視鏡の視野や向き等を逐次指示しなければならないという煩わしさも無くすることができる。

【0082】

また、処置具挿入部202の軸方向への変位が小さい場合(小振幅の進退動作が行われた場合)には、内視鏡挿入部102が連動しないため、観察画像内における観察対象の大きさが不要に変動してしまうことを防止することができ、遠近感を適切に保ち、安定した観察画像を提供することができる。

10

【0083】

(スライダの内部構造)

スライダ400の内部構造について説明する。

【0084】

図6は、図4においてスライダ400が配置されている部分を拡大して示した拡大断面図であり、内視鏡挿通路306及び処置具挿通路308の各々に内視鏡挿入部102及び処置具挿入部202を挿通させた状態を示す。

【0085】

図7は、図6における7-7矢視断面図である。

20

【0086】

また、図8及び図9は、各々、スライダ400を後左上方向と後右上方向から示した斜視図であり、図10は、スライダ400のみの断面図である。

【0087】

図6～図10に示すように、スライダ400は、スライダ400の構成部品を保持するスライダ本体402(スライダ部材)を有する。そのスライダ本体402は、図7～図9に示されているように平坦な上面404及び下面406を有するとともに、上面404及び下面406の各々に凸条部408、410を有する。

【0088】

凸条部408、410は、各々、上面404及び下面406の左右方向のほぼ中央部において、上下方向に突出すると共に、外套管本体320の管腔324内において基準軸300a方向(前後方向)に延在しており、それらは、図7に示すように外套管本体320の管腔324内の上部及び下部に設けられたガイド溝370、372に嵌入される。

30

【0089】

各ガイド溝370、372は、管腔324内の上部及び下部の各々に配置される左右一対のガイド板374、374と、ガイド板376、376の隙間によって形成される。

【0090】

図4には、管腔324内の下部に配置されるガイド板376、376が示されており、これに示されるように、各ガイド板374、374、376、376は、長板状に形成されており、基端キャップ340と先端キャップ360との間に掛け渡されることによって、基準軸300a方向に沿って設置される。

40

【0091】

これによって、各ガイド溝370、372が管腔324内において基端キャップ340から先端キャップ360まで基準軸300a方向に沿って配置される。

【0092】

スライダ400は、図7に示すように管腔324内に収容配置された状態では、凸条部408、410の各々がガイド溝370、372に嵌入すると共に、上面404及び下面406の各々がガイド板374、374、376、376に接触又は近接する。これにより、スライダ400(スライダ本体402)は、管腔324内において前後方向に進退移動可能に支持され、かつ、上下左右方向への移動や全方向への回転が規制された状態(少

50

なくとも基準軸 3 0 0 a 周りの回転が不能な状態)で支持される。

【0 0 9 3】

なお、ガイド溝 3 7 0、3 7 2 は、外套管本体 3 2 0 の管腔 3 2 4 内に配置されたガイド板 3 7 4、3 7 4、3 7 6、3 7 6 によって形成されるものではなく、外套管本体 3 2 0 の外壁 3 2 2 に形成されたものであってもよいし、他の構成により形成されたものであってもよい。

【0 0 9 4】

また、スライダ 4 0 0 (スライダ本体 4 0 2) が外套管本体 3 2 0 に対して前後方向に進退移動する範囲(移動可能範囲)は、スライダ 4 0 0 が基端キャップ 3 4 0 に当接する位置を後端(最基端位置)、先端キャップ 3 6 0 に当接する位置を前端(最先端位置)とする範囲となる。ただし、スライダ 4 0 0 の移動可能範囲の後端と前端は、基端キャップ 3 4 0 と先端キャップ 3 6 0 によって規制されたものでなくてもよい。

10

【0 0 9 5】

また、スライダ 4 0 0 は、図 1 0 に示すように、内視鏡挿入部 1 0 2 と連結(係合)する内視鏡連結部 4 2 0 と、処置具挿入部 2 0 2 と連結(係合)する処置具連結部 4 2 2 とを有する。

【0 0 9 6】

(内視鏡連結部の説明)

内視鏡連結部 4 2 0 は、スライダ本体 4 0 2 の左側に設けられており、外套管本体 3 2 0 の管腔 3 2 4 内において内視鏡挿通路 3 0 6 となる空間を確保するとともに図 6 のようにして内視鏡挿入部 1 0 2 が挿通される貫通孔 4 2 4 と、内視鏡挿通路 3 0 6 に挿通された内視鏡挿入部 1 0 2 の外周面(側面)に圧接する圧接部材 4 2 6 とを備える。

20

【0 0 9 7】

貫通孔 4 2 4 は、スライダ本体 4 0 2 の後端から前端まで貫通形成されており、少なくとも内視鏡挿入部 1 0 2 の外径よりも大きな直径を有する。その貫通孔 4 2 4 の中心軸は、管腔 3 2 4 内において内視鏡挿通軸 3 0 6 a と同軸上に配置される。

【0 0 9 8】

貫通孔 4 2 4 の後端側には、圧接部材 4 2 6 を取り付けするための圧接部材取付部 4 2 8 が設けられる。

【0 0 9 9】

圧接部材取付部 4 2 8 は、貫通孔 4 2 4 の他の位置範囲よりも内径が拡大されるとともに、周方向の一部の範囲(スライダ 4 0 0 の左側面)においてスライダ本体 4 0 2 の外面(左側面 4 3 1)まで貫通した開口 4 3 0 (図 8 参照)が形成されている。この開口 4 3 0 から圧接部材 4 2 6 が貫通孔 4 2 4 へと嵌入されて圧接部材 4 2 6 が圧接部材取付部 4 2 8 においてスライダ本体 4 0 2 に固定される。

30

【0 1 0 0】

圧接部材 4 2 6 は、図 7 に示すように弾性ゴムやバネなどの弾性材により環状に形成されており、その貫通孔 4 3 2 の中心軸が内視鏡挿通軸 3 0 6 a と同軸上に配置される。

【0 1 0 1】

これによって、内視鏡挿通路 3 0 6 に内視鏡挿入部 1 0 2 を挿通させたときには、図 6 のように内視鏡挿入部 1 0 2 が圧接部材 4 2 6 の貫通孔 4 3 2 を挿通する。

40

【0 1 0 2】

なお、圧接部材取付部 4 2 8 の開口 4 3 0 における圧接部材 4 2 6 の外周面の位置は、開口 4 3 0 周辺のスライダ本体 4 0 2 の左側面 4 3 1 の位置とほぼ一致している。即ち、圧接部材取付部 4 2 8 の開口 4 3 0 は、圧接部材 4 2 6 を配置するスペースを提供しており、圧接部材 4 2 6 をスライダ本体 4 0 2 の内部に完全に収容する構成と比較すると、スライダ本体 4 0 2 が小型化され、これに伴い外套管本体 3 2 0 の外径も細径化されている。ただし、圧接部材 4 2 6 をスライダ本体 4 0 2 の内部に完全に収容する構成としてもよい。

【0 1 0 3】

50

また、圧接部材 4 2 6 の内径（貫通孔 4 3 2 の直径）は、内視鏡挿入部 1 0 2 の外径よりもわずかに小さい。

【 0 1 0 4 】

そのため、内視鏡挿入部 1 0 2 を圧接部材 4 2 6 の貫通孔 4 3 2 に挿通させた際には、貫通孔 4 3 2 が押し広げられて圧接部材 4 2 6 が変形する。この変形により、圧接部材 4 2 6 に弾性力が生じて貫通孔 4 3 2 に挿通された内視鏡挿入部 1 0 2 に圧接部材 4 2 6 が圧接（係合）される。

【 0 1 0 5 】

したがって、内視鏡挿入部 1 0 2 と圧接部材 4 2 6 との相対的な動きに対して摩擦力が作用する。そして、内視鏡挿入部 1 0 2 と圧接部材 4 2 6 との間に、その摩擦力よりも大きな外力が加わらない限り、内視鏡挿入部 1 0 2 と圧接部材 4 2 6 との間に相対的な動きが生じず、内視鏡挿入部 1 0 2 とスライダ 4 0 0（スライダ本体 4 0 2）とが圧接部材 4 2 6 を介して連動可能に連結（係合）された状態となる。

【 0 1 0 6 】

これにより、内視鏡挿入部 1 0 2 の前後方向（軸方向）への進退移動に連動してスライダ 4 0 0（スライダ本体 4 0 2）も一体的に進退移動する。

【 0 1 0 7 】

なお、ここでの連結は、圧接部材 4 2 6 の弾性力によるものなので、スライダ 4 0 0（スライダ本体 4 0 2）に対して連結される内視鏡挿入部 1 0 2 の係合位置（内視鏡挿入部 1 0 2 においてスライダ 4 0 0 が係合される位置）を任意に調整することができる。

【 0 1 0 8 】

（処置具連結部の説明）

処置具連結部 4 2 2 は、図 1 0 に示すように、スライダ本体 4 0 2 の右側に設けられており、処置具挿入部 2 0 2 に連結されるスリーブ 4 4 0（スリーブ部材）と、スリーブ 4 4 0 を処置具挿通軸 3 0 8 a 方向（前後方向）に進退移動可能にガイドするガイド部 4 6 0 とを備える。

【 0 1 0 9 】

スリーブ 4 4 0 は、詳細を後述するガイド部 4 6 0 のスリーブ收容空間 4 6 4 に收容されるとともに、前後方向に進退移動可能に支持されており、図 7 に示すように外側を囲むスリーブ本体（枠体） 4 4 4 と、内側に配置される圧接部材 4 4 6 とを備える。

【 0 1 1 0 】

スリーブ本体 4 4 4 は、円筒状に形成されており、少なくとも処置具挿入部 2 0 2 の外径よりも大きな直径の貫通孔 4 4 8 を有する。その貫通孔 4 4 8 の中心軸は外套管本体 3 2 0 の管腔 3 2 4 内において処置具挿通軸 3 0 8 a と同軸上に配置され、処置具挿通路 3 0 8 の空間を確保する。

【 0 1 1 1 】

圧接部材 4 4 6 は、弾性ゴムやバネなどの弾性材により環状に形成されており、スリーブ本体 4 4 4 の貫通孔 4 4 8 に嵌入されてスリーブ本体 4 4 4 に固定される。圧接部材 4 4 6 の貫通孔 4 5 0 の中心軸は、外套管本体 3 2 0 の管腔 3 2 4 内において処置具挿通軸 3 0 8 a と同軸上に配置される。

【 0 1 1 2 】

したがって、処置具挿通路 3 0 8 に処置具挿入部 2 0 2 を挿通させたときには、図 6 のように処置具挿入部 2 0 2 が圧接部材 4 4 6 の貫通孔 4 5 0 を挿通する。

【 0 1 1 3 】

また、圧接部材 4 4 6 の内径（貫通孔 4 5 0 の直径）は、処置具挿入部 2 0 2 の外径よりもわずかに小さい。

【 0 1 1 4 】

そのため、処置具挿入部 2 0 2 を圧接部材 4 4 6 の貫通孔 4 5 0 に挿通させた際には、貫通孔 4 5 0 が押し広げられて圧接部材 4 4 6 が変形する。この変形により、圧接部材 4 4 6 に弾性力が生じて貫通孔 4 5 0 に挿通された処置具挿入部 2 0 2 に圧接部材 4 4 6 が

10

20

30

40

50

圧接（係合）される。

【 0 1 1 5 】

したがって、処置具挿入部 2 0 2 と圧接部材 4 4 6 との相対的な動きに対して摩擦力が作用する。そして、処置具挿入部 2 0 2 と圧接部材 4 4 6 との間に、その摩擦力よりも大きな外力が加わらない限り、処置具挿入部 2 0 2 と圧接部材 4 4 6 との間に相対的な動きが生じず、処置具挿入部 2 0 2 とスリーブ 4 4 0 とが圧接部材 4 4 6 を介して連動可能に連結（係合）された状態となる。

【 0 1 1 6 】

これによって、処置具挿入部 2 0 2 の前後方向（軸方向）への進退移動に連動してスリーブ 4 4 0 も一体的に進退移動する。

10

【 0 1 1 7 】

また、処置具挿入部 2 0 2 の軸周りの回転に連動してスリーブ 4 4 0 もスライダ本体 4 0 2 に対して回転する。

【 0 1 1 8 】

なお、ここでの処置具挿入部 2 0 2 とスリーブ 4 4 0 との連結は、圧接部材 4 4 6 の弾性力によるものなので、スリーブ 4 4 0 に対して連結される処置具挿入部 2 0 2 の係合位置（処置具挿入部 2 0 2 においてスリーブ 4 4 0 が係合される位置）を任意に調整することができる。

【 0 1 1 9 】

また、スライダ 4 0 0 の内視鏡連結部 4 2 0 に内視鏡挿入部 1 0 2 を固定する領域を内視鏡固定領域といい、スライダ 4 0 0 の処置具連結部 4 2 2 に処置具挿入部 2 0 2 を固定する領域を処置具固定領域というものとする。本形態においては、内視鏡固定領域は内視鏡挿入部 1 0 2 の外周面に圧接する圧接部材 4 2 6 の内周面の領域に相当し、処置具固定領域は、処置具挿入部 2 0 2 の外周面に圧接する圧接部材 4 4 6 の内周面の領域に相当する。このとき、内視鏡固定領域は処置具固定領域よりも軸方向に長くなるよう構成することが望ましい。

20

【 0 1 2 0 】

一方、処置具連結部 4 2 2 のガイド部 4 6 0 は、図 7、図 9 に示すように、外套管本体 3 2 0 の管腔 3 2 4 内において処置具挿通軸 3 0 8 a（基準軸 3 0 0 a）方向に延びるガイド面 4 6 2 を有する。

30

【 0 1 2 1 】

ガイド面 4 6 2 は基準軸 3 0 0 a に直交する断面において開口を右側に向けて U 字状に湾曲しており、図 7 のように外套管本体 3 2 0 の管腔 3 2 4 内において、そのガイド面 4 6 2 の開口に外套管本体 3 2 0（外壁 3 2 2）の内周面が対向して配置される。

【 0 1 2 2 】

これによって、ガイド面 4 6 2 と外套管本体 3 2 0 の内周面とで囲まれた空間がガイド部 4 6 0 のスリーブ収容空間 4 6 4 として形成される。

【 0 1 2 3 】

スリーブ収容空間 4 6 4 は、処置具挿通軸 3 0 8 a が挿通する位置に形成され、処置具挿通軸 3 0 8 a に沿って延在する。

40

【 0 1 2 4 】

このスリーブ収容空間 4 6 4 には、上述のようにスリーブ 4 4 0 が収容配置され、スリーブ 4 4 0 の中心軸が処置具挿通軸 3 0 8 a と同軸上に配置される。

【 0 1 2 5 】

スリーブ収容空間 4 6 4 においてスリーブ 4 4 0 の外周面は、ガイド面 4 6 2 と外套管本体 3 2 0 の内周面に接触又は近接する。

【 0 1 2 6 】

これによって、スリーブ収容空間 4 6 4 においてスリーブ 4 4 0 は、前後方向に移動可能に、かつ、軸周りに回転可能に支持され、上下左右方向への移動が規制された状態で支持される。

50

【 0 1 2 7 】

また、ガイド部 4 6 0（スライダ本体 4 0 2）は、図 9、図 1 0 に示すようにその基端側と先端側の各々に、ガイド面 4 6 2 の端縁に沿ってガイド面 4 6 2 に直交する方向に突出形成された端縁部 4 6 6、4 6 8 を有する。

【 0 1 2 8 】

これらの端縁部 4 6 6、4 6 8 は、スリーブ収容空間 4 6 4 に配置されたスリーブ 4 4 0 が前後方向に進退移動した際に、スリーブ 4 4 0 の端部に当接してスリーブ 4 4 0 の移動を規制する。

【 0 1 2 9 】

したがって、スリーブ 4 4 0 は、端縁部 4 6 6 に当接する位置を後端、端縁部 4 6 8 の当接する位置を前端として、スライダ本体 4 0 2 に対して前後方向に進退移動する範囲（移動可能範囲）が制限される。ただし、スリーブ 4 4 0 の移動可能範囲の後端と前端は、端縁部 4 6 6 と端縁部 4 6 8 によって規制されたものでなくてもよい。

10

【 0 1 3 0 】

なお、本実施の形態では、ガイド部 4 6 0 のスリーブ収容空間 4 6 4 を、スライダ本体 4 0 2 のガイド面 4 6 2 と外套管本体 3 2 0 の内周面とで形成するものとしている。そのため、スリーブ収容空間 4 6 4 をスライダ本体 4 0 2 のみで形成し、スリーブ 4 4 0 をスライダ本体 4 0 2 の内部に完全に収容する構成と比較して、スライダ本体 4 0 2 が小型化され、これに伴い外套管本体 3 2 0 の外径も細径化されている。しかしながら、スリーブ 4 4 0 をスライダ本体 4 0 2 の内部に完全に収容する構成としてもよい。

20

【 0 1 3 1 】

（内視鏡及び処置具の連結時のスライダの作用）

以上のように構成されたスライダ 4 0 0 によれば、外套管 3 0 0 の内視鏡挿通路 3 0 6 に挿通された内視鏡挿入部 1 0 2 とスライダ本体 4 0 2 が連結し、外套管 3 0 0 の処置具挿通路 3 0 8 に挿通された処置具挿入部 2 0 2 とスリーブ 4 4 0 とが連結する。

【 0 1 3 2 】

そして、図 1 1 に示すようにスリーブ 4 4 0 がスライダ本体 4 0 2 に対する移動可能範囲の後端及び前端に到達していない状態において、術者が処置具挿入部 2 0 2 を軸方向（前後方向）に進退移動させるための進退操作を行ったとする。

【 0 1 3 3 】

このとき、スリーブ 4 4 0 がスライダ本体 4 0 2 に対する移動可能範囲内で進退移動した場合には、処置具挿入部 2 0 2 の進退移動に対してスライダ本体 4 0 2 が移動しない。したがって、処置具挿入部 2 0 2 の進退移動に対して内視鏡挿入部 1 0 2 が連動しない不感帯領域が存在する。

30

【 0 1 3 4 】

一方、図 1 2 に示すようにスリーブ 4 4 0 がスライダ本体 4 0 2 に対する移動可能範囲の後端に到達している状態において、処置具挿入部 2 0 2 を後退操作すると、処置具挿入部 2 0 2 とともにスリーブ 4 4 0 及びスライダ本体 4 0 2 が外套管本体 3 2 0 に対して後退する。これによって、内視鏡挿入部 1 0 2 が処置具挿入部 2 0 2 と連動して後退する。

【 0 1 3 5 】

同様に、図 1 3 に示すようにスリーブ 4 4 0 がスライダ本体 4 0 2 に対する移動可能範囲の前端に到達している状態において、処置具挿入部 2 0 2 を前進操作すると、処置具挿入部 2 0 2 とともにスリーブ 4 4 0 及びスライダ本体 4 0 2 が外套管本体 3 2 0 に対して前進する。これによって、内視鏡挿入部 1 0 2 が処置具挿入部 2 0 2 と連動して前進する。

40

【 0 1 3 6 】

したがって、上記のように処置具挿入部 2 0 2 を軸方向に大きく変位させた場合（大振幅の進退動作が行われた場合）には、処置具挿入部 2 0 2 と連動して内視鏡挿入部 1 0 2 が軸方向に変位し、処置具挿入部 2 0 2 の軸方向の変位が小さい場合（小振幅の進退動作が行われた場合）には内視鏡挿入部 1 0 2 が軸方向に変位しないようになっている。

50

【 0 1 3 7 】

また、本実施の形態では、スライダ本体 4 0 2 が前後方向への進退移動のみに規制されているのに対して、スリーブ 4 4 0 がスライダ本体 4 0 2 に対して軸周りに回転可能に支持されている。そのため、図 1 4 に示すように、処置具挿入部 2 0 2 を軸周りに回転操作した場合に、スライダ本体 4 0 2 が回転せずに、処置具挿入部 2 0 2 及びスリーブ 4 4 0 が軸周りに回転する。

【 0 1 3 8 】

したがって、内視鏡挿入部 1 0 2 と処置具挿入部 2 0 2 との外套管 3 0 0 に対する位置（体腔内での位置）を変えることなく、処置具挿入部 2 0 2 の軸周りの回転角度を変えることができる。

10

【 0 1 3 9 】

即ち、体壁に刺入した外套管 3 0 0 に内視鏡挿入部 1 0 2 と処置具挿入部 2 0 2 とを挿通させて所定の患部に処置を施す場合に、一般的な手技においては、内視鏡 1 0 0 は内視鏡挿入部 1 0 2 の上下左右方向の位置と軸周りの回転角度が固定されて使用される。

【 0 1 4 0 】

一方、処置具 2 0 0 は、術者が操作しやすいように処置具挿入部 2 0 2 の軸周りの回転操作も進退操作と同様に適宜行われる。

【 0 1 4 1 】

本実施の形態の外套管 3 0 0 では、内視鏡挿入部 1 0 2 と処置具挿入部 2 0 2 とをスライダ 4 0 0 により連結しているため、処置具挿入部 2 0 2 の回転操作などによって内視鏡挿入部 1 0 2 の上下左右方向の位置や軸周りの回転角度が変動するおそれがある。

20

【 0 1 4 2 】

しかしながら、上述のようにスライダ 4 0 0 の進退移動以外の動作を規制しているため、内視鏡挿入部 1 0 2 を上下左右方向の位置や軸周りの回転角度を変化させることなく、処置具挿入部 2 0 2 を軸周りに回転させることができ、鉗子操作に必要な自由度（5 自由度）が得られるようになっている。なお、鉗子操作の 5 自由度とは、臓器に対する鉗子の動きで、縦、横、進退方向、回転、鉗子の開閉動作の 5 つを示す。

【 0 1 4 3 】

（スライダの動作条件）

次に、スライダ 4 0 0 の動作条件について説明する。ここでは、スライダ 4 0 0 の動作に関連する各部材に作用する力を以下のように定義する。

30

【 0 1 4 4 】

内視鏡連結部 4 2 0 の圧接部材 4 2 6 が内視鏡挿入部 1 0 2 をその外周面の一定位置で固持する力を、スライダ本体 4 0 2 における内視鏡挿入部 1 0 2 に対する固定力というものとし、軸方向（前後方向）に対するその固定力（内視鏡挿入部 1 0 2 を軸方向の一定位置で固定する固定力）の大きさを F_1 とする。

【 0 1 4 5 】

同様に、処置具連結部 4 2 2 におけるスリーブ 4 4 0 の圧接部材 4 4 6 が処置具挿入部 2 0 2 をその外周面の一定位置で固持する力を、スリーブ 4 4 0 における処置具挿入部 2 0 2 に対する固定力というものとし、軸方向（前後方向）に対するその固定力の大きさを F_2 とする。

40

【 0 1 4 6 】

一方、内視鏡挿入部 1 0 2 が進退移動する際に弁部材 3 4 6 から受ける摩擦力を F_3 とし、処置具挿入部 2 0 2 が進退移動する際に弁部材 3 4 8 から受ける摩擦力を F_4 とする。

【 0 1 4 7 】

また、スリーブ 4 4 0 がスライダ本体 4 0 2 に対して進退移動する際に周辺部材から受ける摩擦力を F_5 とし、スライダ本体 4 0 2 が外套管本体 3 2 0 に対して進退移動する際に周辺部材から受ける摩擦力を F_6 とする。

【 0 1 4 8 】

50

(a) 処置具の進退移動幅が大きい場合に内視鏡と処置具を連動させる条件について
 処置具挿入部 202 が進退操作された際（大幅に進退操作された際）に、内視鏡挿入部 102 と処置具挿入部 202 とをスライダ 400 を介して一体的に進退移動させる条件として、固定力 F_1 、 F_2 、摩擦力 F_3 は、次の条件 (1)、(2) を満たす。

【0149】

$$F_1 > F_3 \quad \dots (1)$$

$$F_2 > F_3 \quad \dots (2)$$

これによって、処置具挿入部 202 が進退操作された際に、図 12 又は図 13 のようにスリーブ 440 がスライダ本体 402 に対する移動可能範囲の後端又は前端に到達すると、スリーブ 440 はスライダ本体 402 及び内視鏡挿入部 102 を介して弁部材 346 の摩擦力 F_3 を受ける。このとき、摩擦力 F_3 よりも大きな固定力 F_1 により内視鏡挿入部 102 とスライダ本体 402 とが連結され、かつ、摩擦力 F_3 よりも大きな固定力 F_2 により処置具挿入部 202 とスリーブ 440 とが連結されているため、処置具挿入部 202 の進退移動と連動してスライダ本体 402 が進退移動し、スライダ本体 402 の進退移動と連動して内視鏡挿入部 102 が進退移動する。

【0150】

したがって、処置具挿入部 202 の進退操作した際に、弁部材 346 の摩擦力により、スライダ本体 402 に対する内視鏡挿入部 102 の係合位置がずれることがなく、また、スリーブ 440 に対する処置具挿入部 202 の係合位置がずれることもない。

【0151】

なお、処置具挿入部 202 が進退操作された際に、これと連動させてスライダ本体 402 を外套管本体 320 に対して進退移動させるための条件として、固定力 F_2 と、摩擦力 F_6 とは、次の条件 (3) を満たす。

【0152】

$$F_2 > F_6 \quad \dots (3)$$

同様に、内視鏡挿入部 102 が進退操作された際に、内視鏡挿入部 102 と処置具挿入部 202 とをスライダ 400 を介して一体的に進退移動させるために、固定力 F_1 、 F_2 、摩擦力 F_4 とは、次の条件 (4)、(5) を満たす。

【0153】

$$F_1 > F_4 \quad \dots (4)$$

$$F_2 > F_4 \quad \dots (5)$$

また、内視鏡挿入部 102 が進退操作された際に、これと連動させてスライダ本体 402 を外套管本体 320 に対して進退移動させるための条件として、固定力 F_1 と、摩擦力 F_6 とは、次の条件 (6) を満たす。

【0154】

$$F_1 > F_6 \quad \dots (6)$$

(b) 処置具の進退移動幅が小さい場合に内視鏡と処置具を連動させない条件について
 処置具挿入部 202 が小幅に進退操作された際に、図 11 のように内視鏡挿入部 102 を進退移動させずに処置具挿入部 202 のみを進退移動させるための条件として、摩擦力 F_3 、 F_5 、 F_6 は、次の条件 (7) を満たす。

【0155】

$$F_3 + F_6 > F_5 \quad \dots (7)$$

これにより、図 11 で示したように処置具挿入部 202 の移動幅が小さいときは内視鏡挿入部 102 は移動せず、処置具挿入部 202 の進退移動幅が大きいときは内視鏡挿入部 102 が移動する。すなわち、処置具挿入部 202 の進退移動幅が小さい場合は、スリーブ 440 がスライダ本体 402 内のみで進退移動しスライダ本体 402 自体は外套管本体 320 に対して移動しないので内視鏡挿入部 102 が軸方向（前後方向）に進退移動しない。

【0156】

なお、外套管本体 320 に対するスライダ本体 402 の摩擦抵抗が、内視鏡挿入部 10

10

20

30

40

50

2 と弁部材 3 4 6 との間の摩擦力に対して無視できるほど小さい場合は、F 6 は略 0 とみなせるので、条件 (7) は、 $F 3 > F 5$ となる。

【 0 1 5 7 】

一方、処置具挿入部 2 0 2 の進退移動幅が大きい場合は、スリーブ 4 4 0 がスライダ本体 4 0 2 内で進退移動しスライダ本体 4 0 2 の先端側もしくは基端側に突き当てられてスライダ本体 4 0 2 自体を外套管本体 3 2 0 に対して移動させるので、スライダ本体 4 0 2 に連結した内視鏡挿入部 1 0 2 も進退移動する。

【 0 1 5 8 】

(c) 処置具挿入部 2 0 2 の長さ調整のための条件について

内視鏡 1 0 0 と処置具 2 0 0 とを把持しながら処置具挿入部 2 0 2 の長さ調整を行えるようにするための条件として、固定力 F 1、F 2 は、次の条件 (8) を満たすことが好ましい。

【 0 1 5 9 】

$F 1 > F 2 \quad \cdots (8)$

これにより、外套管本体 3 2 0 を持って処置具挿入部 2 0 2 を進退移動した場合、又は、内視鏡挿入部 1 0 2 を持って処置具挿入部 2 0 2 を進退移動した場合であっても、スライダ本体 4 0 2 に対する内視鏡挿入部 1 0 2 の係合位置を変えことなく、スライダ本体 4 0 2 に対する処置具挿入部 2 0 2 の係合位置を変えることができる。

【 0 1 6 0 】

外套管本体 3 2 0 を持って処置具挿入部 2 0 2 を進退移動することによって処置具挿入部 2 0 2 の長さ調整を行う場合、発生する摩擦力はスリーブ 4 4 0 と処置具挿入部 2 0 2 との間と、弁部材 3 4 8 と処置具挿入部 2 0 2 との間であるので、処置具挿入部 2 0 2 の進退操作に要する操作力は $F 2 + F 4$ である。したがって、このような調整操作を術者がストレスを感じることなく行えるようにする場合には、固定力 F 2 と、摩擦力 F 4 とが、次の条件 (9) を満たすことが望ましい。

【 0 1 6 1 】

$F 2 + F 4 < 10 N (N \text{ はニュートン}) \quad \cdots (9)$

一方、内視鏡挿入部 1 0 2 を持って処置具挿入部 2 0 2 を進退移動することによって処置具挿入部 2 0 2 の長さ調整を行う場合、 $F 4 < F 3$ ならば上記と同様の摩擦力が発生するので、式 (9) を満足することが望ましく、 $F 3 < F 4$ ならば、発生する摩擦力はスリーブ 4 4 0 と処置具挿入部 2 0 2 との間と、弁部材 3 4 6 と内視鏡挿入部 1 0 2 との間であるので、処置具挿入部 2 0 2 の進退操作に要する操作力は $F 2 + F 3$ である。したがって、このような調整操作を術者がストレスを感じることなく行えるようにする場合には、固定力 F 2 と、摩擦力 F 3 とが、次の条件 (10) を満たすことが望ましい。

【 0 1 6 2 】

$F 2 + F 3 < 10 N (N \text{ はニュートン}) \quad \cdots (10)$

これらの条件 (9) と条件 (10) のうち、両方の条件を満たすようにした場合に限らず、いずれか一方のみの条件を満たすようにした場合であっても効果的である。

【 0 1 6 3 】

なお、固定力 F 1、F 2 が次の式 (11) を満たす場合であっても、処置具挿入部 2 0 2 の長さ調整は行えるが、この場合は内視鏡挿入部 1 0 2 とスライダ本体 4 0 2 との係合位置が動いてしまう可能性があり、別途スライダ本体 4 0 2 と内視鏡挿入部 1 0 2 との位置調整が必要となる可能性がある。

【 0 1 6 4 】

$F 1 < F 2 \quad \cdots (11)$

このような調整操作を術者がストレスを感じることなく行えるようにする場合には、固定力 F 1 と、摩擦力 F 3 もしくは F 4 とが、次の条件 (12) もしくは (13) を満たすことが望ましい。

【 0 1 6 5 】

$F 1 + F 4 < 10 N (N \text{ はニュートン}) \quad \cdots (12)$

10

20

30

40

50

$F_1 + F_3 < 10N$ (Nはニュートン) . . . (13)

(d) 良好な操作性を確保するための条件について

術者がストレスを感じることなく処置具挿入部202の進退操作を行うことができる条件として、摩擦力 F_3 、 F_4 、 F_6 は、次の条件(14)を満たすことが好ましい。

【0166】

$F_3 + F_4 + F_6 < 10N$ (Nはニュートン) . . . (14)

このように、術者が処置具挿入部202を大幅に進退操作する際に必要な操作力($F_3 + F_4 + F_6$)を設定しておくことにより、術者がストレスを感じることなく良好な操作性を確保することができる。

【0167】

10

(e) 外套管が体壁に対してずれないための条件

処置具挿入部202の進退操作によって外套管300(外套管本体320)が体壁に対してずれないようにするための条件として、外套管300の体壁に対する前後方向(軸方向)の固定力を F_t とすると、固定力 F_t と、摩擦力 F_3 、 F_4 とは、次の条件(15)を満たす。

【0168】

$F_t > F_3 + F_4$. . . (15)

これによって、処置具挿入部202が進退操作されても、体壁に刺入された外套管300(外套管本体320)はずれることなく安定した状態で固定されているので、良好な操作性を確保することが可能となる。

20

【0169】

(スライダの他の形態)

以上の外套管300において、外套管本体320に対してスライダ400を前後方向のみに進退移動できるようにしたスライダ400の支持機構は、上記形態に限らない。

【0170】

図15は、基準軸300aに直交する断面により外套管300の他の形態を示した断面図である。なお、上記形態と同一又は類似の作用の構成要素には同一符号を付して説明を省略する。

【0171】

同図に示す形態では、外套管本体320の管腔324内の上部と下部に、基端(基端キャップ340)から先端(先端キャップ360)まで掛け渡されたガイド棒470、472が、基準軸300a方向に沿って配置される。

30

【0172】

一方、スライダ400のスライダ本体402の上部と下部には、基端から前端まで貫通するガイド孔474、476が形成される。

【0173】

そして、それらのガイド孔474、476の各々にガイド棒470、472が挿通されて管腔324内でスライダ400が支持される。

【0174】

これにより、外套管本体320に対してスライダ400が前後方向のみに進退移動可能に支持される。

40

【0175】

図16は、基準軸300aに直交する断面により外套管300のさらに他の形態を示した断面図である。なお、上記形態と同一又は類似の作用の構成要素には同一符号を付して説明を省略する。

【0176】

同図に示すように、外套管本体320(外壁322)の内周面、即ち、管腔324の外形は、基準軸300aに直交する断面において楕円形に形成される。

【0177】

一方、スライダ400は、その枠体であるスライダ本体402の外周面が基準軸300

50

aに直交する断面において管腔324と同形の楕円に沿った形状を有し、スライダ本体402の外周面が外套管本体320の内周面に接触又は近接するように形成される。

【0178】

これにより、外套管本体320に対してスライダ400が前後方向のみに進退移動可能に支持される。

【0179】

なお、これに限らず、基準軸300aに直交する断面における、外套管本体320の内周面の形状と、スライダ本体402の形状とが回転不能な形状の組み合わせであればよい。例えば、図7や図15に示した形態において、外套管本体320の内周面の形状を図16のように楕円形にして外套管本体320の内周面がスライダ本体402に対して外接するようにすれば、図16の形態と同様に、図7の形態における凸条部408、410やガイド板374、376、図15の形態におけるガイド棒470、472やガイド孔474、476などの特別なガイド手段を不要にすることができる。

【0180】

(内針の説明)

次に、外套管300を体壁に刺入する際に外套管300に装着して使用する内針500について説明する。

【0181】

図17、図18は各々、内針500を外套管300に装着した状態を前左上方向と後左下方向とから示した斜視図であり、図19は内針500のみを前左下方向から示した斜視図である。なお、内針500の前後、左右、上下の関係については、図17のように外套管300に装着した際の外套管300の前後、左右、上下の関係に従うものとする。

【0182】

これらの図に示すように、内針500は、細長に形成された2本の軸部502、504と、軸部502、504の各々の先端に形成された先端部506、508と、軸部502、504の基端側に設けられた頭部510とから構成される。

【0183】

軸部502(第1軸部)は、上述の内視鏡挿入部102の外径以下の直径を有し、内視鏡挿通路306に挿通可能な太さに形成される。図17、図18のように外套管300に内針500を装着する(組み込む)際には、軸部502は、外套管300の内視鏡挿通路306に挿通配置される。

【0184】

また、軸部502は、外套管300(内視鏡挿通路306)の前後方向の長さよりもわずかに長く形成されており、外套管300に内針500を装着した際に、軸部502の先端部506が内視鏡繰出口312から所定長さ分だけ突出する。

【0185】

軸部504(第2軸部)は、上述の処置具挿入部202の外径以下の直径を有し、処置具挿通路308に挿通可能な太さに形成される。図17、図18のように外套管300に内針500を装着した際には、軸部504は、外套管300の処置具挿通路308に挿通配置される。

【0186】

また、軸部504は、外套管300(内視鏡挿通路306)の前後方向の長さよりもわずかに長く形成されており、外套管300に内針500を装着した際に、軸部504の先端部508が処置具繰出口316から所定長さ分だけ突出する。

【0187】

先端部506、508は、曲面形状にしてエッジができないように鈍く構成(すなわち、丸みを帯びた非エッジ形状)となっているが、体壁を容易に貫通可能となっている。

【0188】

頭部510は、頭部本体512とロックレバー514とを有する。

【0189】

10

20

30

40

50

頭部本体 5 1 2 は、図 1 8、図 1 9 に示すように、軸部 5 0 2、5 0 4 と平行して前後方向に延びる軸 5 2 0 を中心とする円柱面であって、外套管 3 0 0 の基端キャップ 3 4 0 の外径とほぼ一致する直径の円柱面に沿った側面 5 2 2 と、軸 5 2 0 に平行し（前後方向及び左右方向に平行し）、かつ、側面 5 2 2 が沿う円柱面と交差する平面に沿った下面 5 2 4 と、軸 5 2 0 に直交する平面に沿った後端面 5 2 6 と前端面 5 2 8 とに囲まれた形状を有する。

【 0 1 9 0 】

なお、軸 5 2 0 は、外套管 3 0 0 に内針 5 0 0 を装着した状態のときには外套管 3 0 0 の基準軸 3 0 0 a（不図示）と同軸上に配置される。

【 0 1 9 1 】

頭部本体 5 1 2 の前端面 5 2 8 には、軸部 5 0 2、5 0 4 の基端側が固定され、頭部本体 5 1 2 の側面 5 2 2 には、周方向の中央部（最上部）において軸 5 2 0 方向（前後方向）に沿ってロックレバー 5 1 4 が設けられる。

【 0 1 9 2 】

ロックレバー 5 1 4 は、内針 5 0 0 の頭部 5 1 0 を外套管 3 0 0 に着脱自在に固定する固定機構の構成要素であり、軸 5 2 0 方向に沿って延びる長板状に形成されており（図 1 7 参照）、軸 5 2 0 方向の中央付近を支点にして、前端部と後端部とが上下方向の互いに反対となる向きに揺動可能に頭部本体 5 1 2 に支持されている。

【 0 1 9 3 】

ロックレバー 5 1 4 の先端部の下面側には係止爪 5 3 2（図 1 9 参照）が突設されており、この係止爪 5 3 2 は、図 3、図 5 に示されているように基端キャップ 3 4 0 に設けられた係止孔 5 3 4 に嵌合する形状を有する。

【 0 1 9 4 】

また、ロックレバー 5 1 4 の基端部の下面側となる位置において頭部本体 5 1 2 にはコイルバネなどの付勢部材が配置されており、ロックレバー 5 1 4 は、後端部が上向き、前端部が下向きとなる方向に付勢されている。

【 0 1 9 5 】

（内針装着時の作用）

以上のごとく構成された内針 5 0 0 によれば、外套管 3 0 0 の内視鏡挿入口 3 1 0 と処置具挿入口 3 1 4 の各々から内視鏡挿通路 3 0 6 と処置具挿通路 3 0 8 に内針 5 0 0 の軸部 5 0 2、5 0 4 の各々を挿入していくと、図 2 0 のように内針 5 0 0 の頭部 5 1 0 が、外套管 3 0 0 の基端キャップ 3 4 0 に近づいていく。

【 0 1 9 6 】

そして、さらに内針 5 0 0 を挿入していくと、図 1 7、図 1 8 のように頭部本体 5 1 2 の前端面 5 2 8 が外套管 3 0 0（基端キャップ 3 4 0）の基端面 3 0 2 に当接するとともに、ロックレバー 5 1 4 の係止爪 5 3 2 が基端キャップ 3 4 0 の係止孔 5 3 4 に嵌合して、内針 5 0 0 が外套管 3 0 0 に装着（固定）された状態となる。

【 0 1 9 7 】

このとき、内針 5 0 0 の軸部 5 0 2、5 0 4 の先端部 5 0 6、5 0 8 が外套管 3 0 0 の先端から所定の長さだけ突出するように配置される。

【 0 1 9 8 】

一方、内針 5 0 0 が外套管 3 0 0 に装着された状態において、ロックレバー 5 1 4 の基端部を押圧すれば、係止爪 5 3 2 を基端キャップ 3 4 0 の係止孔 5 3 4 から外すことができ、その状態で内針 5 0 0 を手元側に引き抜けば、内針 5 0 0 を外套管 3 0 0 から取り外すことができる。

【 0 1 9 9 】

また、上述のように内針 5 0 0 の頭部本体 5 1 2 は、円柱状の部材に対して下面 5 2 4 により下側を切り欠いた形状を有している。即ち、外套管 3 0 0 に内針 5 0 0 を装着した際に送気コネクタ 3 1 8 と干渉する部分を切り欠いた切欠き部が頭部本体 5 1 2 に設けられている。

10

20

30

40

50

【 0 2 0 0 】

これによって、外套管 3 0 0 に内針 5 0 0 を装着した際に、図 1 8 のように外套管 3 0 0 (基端キャップ 3 4 0) の基端面 3 0 2 に突設された送気コネクタ 3 1 8 と干渉することなく、頭部本体 5 1 2 の前端面 5 2 8 を基端面 3 0 2 に当接させることができ、内針 5 0 0 を外套管 3 0 0 に安定した状態で装着することができるようになっている。

【 0 2 0 1 】

なお、上記形態に限らず、外套管 3 0 0 に内針 5 0 0 を装着した際に、頭部本体 5 1 2 の少なくとも送気コネクタ 3 1 8 と干渉する部分を切り欠いた切欠き部を頭部本体 5 1 2 が有していればよい。また、軸部 5 0 2、5 0 4 により頭部本体 5 1 2 は外套管 3 0 0 に対して回転規制されるため、送気コネクタ 3 1 8 と干渉することがない。

10

【 0 2 0 2 】

(内視鏡挿入部が外套管内に入り込むのを防止するための条件)

次に、本発明の特徴的部分について説明する。なお、以下において、上記基本的構成における構成要素と同一又は類似の作用を有する構成要素には同一符号を用いて説明を省略し、上記基本的構成と相違する点についてのみ説明する。

【 0 2 0 3 】

上述した内視鏡下外科手術装置 1 0 の基本的構成における外套管 3 0 0 及び内視鏡 1 0 0 では、スライダ 4 0 0 (スライダ本体 4 0 2) に対する内視鏡挿入部 1 0 2 の係合位置を術者等が自由に変更することができる。

【 0 2 0 4 】

なお、以下において主に内視鏡挿入部 1 0 2 の係合位置を連結位置といい、スライダ 4 0 0 の図 1 0 等 に示した内視鏡連結部 4 2 0 が連結する内視鏡挿入部 1 0 2 の位置を示すものとする。

20

【 0 2 0 5 】

一方、スライダ 4 0 0 に対する内視鏡挿入部 1 0 2 の連結位置を自由に変更できることから、外套管 3 0 0 の内視鏡挿通路 3 0 6 と処置具挿通路 3 0 8 の各々に内視鏡挿入部 1 0 2 と処置具挿入部 2 0 2 とを挿通させている状態において、例えば処置具挿入部 2 0 2 を後退させた際に、これと連動して後退した内視鏡挿入部 1 0 2 の先端 (先端面 1 1 4) が外套管 3 0 0 の内部 (内視鏡繰出口 3 1 2 よりも基端側) に入り込む可能性がある。

【 0 2 0 6 】

内視鏡挿入部 1 0 2 の先端が外套管 3 0 0 の内部に入り込むと、内視鏡 1 0 0 の観察視野が外套管 3 0 0 により遮られてしまい、処置が行えない等の不具合が生じる。

30

【 0 2 0 7 】

また、内視鏡挿入部 1 0 2 の先端が汚れた場合には、内視鏡挿入部 1 0 2 を外套管 3 0 0 から一旦、抜去して洗浄した後、外套管 3 0 0 に再挿入するという作業が行われる。

【 0 2 0 8 】

このとき、処置具挿入部 2 0 2 の先端 (処置部 2 0 6) と内視鏡挿入部 1 0 2 の先端との軸方向に関する位置関係を元の状態に戻すためには、スライダ 4 0 0 に対する内視鏡挿入部 1 0 2 の連結位置を元の位置に設定する必要がある。

【 0 2 0 9 】

しかしながら、スライダ 4 0 0 は、外套管本体 3 2 0 に対して進退移動可能であるため、スライダ 4 0 0 に対する内視鏡挿入部 1 0 2 の連結位置を正確に把握することができず、連結位置を元の位置に戻すことが難しいという問題がある。

40

【 0 2 1 0 】

そこで、本実施の形態における内視鏡下外科手術装置 1 0 では、これらの問題を解消できる構成とする。

【 0 2 1 1 】

図 2 1 は、本発明が適用された内視鏡下外科手術装置 1 0 における外套管 3 0 0 を示す断面図であり、外套管 3 0 0 の内視鏡挿通路 3 0 6 と処置具挿通路 3 0 8 とに内視鏡挿入部 1 0 2 と処置具挿入部 2 0 2 とを挿通させた状態においてスライダ本体 4 0 2 が外套管

50

本体 3 2 0 に対する移動可能範囲の後端に配置された状態を示す。

【 0 2 1 2 】

まず、基準軸 3 0 0 a 方向に関して、スライダ 4 0 0 に対する内視鏡連結部 4 2 0 の連結位置を、スライダ 4 0 0 の圧接部材 4 2 6 の後端 4 2 6 e の位置（後端 4 2 6 e に対向する位置）とする。

【 0 2 1 3 】

そして、同図に示すように、スライダ本体 4 0 2 が外套管本体 3 2 0 に対して移動可能範囲の後端に配置されている状態において、内視鏡挿入部 1 0 2 の連結位置から外套管 3 0 0 の先端（先端面 3 0 4 ）までの長さを L とする。

【 0 2 1 4 】

これに対して、内視鏡挿入部 1 0 2 の連結位置は、その連結位置から内視鏡挿入部 1 0 2 の先端（先端面 1 1 4 ）までの長さ L_s が、次の条件（ 1 6 ）を満たす位置に設定される。

【 0 2 1 5 】

$L_s \leq L \cdots (16)$

これによって、スライダ本体 4 0 2 が図 2 1 のように移動可能範囲の後端に移動したときでも内視鏡挿入部 1 0 2 の先端が外套管 3 0 0 の先端に一致した位置又はそれよりも前方に突出した位置に配置される。

【 0 2 1 6 】

したがって、内視鏡挿入部 1 0 2 の先端が外套管 3 0 0 の内部に入り込むという事態が未然に防止される。

【 0 2 1 7 】

なお、スライダ 4 0 0 に対する内視鏡挿入部 1 0 2 の連結位置を圧接部材 4 2 6 の後端 4 2 6 e の位置としたが、圧接部材 4 2 6 の後端 4 2 6 e 以外の位置を連結位置と定義した場合であっても上記条件（ 1 6 ）を満たす。ただし、以下において長さ L という場合には、圧接部材 4 2 6 の後端 4 2 6 e の位置から外套管 3 0 0 の先端までの長さをいうものとする。

【 0 2 1 8 】

また、内視鏡挿入部 1 0 2 の連結位置を、条件（ 1 6 ）を満たす特定の位置に設定できるように構成することで、内視鏡挿入部 1 0 2 を外套管 3 0 0 から一旦、抜去した場合であっても、外套管 3 0 0 に再挿入した際に、内視鏡挿入部 1 0 2 の連結位置を元の位置に容易に設定しなおすことができる。

【 0 2 1 9 】

（内視鏡挿入部が外套管内に入り込むのを防止するための構成例）

図 2 2 は、本発明が適用された内視鏡下外科手術装置 1 0 における内視鏡 1 0 0 を示す平面図である。

【 0 2 2 0 】

同図に示すように内視鏡 1 0 0 の内視鏡挿入部 1 0 2 は、所定位置の段差部 1 5 4 と、段差部 1 5 4 よりも先端側の細径部 1 5 0 と、段差部 1 5 4 よりも基端側の太径部 1 5 2 と、を有する。

【 0 2 2 1 】

細径部 1 5 0 は、外套管 3 0 0 の内視鏡挿通路 3 0 6 を挿通可能であるが、スライダ 4 0 0（内視鏡連結部 4 2 0）が連結しない大きさの直径を有する。即ち、スライダ 4 0 0 の内視鏡係合部である圧接部材 4 2 6（図 6 等参照）の内径よりも細く、圧接部材 4 2 6 に係合不能である。

【 0 2 2 2 】

また、細径部 1 5 0 は、上記長さ L 以上の長さ L_0 を有する（ $L_0 \leq L$ ）。

【 0 2 2 3 】

太径部 1 5 2 は、細径部 1 5 0 よりも太く、外套管 3 0 0 の内視鏡挿通路 3 0 6 を挿通可能であり、かつ、スライダ 4 0 0 の圧接部材 4 2 6 に圧接されてスライダ 4 0 0（内視

10

20

30

40

50

鏡連結部 4 2 0) が連結する大きさの直径を有する。即ち、圧接部材 4 2 6 の内径よりもわずかに太く、摩擦係合部である圧接部材 4 2 6 に摩擦係合することによって係合可能である。

【 0 2 2 4 】

段差部 1 5 4 は、細径部 1 5 0 と太径部 1 5 2 との境界位置に形成され、軸方向に直交する環状の面であって、細径部 1 5 0 の外周面と太径部 1 5 2 の外周面とを連結する連結面を有する。

【 0 2 2 5 】

図 2 3 は、図 2 2 の内視鏡挿入部 1 0 2 にスライダ 4 0 0 が連結した直後の外套管 3 0 0 の一部を拡大して示した断面図である。

10

【 0 2 2 6 】

外套管 3 0 0 の内視鏡挿通路 3 0 6 に内視鏡挿入部 1 0 2 を挿入して前進させ、スライダ 4 0 0 に対して内視鏡挿入部 1 0 2 を連結させる場合に、同図に示すように、内視鏡挿入部 1 0 2 の細径部 1 5 0 は、スライダ 4 0 0 の圧接部材 4 2 6 に圧接されずに圧接部材 4 2 6 の貫通孔 4 3 2 を通過する。

【 0 2 2 7 】

そして、段差部 1 5 4 が圧接部材 4 2 6 の後端 4 2 6 e の位置に到達すると、段差部 1 5 4 に押されてスライダ 4 0 0 が内視鏡挿入部 1 0 2 とともに前進し、外套管本体 3 2 0 に対する移動可能範囲の前端まで移動する。

20

【 0 2 2 8 】

なお、処置具挿入部 2 0 2 は把持せずに解放しているものとする。

【 0 2 2 9 】

その後さらに内視鏡挿入部 1 0 2 を前進させると、同図に示すように太径部 1 5 2 が圧接部材 4 2 6 の貫通孔 4 3 2 内に入り込む。

【 0 2 3 0 】

これによって、太径部 1 5 2 が圧接部材 4 2 6 に圧接されて圧接部材 4 2 6 と係合し、スライダ 4 0 0 が内視鏡挿入部 1 0 2 に連結する。

【 0 2 3 1 】

このとき、内視鏡挿入部 1 0 2 の前進操作を行っている操作者は、前進操作の操作力が大きくなることから、スライダ 4 0 0 が内視鏡挿入部 1 0 2 に連結したことを感知することができる。そして、スライダ 4 0 0 が内視鏡挿入部 1 0 2 に連結したことを感知してから更に内視鏡挿入部 1 0 2 を前進させることによって、スライダ 4 0 0 に対する内視鏡挿入部 1 0 2 の連結位置を調整することができる。

30

【 0 2 3 2 】

このようにして、図 2 2 の内視鏡挿入部 1 0 2 を外套管 3 0 0 の内視鏡挿通路 3 0 6 に挿入して、スライダ 4 0 0 に対して内視鏡挿入部 1 0 2 を連結させた場合には、内視鏡挿入部 1 0 2 の段差部 1 5 4 は、スライダ 4 0 0 の圧接部材 4 2 6 の後端 4 2 6 e よりも前側に配置された状態となる。

【 0 2 3 3 】

したがって、圧接部材 4 2 6 の後端 4 2 6 e の位置から内視鏡挿入部 1 0 2 の先端までの長さ、即ち、図 2 1 で示した内視鏡挿入部 1 0 2 の連結位置から内視鏡挿入部 1 0 2 の先端までの長さ L_s は、内視鏡挿入部 1 0 2 の細径部 1 5 0 の長さ L_0 以上となる ($L_s \geq L_0$)。

40

【 0 2 3 4 】

上述のように細径部 1 5 0 の長さ L_0 は上記長さ L 以上 ($L_0 \geq L$) となっているため、スライダ 4 0 0 が内視鏡挿入部 1 0 2 に連結した状態では、上記条件 (1 6) を満たす状態に設定される。

【 0 2 3 5 】

また、上述のように内視鏡挿入部 1 0 2 の前進操作の操作力が大きくなり、スライダ 4 0 0 が内視鏡挿入部 1 0 2 に連結したことを感知した場合に、その時点で内視鏡挿入部 1

50

02の前進操作を停止すると、図23のようにスライダ400に対する内視鏡挿入部102の連結位置（圧接部材426の後端426eの位置）が段差部154とほぼ一致する位置となる。

【0236】

即ち、操作者は内視鏡挿入部102の進退操作の操作感に従って、スライダ400に対する内視鏡挿入部102の連結位置を、常に段差部154の近傍位置に設定することができる。

【0237】

したがって、スライダ400に対して内視鏡挿入部102を段差部154の近傍位置で連結させて使用するものとすれば、内視鏡挿入部102を外套管300から一旦、抜去した場合であっても、内視鏡挿入部102を外套管300に再挿入した際にスライダ400に対する内視鏡挿入部102の連結位置を元の位置に容易に設定しなおすことができる。

【0238】

以上、上記形態の内視鏡100では、内視鏡挿入部102の段差部154よりも基端側の太径部152の位置においてのみスライダ400に対して連結可能とするようにしたが、これに限らない。

【0239】

（内視鏡挿入部が外套管内に入り込むのを防止するための他の構成例）

図24は、内視鏡100の他の実施の形態を示した平面図である。

【0240】

同図に示す内視鏡100の内視鏡挿入部102は、全体が一定の大きさの直径を有しており、外套管300の内視鏡挿通路306を挿通可能であり、かつ、スライダ400の圧接部材426に圧接されてスライダ400が連結する大きさの直径を有する。即ち、圧接部材426の内径よりもわずかに太い。

【0241】

一方、内視鏡挿入部102の軸方向の一部の範囲に摩擦係数が他の部分よりも高い高摩擦部170（高摩擦部材）が設けられる。

【0242】

高摩擦部170は、その前端の位置から内視鏡挿入部102の先端までの長さL1が上記長さL以上となる位置に設けられる（L1≧L）。

【0243】

この内視鏡100によれば、外套管300の内視鏡挿通路306に内視鏡挿入部102を挿入して前進させてスライダ400に連結させる際に、高摩擦部170の前端が圧接部材426の後端426eの位置に到達すると、その後、高摩擦部170が圧接部材426の貫通孔432内に入り込む。これによって、内視鏡挿入部102の前進操作を行っている操作者は、前進操作の操作力が大きくなることから、スライダ400に対する内視鏡挿入部102の連結位置が高摩擦部170に到達したことを感知することができる。

【0244】

このとき、圧接部材426の後端426eの位置から内視鏡挿入部102の先端までの長さ、即ち、図21で示した内視鏡挿入部102の連結位置から先端までの長さLsは、上記長さL1以上となり（Ls≧L1）、長さL1が上記長さL以上（L1≧L）であることから、上記条件（16）を満たす状態に設定される。

【0245】

したがって、内視鏡挿入部102の連結位置が高摩擦部170に到達したことを感知してから更に内視鏡挿入部102をスライダ400に対して前進させた位置でスライダ400を連結させれば、上記条件（16）を満たす状態に設定することができる。

【0246】

一方、内視鏡挿入部102の連結位置が高摩擦部170に到達したことを感知した位置でスライダ400を連結させるものとすれば、内視鏡挿入部102を外套管300の内視鏡挿通路306から一旦、抜去した場合であっても、内視鏡挿入部102の連結位置を元

10

20

30

40

50

の位置に容易に設定しなおすことができる。

【 0 2 4 7 】

以上、上記実施の形態では、スライダ 4 0 0 を外套管本体 3 2 0 に対する移動可能範囲の後端に配置された状態において、内視鏡挿入部 1 0 2 の先端が外套管 3 0 0 の先端よりも基端側に配置されないようにしたが、これに限らず、外套管 3 0 0 の先端以外の任意の位置を基準位置にして、内視鏡挿入部 1 0 2 の先端がその基準位置よりも基端側に配置されないようにすることもできる。

【 0 2 4 8 】

(処置具挿入部への適用)

また、内視鏡挿入部 1 0 2 に関する上記実施の形態は、処置具挿入部 2 0 2 に関しても同様に適用することができる。即ち、スライダ 4 0 0 が外套管本体 3 2 0 に対する移動可能範囲の後端に配置され、かつ、スリーブ 4 4 0 がスライダ本体 4 0 2 に対する移動可能範囲の後端に配置されている状態において、スリーブ 4 4 0 に係合している処置具挿入部 2 0 2 の先端が、少なくとも外套管 3 0 0 の先端面 3 0 4 又は所望の基準位置よりも基端側とならないように図 2 2 や図 2 4 に示した内視鏡挿入部 1 0 2 の段差部 1 5 4 や高摩擦部 1 7 0 と同様の構成部を処置具挿入部 2 0 2 に設けてもよい。

【 0 2 4 9 】

< 内視鏡下外科手術装置の操作方法 >

次に、本実施形態の内視鏡下外科手術装置 1 0 を用いた操作方法の一例について説明する。

【 0 2 5 0 】

図 2 5、図 2 6、図 2 7、図 2 8、図 2 9、図 3 0、及び、図 3 1 は、本実施形態の内視鏡下外科手術装置 1 0 が操作されるときの様子を示した説明図である。

【 0 2 5 1 】

図 2 5 は、外套管 3 0 0 が体壁に刺入されるときの様子を示した図である。

【 0 2 5 2 】

図 2 6、図 2 7 は、処置具挿入部 2 0 2 が手元側から体腔内の患部側に押し込まれるときの様子を示した図である。

【 0 2 5 3 】

図 2 8、図 2 9 は、処置具挿入部 2 0 2 が体腔内の患部側から手元側に引き込まれるときの様子を示した図である。

【 0 2 5 4 】

図 3 0、図 3 1 は、内視鏡挿入部 1 0 2 が外套管 3 0 0 から抜去されて再挿入されるときの様子を示した図である。

【 0 2 5 5 】

まず、内視鏡下外科手術装置 1 0 の操作を開始するための準備工程として、外套管 3 0 0 に内針 5 0 0 を装着した状態で、外套管 3 0 0 を体壁に形成された皮切部 (切開創) に刺入し、図 2 5 の (A) 部の符号 1 0 0 0 で示す状態のように外套管 3 0 0 を体腔内に刺入する。

【 0 2 5 6 】

次に、内視鏡挿通路 3 0 6 及び処置具挿通路 3 0 8 から内針 5 0 0 を抜去し (外套管 3 0 0 から内針 5 0 0 を取り外し)、送気チューブ 1 2 2 の一方の端部を図 2 5 の (B) 部の符号 1 0 0 2 で示す状態のように外套管 3 0 0 の送気コネクタ 3 1 8 に接続する。他方の端部は気腹装置 1 2 0 に接続する。そして、気腹装置 1 2 0 から気腹ガスを送り出し、送気チューブ 1 2 2、外套管 3 0 0 を通じて気腹ガスを体腔内に注入する。

【 0 2 5 7 】

次に、外套管 3 0 0 の内視鏡挿入口 3 1 0 から内視鏡挿通路 3 0 6 に内視鏡挿入部 1 0 2 を挿入し、内視鏡挿入部 1 0 2 の先端を内視鏡挿出口 3 1 2 から導出させる。

【 0 2 5 8 】

このとき、例えば、図 2 2 に示した内視鏡 1 0 0 を使用する場合、少なくとも内視鏡挿

10

20

30

40

50

入部 1 0 2 の太径部 1 5 2 にスライダ 4 0 0 が連結される位置まで上述のような前進操作に対する操作感に基づいて内視鏡挿入部 1 0 2 を前進させる。これにより、内視鏡挿入部 1 0 2 とスライダ 4 0 0 とが一体的に移動する状態となる。また、スライダ 4 0 0 が外套管本体 3 2 0 に対する移動可能範囲の後端まで移動した場合であっても内視鏡挿入部 1 0 2 の先端が外套管 3 0 0 内に入り込むという事態が防止される。

【 0 2 5 9 】

さらに、スライダ 4 0 0 に対する内視鏡挿入部 1 0 2 の連結位置が段差部 1 5 4 の近傍となるように設定した場合には、内視鏡挿入部 1 0 2 を洗浄等のために外套管 3 0 0 から抜去した場合であっても同じ連結位置に再度設定することが容易となる。

【 0 2 6 0 】

続いて、外套管 3 0 0 の処置具挿入口 3 1 4 から処置具挿通路 3 0 8 に処置具挿入部 2 0 2 を挿入し、処置具挿入部 2 0 2 の先端（処置部 2 0 6）を処置具繰出口 3 1 6 から導出させる。

【 0 2 6 1 】

このとき、処置具挿入部 2 0 2 は、スライダ 4 0 0 の処置具連結部 4 2 2 のスリーブ 4 4 0 を挿通し、上述のようにスリーブ 4 4 0 と連結する。これにより、処置具挿入部 2 0 2 とスリーブ 4 4 0 とが一体的に移動する状態となる。

【 0 2 6 2 】

このようにして準備工程を行うと、図 2 5 の（C）部の符号 1 0 0 4 で示す状態のように、内視鏡下外科手術装置 1 0 の操作を開始可能な状態となる。

【 0 2 6 3 】

なお、内視鏡 1 0 0 によって処置具挿入部 2 0 2 の先端の処置部 2 0 6 の様子を観察できるように、内視鏡挿入部 1 0 2 の先端位置が少なくとも処置具挿入部 2 0 2 の先端位置よりも後方に配置されるようにする。また、外套管 3 0 0 に対する内視鏡挿入部 1 0 2 及び処置具挿入部 2 0 2 の挿入手順は上述した順序に限定されず、処置具挿入部 2 0 2 を挿入してから内視鏡挿入部 1 0 2 を挿入してもよい。

【 0 2 6 4 】

次に、処置具挿入部 2 0 2 が手元側から体腔内の患部側に押し込まれる場合（前進する場合）について図 2 6、図 2 7 を参照して説明する。

【 0 2 6 5 】

まず、図 2 6 の（A）部の符号 1 0 0 6 に示す状態から図 2 6 の（B）部の符号 1 0 0 8 に示す状態のように、処置具挿入部 2 0 2 が軸方向に微小変位した場合（小振幅の進退動作が行われた場合）には、処置具挿入部 2 0 2 のみが進退移動してスライダ 4 0 0 は進退移動しない。したがって、内視鏡挿入部 1 0 2 は進退移動しないので、モニタ 1 1 2 に表示される観察画像の範囲は変化しない。このため、処置具挿入部 2 0 2 の微小変位に応じて観察対象の大きさが変動してしまうのを防止することができ、遠近感を適切に保つことができ、安定した観察画像を得ることができる。

【 0 2 6 6 】

これに対し、図 2 6 の（A）部の符号 1 0 0 6 と同じ状態の図 2 7 の（A）部の符号 1 0 0 6 に示す状態から図 2 7 の（B）部の符号 1 0 1 0 に示す状態のように、処置具挿入部 2 0 2 が軸方向に大きく変位した場合（大振幅の進退動作が行われた場合）には、処置具挿入部 2 0 2 の進退移動に連動してスライダ 4 0 0 が進退移動する。この場合、内視鏡挿入部 1 0 2 は進退移動するので、モニタ 1 1 2 に表示される観察画像の範囲が処置具挿入部 2 0 2 の進退移動に追従するように連続的に変更される。これにより、処置具 2 0 0 の操作に応じて観察対象の大きさが変化するので、術者が望む画像を簡単に得ることが可能となる。

【 0 2 6 7 】

また、処置具挿入部 2 0 2 が体腔内の患部側から手元側に引き込まれる場合（後退する場合）についても同様である。

【 0 2 6 8 】

すなわち、図 28 の (A) 部の符号 1012 に示す状態から図 28 の (B) 部の符号 1014 に示す状態のように、処置具挿入部 202 が軸方向に微小変位した場合 (小振幅の進退動作が行われた場合) には、処置具挿入部 202 のみが進退移動してスライダ 400 は進退移動しない。したがって、内視鏡挿入部 102 は進退移動しないので、モニタ 112 に表示される観察画像の範囲は変化しない。このため、処置具挿入部 202 の微小変位に応じて観察対象の大きさが変動してしまうのを防止することができ、遠近感を適切に保つことができ、安定した観察画像を得ることができる。

【0269】

これに対し、図 28 の (A) 部の符号 1012 と同じ状態の図 29 の (A) 部の符号 1012 に示す状態から図 29 の (B) 部の符号 1016 に示す状態のように、処置具挿入部 202 が軸方向に大きく変位した場合 (大振幅の進退動作が行われた場合) には、処置具挿入部 202 の進退移動に連動してスライダ 400 が進退移動する。この場合、内視鏡挿入部 102 は進退移動するので、モニタ 112 に表示される観察画像の範囲が処置具挿入部 202 の進退移動に追従するように連続的に変更される。これにより、処置具 200 の操作に応じて観察対象の大きさが変化するので、術者が望む画像を簡単に得ることが可能となる。

10

【0270】

次に、内視鏡挿入部 102 が洗浄等のために外套管 300 から抜去されて再挿入される場合について図 30、図 31 を参照して説明する。

【0271】

20

まず、図 30 の (A) 部の符号 1018 に示す状態は、外套管 300 の内視鏡挿通路 306 と処置具挿通路 308 の各々に内視鏡挿入部 102 と処置具挿入部 202 が挿通されている状態であり、内視鏡 100 は、図 22 に示した内視鏡 100 であり、スライダ 400 が内視鏡挿入部 102 の段差部 154 の近傍で連結されている状態を示す。

【0272】

これに対して、内視鏡挿入部 102 の洗浄等のために図 30 の (B) 部の符号 1020 に示す状態のように内視鏡挿入部 102 を外套管 300 から抜去した後、内視鏡挿入部 102 を外套管 300 の内視鏡挿通路 306 に再挿入する際には、図 31 の (A) 部の符号 1022 に示す状態のように内視鏡挿入部 102 の前進とともに段差部 154 に押されてスライダ 400 が移動可能範囲の前端まで移動する。そして、さらに内視鏡挿入部 102 を前進させて前進操作の操作力が大きくなった時点で前進操作を停止する。これによって、スライダ 400 が内視鏡挿入部 102 の段差部 154 の近傍で連結され、図 31 の (B) 部の符号 1018 に示す状態、即ち、図 30 の (A) 部の符号 1018 に示す状態に復帰する。

30

【0273】

以上、本発明に係る内視鏡下外科手術装置、外套管、及び内視鏡について詳細に説明したが、本発明は、以上の例には限定されず、本発明の要旨を逸脱しない範囲において、各種の改良や変形を行ってもよいのはもちろんである。

【符号の説明】

【0274】

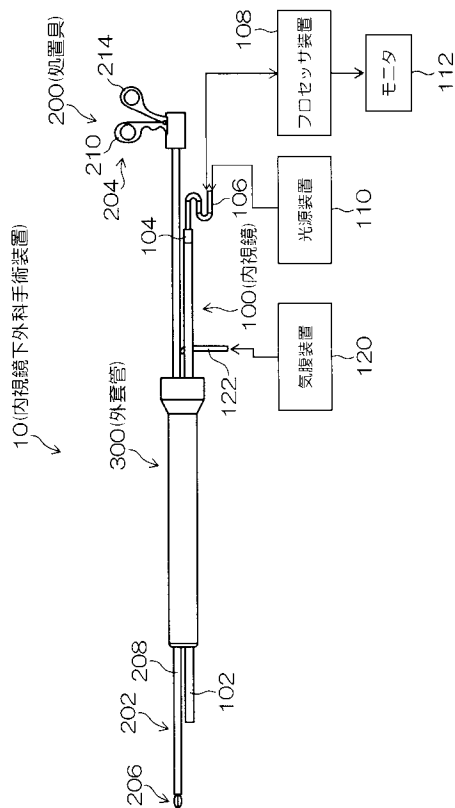
40

10 ... 内視鏡下外科手術装置、100 ... 内視鏡、102 ... 内視鏡挿入部、104 ... 操作部、108 ... プロセッサ装置、110 ... 光源装置、112 ... モニタ、120 ... 気腹装置、122 ... 送気チューブ、150 ... 細径部、152 ... 太径部、154 ... 段差部、170 ... 高摩擦部、200 ... 処置具、202 ... 処置具挿入部、204 ... 操作部、206 ... 処置部、300 ... 外套管、302 ... 基端面、304 ... 先端面、306 ... 内視鏡挿通路、306a ... 内視鏡挿通軸、308 ... 処置具挿通路、308a ... 処置具挿通軸、310 ... 内視鏡挿入口、312 ... 内視鏡繰出口、314 ... 処置具挿入口、316 ... 処置具繰出口、318 ... 送気コネクタ、320 ... 外套管本体、322 ... 外壁、324 ... 管腔、340 ... 基端キャップ、342、344、350 ... 貫通孔、346、348 ... 弁部材、360 ... 先端キャップ、362、364 ... 貫通孔、370、372 ... ガイド溝、374、376 ... ガイド板、400 ...

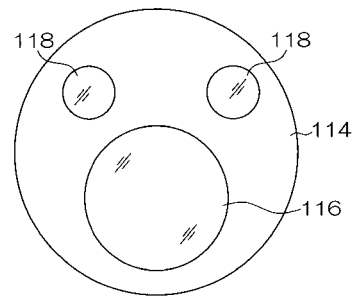
50

スライダ、402...スライダ本体、408、410...凸条部、420...内視鏡連結部、422...処置具連結部、424...貫通孔、426...圧接部材、428...圧接部材取付部、431...左側面、440...スリーブ、444...スリーブ本体、446...圧接部材、448、450...貫通孔、460...ガイド部、500...内針、502、504...軸部、506、508...先端部、510...頭部、512...頭部本体、514...ロックレバー、520...軸、532...係止爪、534...係止孔

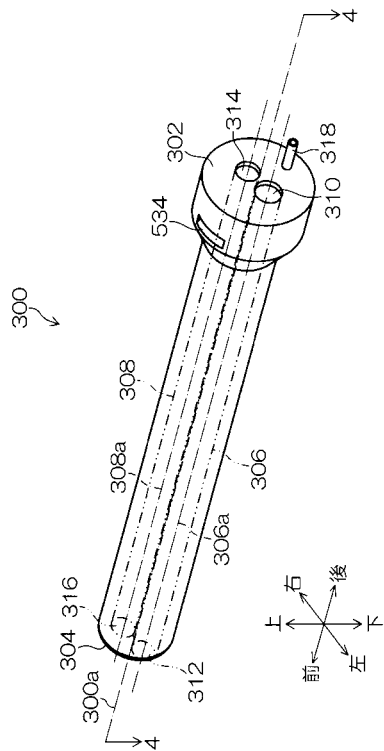
【図1】



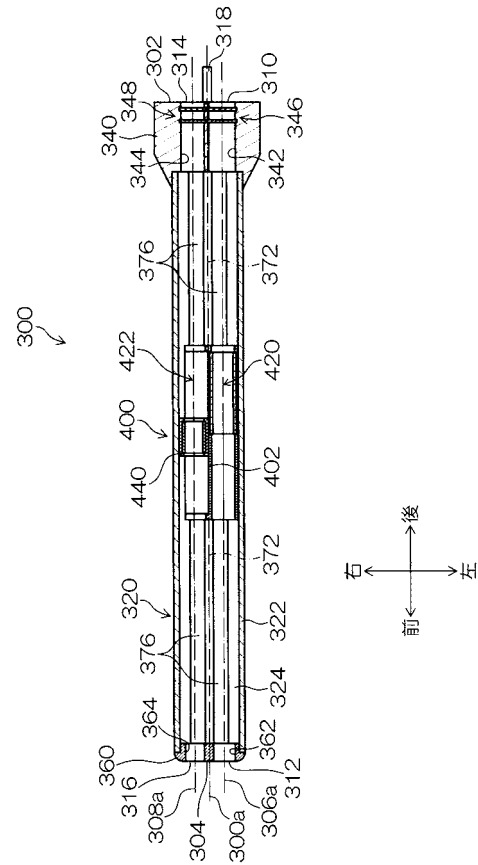
【図2】



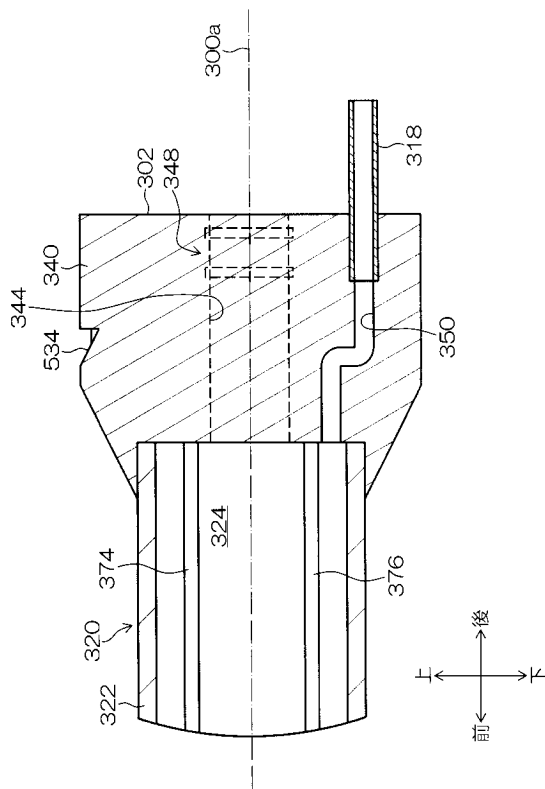
【図 3】



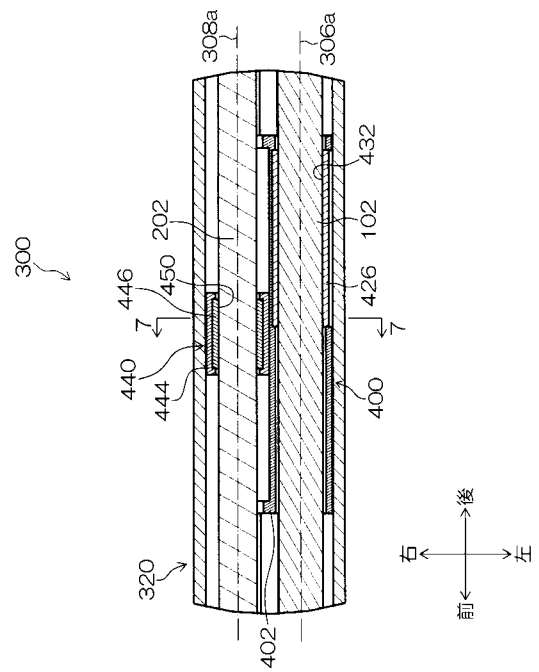
【図 4】



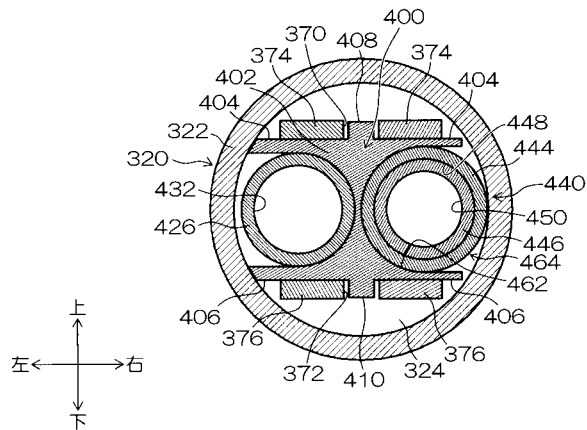
【図 5】



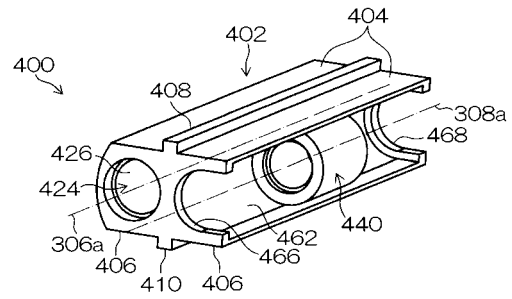
【図 6】



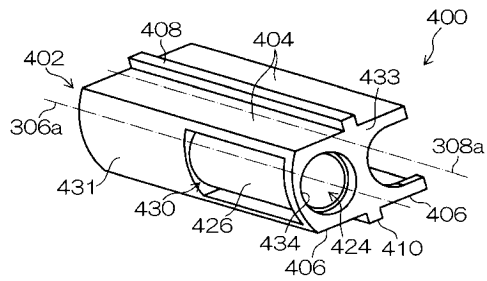
【図 7】



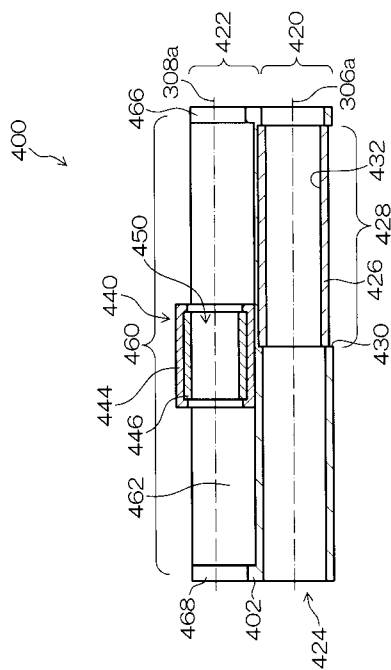
【図 9】



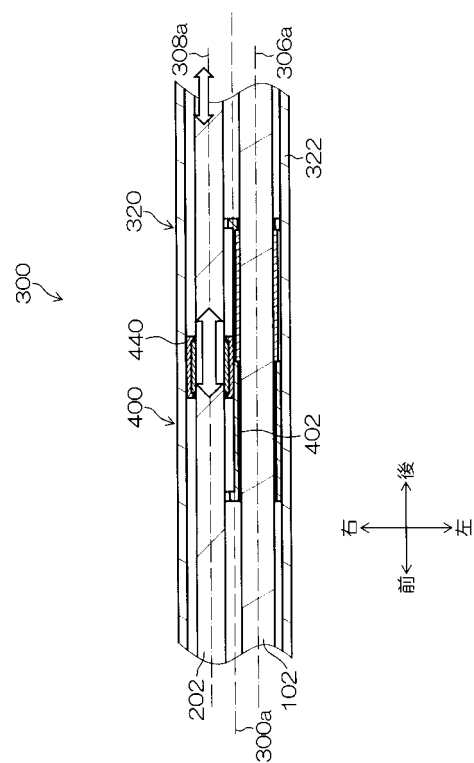
【図 8】



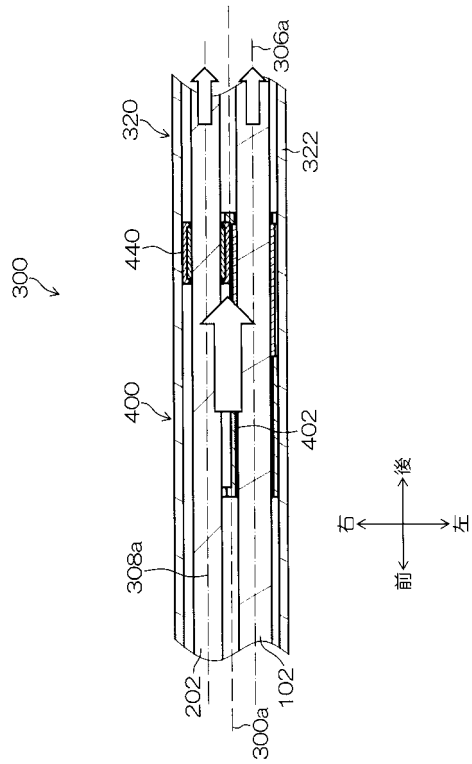
【図 10】



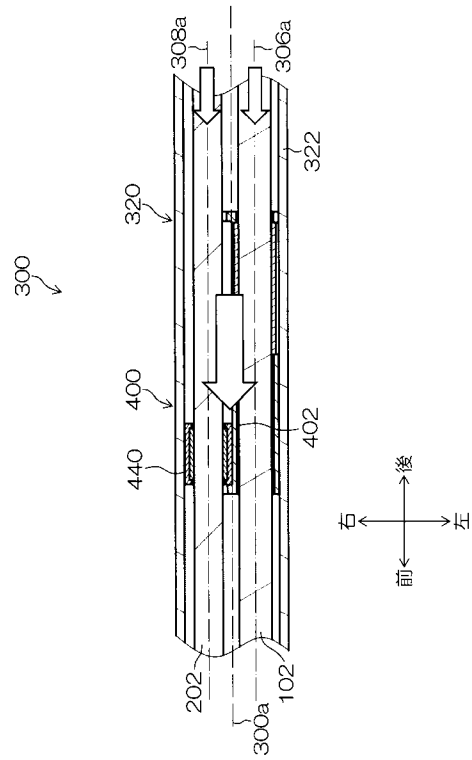
【図 11】



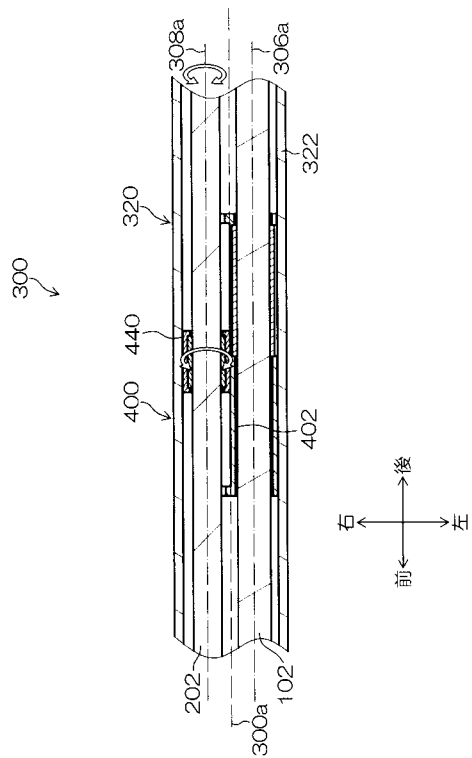
【図 1 2】



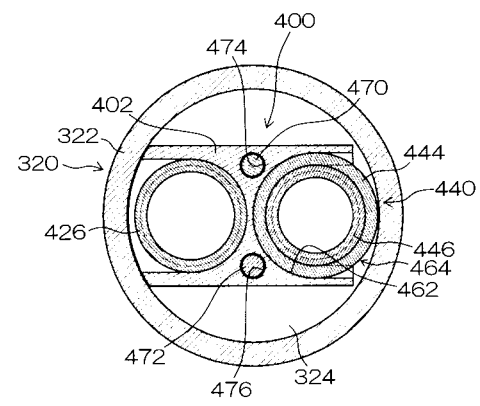
【図 1 3】



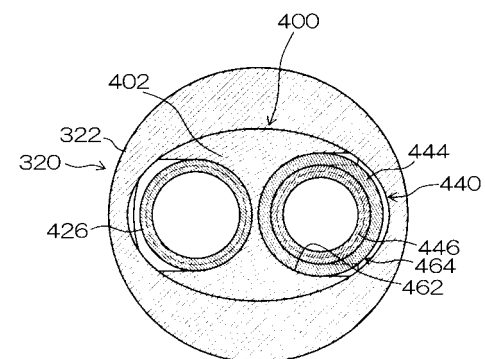
【図 1 4】



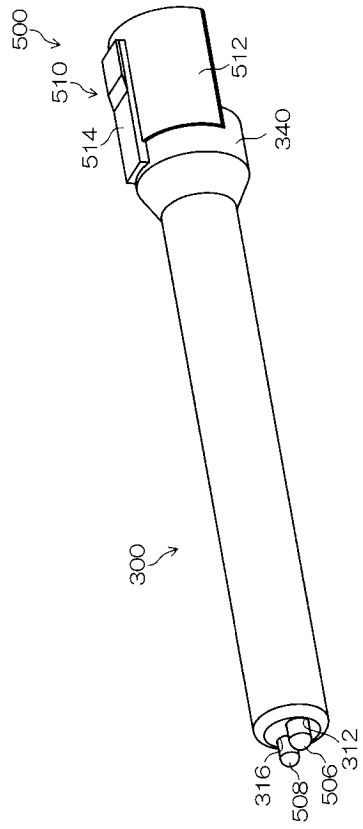
【図 1 5】



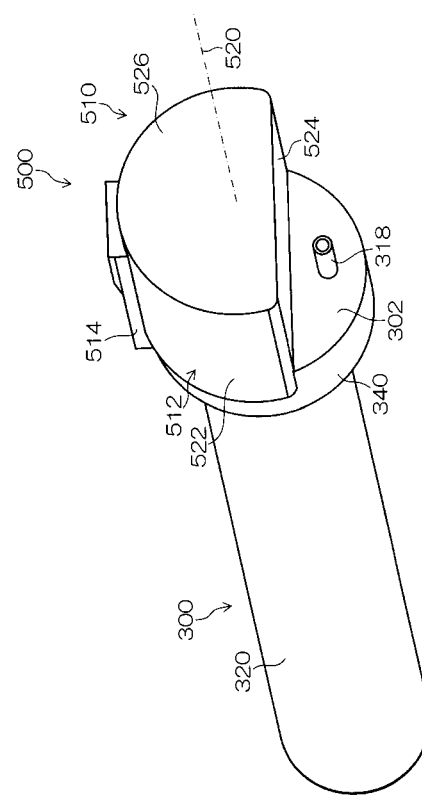
【図 1 6】



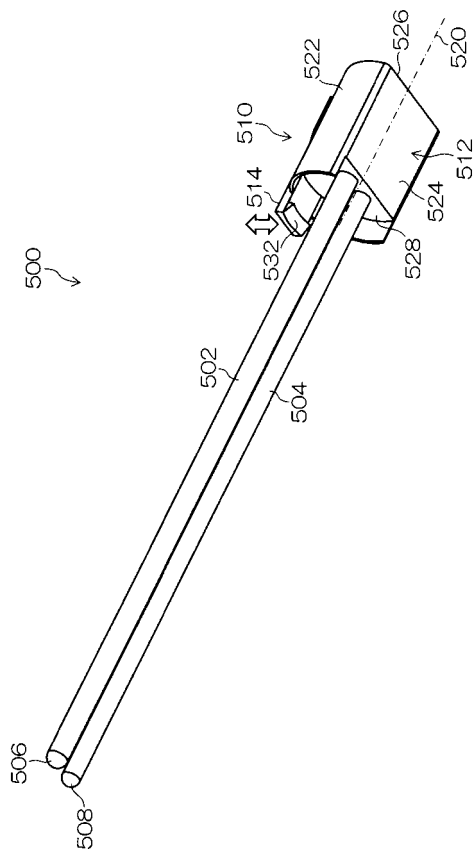
【図 17】



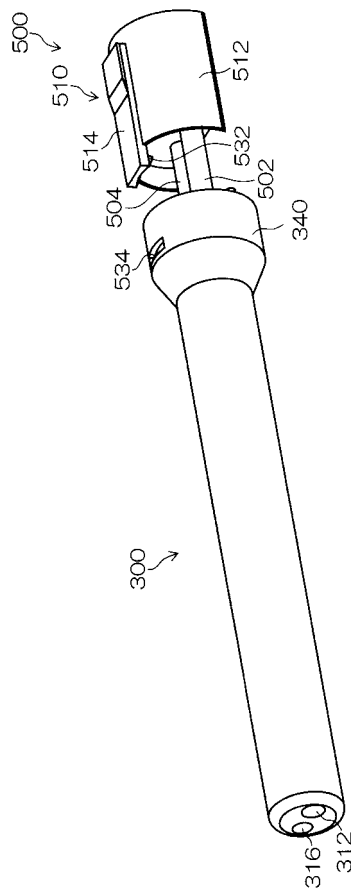
【図 18】



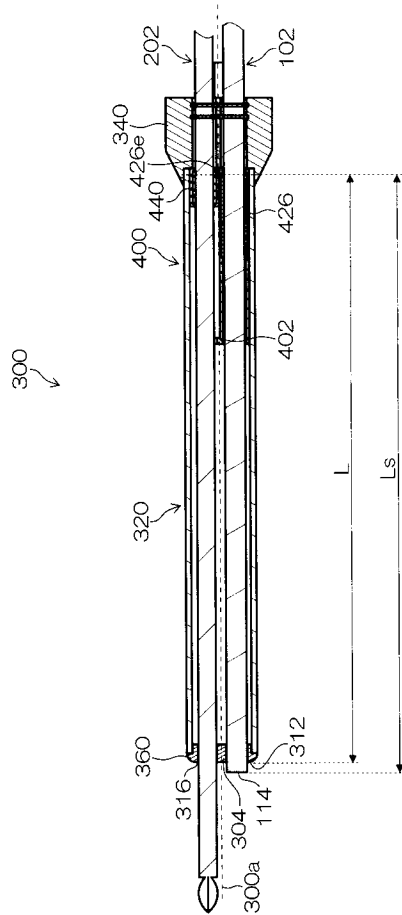
【図 19】



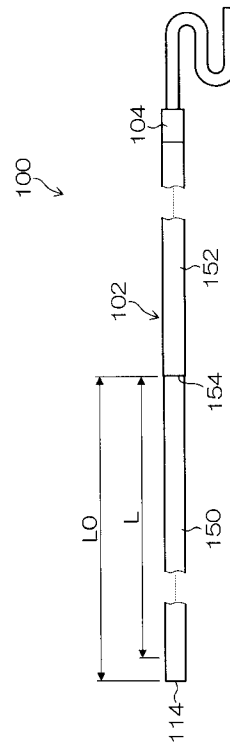
【図 20】



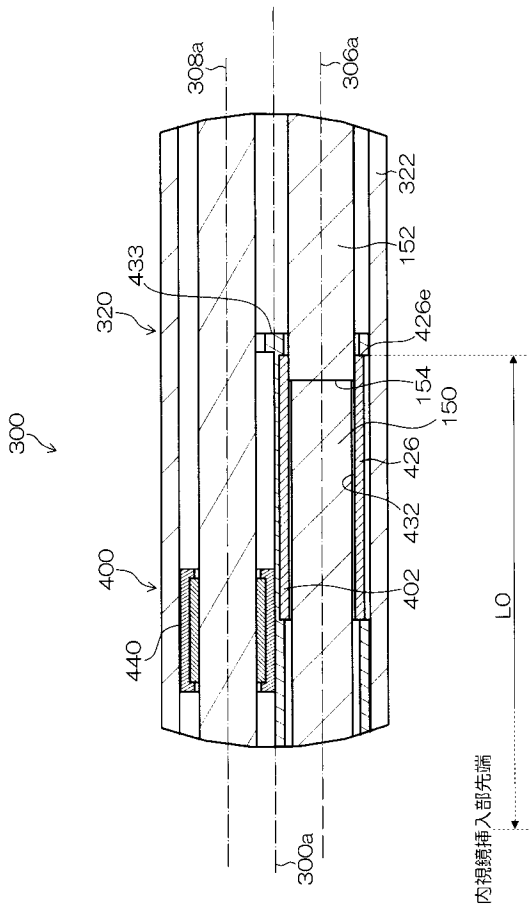
【 図 2 1 】



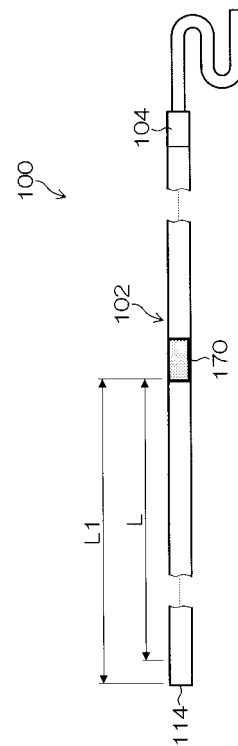
【 図 2 2 】



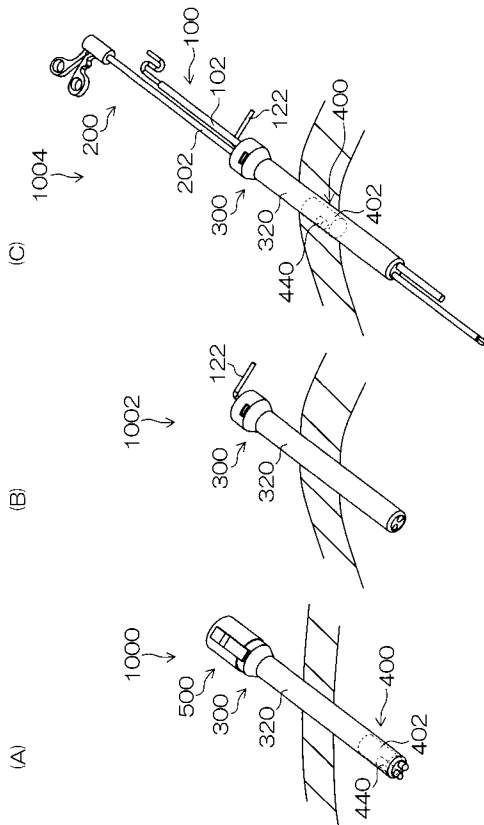
【 図 2 3 】



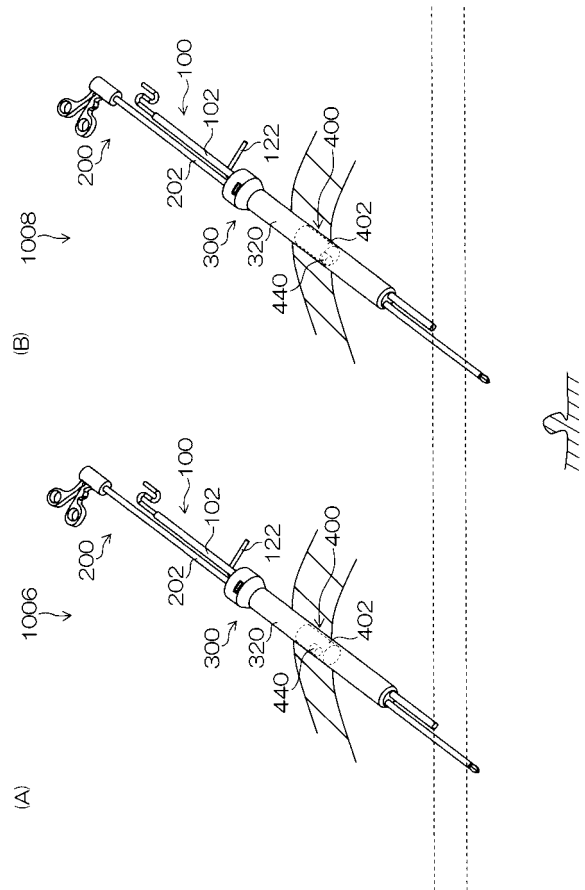
【 図 2 4 】



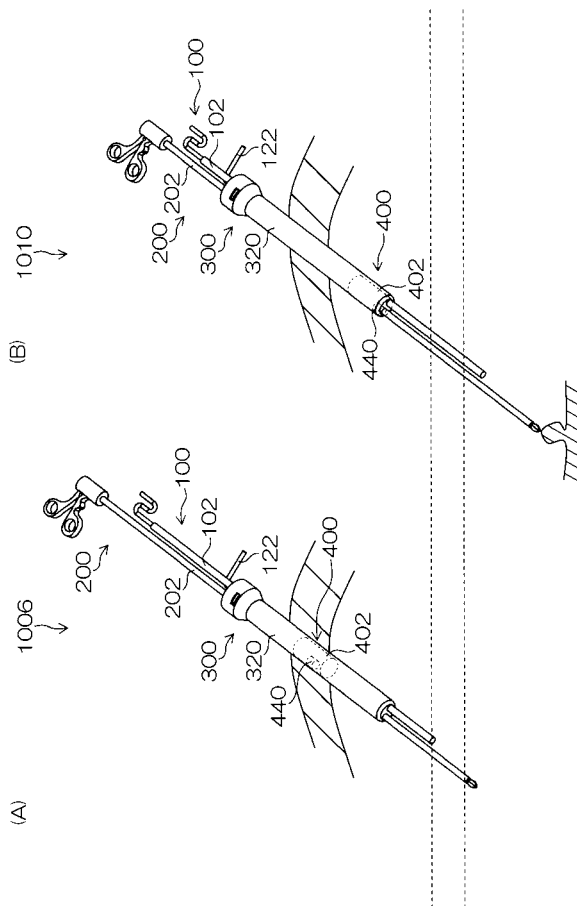
【図 2 5】



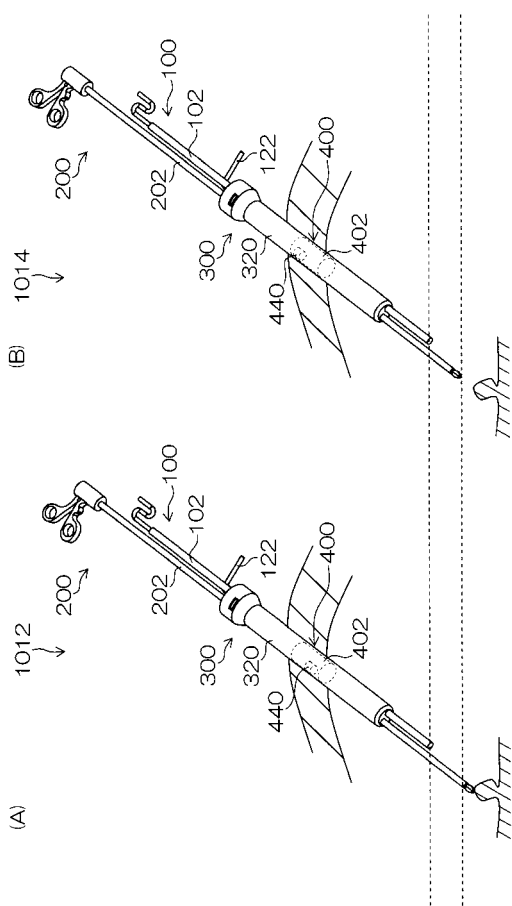
【図 2 6】



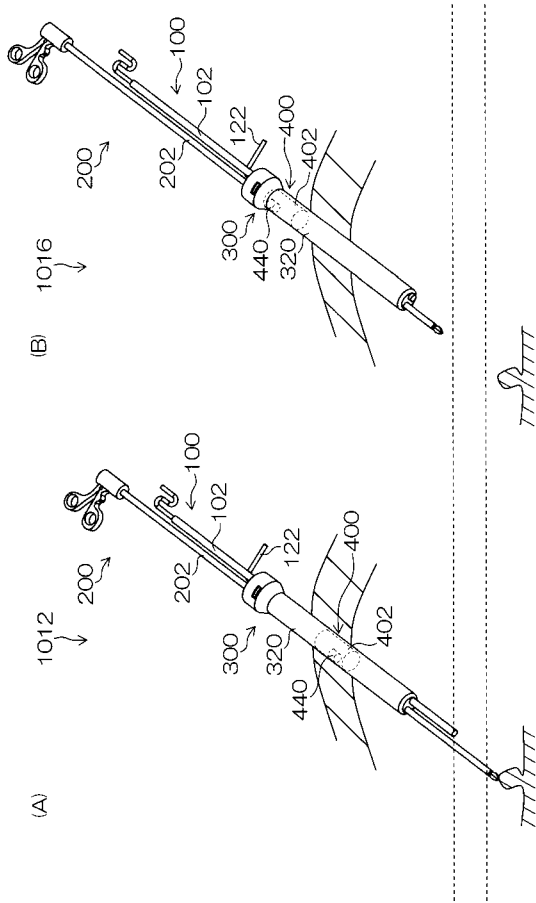
【図 2 7】



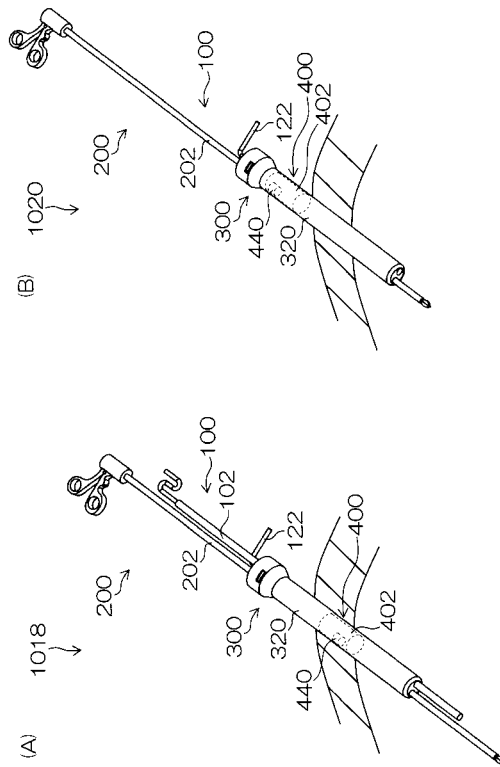
【図 2 8】



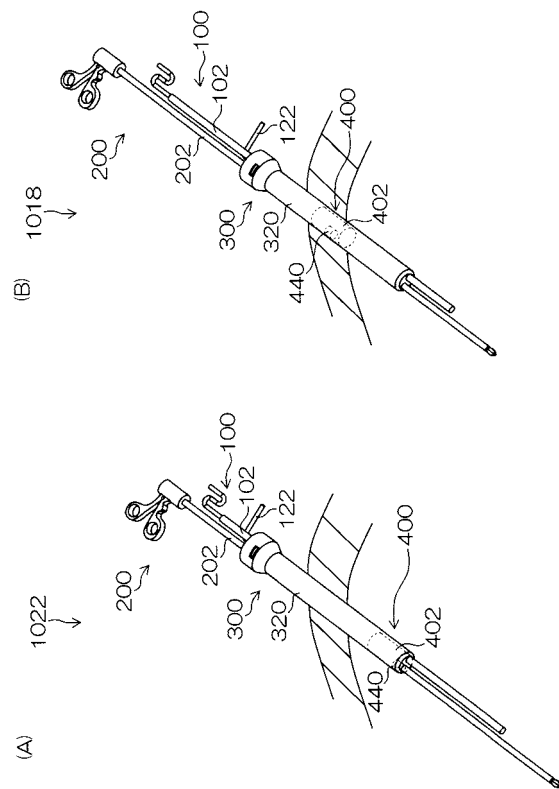
【図 29】



【図 30】



【図 31】



【手続補正書】

【提出日】平成28年4月15日(2016.4.15)

【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】請求項 1 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 1 4】

体壁を貫通して体腔内に挿入される外套管本体と、前記外套管本体の内部に設けられ、前記体腔内を観察する内視鏡を進退自在に挿通可能な内視鏡挿通路と、前記外套管本体の内部に設けられ、前記体腔内の患部を検査又は処置する処置具を進退自在に挿通可能な処置具挿通路と、前記外套管本体の内部において進退自在に構成され、前記内視鏡挿通路に挿通された前記内視鏡に連結される内視鏡連結部と、前記処置具挿通路に挿通された前記処置具に連結される処置具連結部とを有し、前記内視鏡及び前記処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動しない不感帯領域と、前記内視鏡及び前記処置具のいずれか一方の進退移動に対して他方が連動する感帯領域とを有する連動部材と、を備え、さらに、前記外套管本体は、前記連動部材の先端側への進退移動を規制する先端側ストッパと、前記連動部材の基端側への進退移動を規制する基端側ストッパとを有する外套管を介して前記体腔内に案内される内視鏡であって、

前記連動部材が前記基端側ストッパに当接して前記連動部材の基端側への進退移動が規制された状態において、前記外套管本体の軸方向に関して、前記内視鏡連結部が連結される前記内視鏡の連結位置から前記外套管本体の先端位置までの長さを L 、前記連結位置から前記内視鏡の先端位置までの長さを L_s としたとき、前記内視鏡は、次式を満たすように前記連結位置から前記内視鏡の先端位置までの長さ L_s が設定される内視鏡。

$L_s \leq L$

【国際調査報告】

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2014/072992

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER A61B17/34(2006.01)i, A61B1/00(2006.01)i, A61B17/28(2006.01)i		
According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC		
B. FIELDS SEARCHED Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols) A61B17/34, A61B1/00, A61B17/28		
Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched Jitsuyo Shinan Koho 1922-1996 Jitsuyo Shinan Toroku Koho 1996-2014 Kokai Jitsuyo Shinan Koho 1971-2014 Toroku Jitsuyo Shinan Koho 1994-2014		
Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)		
C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP 2011-528576 A (Boston Scientific Scimed, Inc.), 24 November 2011 (24.11.2011), entire text; all drawings & US 2010/0016659 A1 & EP 2337488 A & WO 2010/009292 A1	1-13
A	JP 2005-287963 A (Olympus Corp.), 20 October 2005 (20.10.2005), entire text; all drawings & US 2005/0222495 A1 & EP 1582138 A2 & DE 602005009595 D	1-13
A	JP 2005-192707 A (Olympus Corp.), 21 July 2005 (21.07.2005), entire text; all drawings (Family: none)	1-13
☒ Further documents are listed in the continuation of Box C. ☐ See patent family annex.		
* Special categories of cited documents: "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance "E" earlier application or patent but published on or after the international filing date "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified) "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed "T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art "&" document member of the same patent family		
Date of the actual completion of the international search 02 October, 2014 (02.10.14)		Date of mailing of the international search report 14 October, 2014 (14.10.14)
Name and mailing address of the ISA/ Japanese Patent Office		Authorized officer
Facsimile No.		Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2014/072992

C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP 2003-088532 A (Olympus Optical Co., Ltd.), 25 March 2003 (25.03.2003), entire text; all drawings & US 2003/0055437 A1	1-13
A	JP 2002-330928 A (Olympus Optical Co., Ltd.), 19 November 2002 (19.11.2002), entire text; all drawings (Family: none)	1-13
A	US 4538594 A (Boebel MANFRED), 03 September 1985 (03.09.1985), entire text; all drawings & GB 2130889 A & DE 3319049 A & FR 2536651 A	1-13
A	WO 2011/014711 A1 (TRANSENTERIX, INC.), 03 February 2011 (03.02.2011), entire text; all drawings & JP 2013-500788 A & US 2011/0184231 A1 & EP 2459049 A & WO 2011/014711 A1 & AU 2010278901 A & CA 2772523 A & KR 10-2012-0085739 A	1-13
P,A	WO 2013/176167 A1 (Fujifilm Corp.), 28 November 2013 (28.11.2013), entire text; all drawings (Family: none)	1-13

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2014/072992

Box No. II Observations where certain claims were found unsearchable (Continuation of item 2 of first sheet)

This international search report has not been established in respect of certain claims under Article 17(2)(a) for the following reasons:

1. ☐ Claims Nos.:
because they relate to subject matter not required to be searched by this Authority, namely:

2. ☒ Claims Nos.: 14-17
because they relate to parts of the international application that do not comply with the prescribed requirements to such an extent that no meaningful international search can be carried out, specifically:
The invention described in claim 14 relates to an endoscope, but the description of claim 14 does not specify components of the endoscope itself, and the configuration of the intended endoscope is remarkably unclear.
Further, claims 15-17 refer to claim 14.

3. ☐ Claims Nos.:
because they are dependent claims and are not drafted in accordance with the second and third sentences of Rule 6.4(a).

Box No. III Observations where unity of invention is lacking (Continuation of item 3 of first sheet)

This International Searching Authority found multiple inventions in this international application, as follows:

1. ☐ As all required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers all searchable claims.
2. ☐ As all searchable claims could be searched without effort justifying additional fees, this Authority did not invite payment of additional fees.
3. ☐ As only some of the required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers only those claims for which fees were paid, specifically claims Nos.:

4. ☐ No required additional search fees were timely paid by the applicant. Consequently, this international search report is restricted to the invention first mentioned in the claims; it is covered by claims Nos.:

Remark on Protest

- ☐ The additional search fees were accompanied by the applicant's protest and, where applicable, the payment of a protest fee.
- ☐ The additional search fees were accompanied by the applicant's protest but the applicable protest fee was not paid within the time limit specified in the invitation.
- ☐ No protest accompanied the payment of additional search fees.

国際調査報告		国際出願番号 PCT/J P 2 0 1 4 / 0 7 2 9 9 2	
A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC)) Int.Cl. A61B17/34(2006.01)i, A61B1/00(2006.01)i, A61B17/28(2006.01)i			
B. 調査を行った分野 調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC)) Int.Cl. A61B17/34, A61B1/00, A61B17/28			
最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの 日本国実用新案公報 1922-1996年 日本国公開実用新案公報 1971-2014年 日本国実用新案登録公報 1996-2014年 日本国登録実用新案公報 1994-2014年			
国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)			
C. 関連すると認められる文献			
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号	
A	JP 2011-528576 A (ボストン サイエントフィック サイムド, インコーポレイテッド) 2011.11.24, 全文, 全図 & US 2010/0016659 A1 & EP 2337488 A & WO 2010/009292 A1	1-13	
A	JP 2005-287963 A (オリンパス株式会社) 2005.10.20, 全文, 全図 & US 2005/0222495 A1 & EP 1582138 A2 & DE 602005009595 D	1-13	
A	JP 2005-192707 A (オリンパス株式会社) 2005.07.21, 全文, 全図 (ファミリーなし)	1-13	
☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。 ☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。			
* 引用文献のカテゴリー 「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの 「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの 「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す) 「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献 「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願日の後に公表された文献 「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの 「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの 「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの 「&」同一パテントファミリー文献			
国際調査を完了した日 02.10.2014		国際調査報告の発送日 14.10.2014	
国際調査機関の名称及びあて先 日本国特許庁 (ISA/J P) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号		特許庁審査官 (権限のある職員) 井上 哲男 電話番号 03-3581-1101 内線 3386	

国際調査報告		国際出願番号 PCT/J P 2 0 1 4 / 0 7 2 9 9 2
C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
A	JP 2003-088532 A (オリンパス光学工業株式会社) 2003.03.25, 全文, 全図 & US 2003/0055437 A1	1-13
A	JP 2002-330928 A (オリンパス光学工業株式会社) 2002.11.19, 全文, 全図 (ファミリーなし)	1-13
A	US 4538594 A (Boebel MANFRED) 1985.09.03, 全文, 全図 & GB 2130889 A & DE 3319049 A & FR 2536651 A	1-13
A	WO 2011/014711 A1 (TRANSENTERIX, INC.,) 2011.02.03, 全文, 全図 & JP 2013-500788 A & US 2011/0184231 A1 & EP 2459049 A & WO 2011/014711 A1 & AU 2010278901 A & CA 2772523 A & KR 10-2012-0085739 A	1-13
P, A	WO 2013/176167 A1 (富士フイルム株式会社) 2013.11.28, 全文, 全図 (ファミリーなし)	1-13

国際調査報告

国際出願番号 PCT/J P 2 0 1 4 / 0 7 2 9 9 2

第Ⅱ欄 請求の範囲の一部の調査ができないときの意見（第1ページの2の続き）

法第8条第3項（PCT17条(2)(a)）の規定により、この国際調査報告は次の理由により請求の範囲の一部について作成しなかった。

1. ☐ 請求項 _____ は、この国際調査機関が調査することを要しない対象に係るものである。
つまり、
2. ☒ 請求項 14-17 は、有意義な国際調査をすることができる程度まで所定の要件を満たしていない国際出願の部分に係るものである。つまり、
請求項14記載の発明は内視鏡に係るものであるが、請求項14の記載は内視鏡自体の構成要件を特定しておらず、意図する内視鏡としての構成が著しく不明確である。
また、請求項15-17は、請求項14を引用したものである。
3. ☐ 請求項 _____ は、従属請求の範囲であってPCT規則6.4(a)の第2文及び第3文の規定に従って記載されていない。

第Ⅲ欄 発明の単一性が欠如しているときの意見（第1ページの3の続き）

次に述べるようにこの国際出願に二以上の発明があるとこの国際調査機関は認めた。

1. ☐ 出願人が必要な追加調査手数料をすべて期間内に納付したので、この国際調査報告は、すべての調査可能な請求項について作成した。
2. ☐ 追加調査手数料を要求するまでもなく、すべての調査可能な請求項について調査することができたので、追加調査手数料の納付を求めなかった。
3. ☐ 出願人が必要な追加調査手数料を一部のみしか期間内に納付しなかったため、この国際調査報告は、手数料の納付のあった次の請求項のみについて作成した。
4. ☐ 出願人が必要な追加調査手数料を期間内に納付しなかったため、この国際調査報告は、請求の範囲の最初に記載されている発明に係る次の請求項について作成した。

追加調査手数料の異議の申立てに関する注意

- ☐ 追加調査手数料及び、該当する場合には、異議申立手数料の納付と共に、出願人から異議申立てがあった。
- ☐ 追加調査手数料の納付と共に出願人から異議申立てがあったが、異議申立手数料が納付命令書に示した期間内に支払われなかった。
- ☐ 追加調査手数料の納付はあったが、異議申立てはなかった。

様式PCT/ISA/210（第1ページの続葉（2））（2009年7月）

フロントページの続き

(81)指定国 AP(BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), EA(AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), EP(AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OA(BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG), AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JP, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG

(注) この公表は、国際事務局(WIPO)により国際公開された公報を基に作成したものである。なおこの公表に係る日本語特許出願(日本語実用新案登録出願)の国際公開の効果は、特許法第184条の10第1項(実用新案法第48条の13第2項)により生ずるものであり、本掲載とは関係ありません。

专利名称(译)	内视镜下外科手术装置、外套管、及び内视镜		
公开(公告)号	JPWO2015033908A1	公开(公告)日	2017-03-02
申请号	JP2015535472	申请日	2014-09-02
[标]申请(专利权)人(译)	富士胶片株式会社		
申请(专利权)人(译)	富士胶片株式会社		
[标]发明人	出島 工		
发明人	出島 工		
IPC分类号	A61B17/34 A61B1/00		
FI分类号	A61B17/34 A61B1/00.320.E		
F-TERM分类号	4C160/FF45 4C160/MM32 4C160/NN09 4C160/NN14 4C161/DD01 4C161/FF23 4C161/GG22 4C161/HH21 4C161/HH56 4C161/JJ06 4C161/JJ11		
优先权	61/873107 2013-09-03 US		
其他公开文献	JP6167181B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

没有内窥镜的远端进入套管的内部，外科医生图像很容易地得到以提供高的可操作性的内窥镜手术装置，插管，以及内窥镜的愿望。套管在套管主体内设置有滑块，用于引导内窥镜和治疗仪器在体腔内。内部设置滑块内窥镜连接部和所述处置器械连接部分，一个死区，其中另一种是未链接到正向任一项和内窥镜和处置器械，在内窥镜的向后移动和处置工具和一个敏感区域，其中另一个与前进和后退运动之一同步移动。地幔管体前端侧的止动器和用于限制滑动器的可动范围的基端侧止动件被提供，在其中，所述滑块与所述基端侧止动件抵接的状态下，从套管主体端头的内窥镜的连接位置从内窥镜的连接位置到内窥镜的结束位置的长度是 L_s ，满足长度 $L_s \geq L$ 。

