

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第6008896号  
(P6008896)

(45) 発行日 平成28年10月19日 (2016. 10. 19)

(24) 登録日 平成28年9月23日 (2016. 9. 23)

(51) Int. Cl.	F 1
A 6 1 B 1/00 (2006. 01)	A 6 1 B 1/00 3 2 0 C
A 6 1 M 25/10 (2013. 01)	A 6 1 B 1/00 3 3 4 D
	A 6 1 M 25/10

請求項の数 48 (全 47 頁)

(21) 出願番号	特願2014-106177 (P2014-106177)	(73) 特許権者	506272769
(22) 出願日	平成26年5月22日 (2014. 5. 22)		スマート・メディカル・システムズ・リミテッド
(62) 分割の表示	特願2012-512520 (P2012-512520) の分割		イスラエル国 4 3 6 6 3 ラアナナ, ヘイェトシラ・ストリート 1 0
原出願日	平成22年5月30日 (2010. 5. 30)	(74) 代理人	100140109
(65) 公開番号	特開2014-208184 (P2014-208184A)		弁理士 小野 新次郎
(43) 公開日	平成26年11月6日 (2014. 11. 6)	(74) 代理人	100075270
審査請求日	平成26年6月12日 (2014. 6. 12)		弁理士 小林 泰
(31) 優先権主張番号	61/213, 320	(74) 代理人	100101373
(32) 優先日	平成21年5月29日 (2009. 5. 29)		弁理士 竹内 茂雄
(33) 優先権主張国	米国 (US)	(74) 代理人	100118902
(31) 優先権主張番号	61/282, 501		弁理士 山本 修
(32) 優先日	平成22年2月22日 (2010. 2. 22)		
(33) 優先権主張国	米国 (US)		

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 内視鏡システムおよび固定アッセンブリ

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

器具チャンネルを備える内視鏡と、  
カテーテル、操作者が制御可能なバルーン・アッセンブリ・マニピュレータ、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリおよび膨張/収縮制御アッセンブリを備える固定アッセンブリと、を具備する内視鏡システムであって、

前記膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリは、前記器具チャンネルの中を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに収縮可能であり、

前記膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリは、少なくとも1つのバルーンを備え、前記膨張/収縮制御アッセンブリによりバルーンが収縮しているとき、前記バルーンは前記カテーテルに平行方向に延在する収縮したバルーンの軸に対して第1の方向に形成され、

前記少なくとも1つのバルーンは、前記マニピュレータの操作によって、前記第1の方向とは異なる、前記バルーンがバルーン自身に対して折り重ねられる第2の方向に配置可能であり、それにより前記マニピュレータにより位置決め可能であり、大腸の中に固定できるほど十分に大きい寸法になるように、前記膨張/収縮制御アッセンブリにより膨張可能である、内視鏡システム。

【請求項 2】

請求項 1 記載の内視鏡システムにおいて、

前記器具チャンネルは、5 . 5 mmを超えない内径を有する、内視鏡システム。

## 【請求項 3】

請求項 1 記載の内視鏡システムにおいて、  
前記器具チャンネルは、4.5 mm を超えない内径を有する、内視鏡システム。

## 【請求項 4】

請求項 1 記載の内視鏡システムにおいて、  
前記器具チャンネルは、3.2 mm を超えない内径を有する、内視鏡システム。

## 【請求項 5】

請求項 1 乃至 4 のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、  
前記膨張 / 収縮可能なバルーンアセンブリは、断面寸法が少なくとも 70 mm に膨張できる、内視鏡システム。

10

## 【請求項 6】

請求項 1 乃至 5 のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、  
前記膨張 / 収縮可能なバルーンアセンブリは、断面寸法が少なくとも 60 mm に膨張できる、内視鏡システム。

## 【請求項 7】

請求項 1 乃至 6 のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、  
前記膨張 / 収縮可能なバルーンアセンブリは、断面寸法が少なくとも 50 mm に膨張できる、内視鏡システム。

## 【請求項 8】

請求項 1 乃至 7 のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、  
前記大腸内で、固定できるほど十分に大きい前記寸法の直径は、前記器具チャンネルの内径よりも少なくとも 1.3 倍大きい、内視鏡システム。

20

## 【請求項 9】

請求項 1 乃至 8 のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、  
前記膨張 / 収縮可能なバルーンアセンブリは、前記大腸内の適切な位置に配置することが可能である、内視鏡システム。

## 【請求項 10】

請求項 1 乃至 9 のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、  
前記膨張 / 収縮可能なバルーンアセンブリは、前記大腸内で、そのいずれの方向にも配置可能であるので、前記大腸内で固定するために、十分大きな全体寸法を実現することができる、内視鏡システム。

30

## 【請求項 11】

請求項 1 乃至 10 のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、  
前記膨張 / 収縮可能なバルーンアセンブリは、ポリウレタンから形成される少なくとも 1 つの膨張 / 収縮可能なバルーンを備える、内視鏡システム。

## 【請求項 12】

請求項 1 乃至 11 のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、  
前記膨張 / 収縮可能なバルーンアセンブリは、少なくとも 1 つのバルーンを備え、収縮する場合には、収縮したバルーン軸に沿った第 1 の方向に配置可能になり、および、膨張することによって、前記収縮したバルーン軸に対して傾き、膨張したバルーン軸に沿った、第 2 の非対称形状方向に配置可能になる、内視鏡システム。

40

## 【請求項 13】

請求項 1 乃至 12 のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、  
前記少なくとも 1 つのバルーンは、単一のバルーンを備える、内視鏡システム。

## 【請求項 14】

請求項 1 乃至 13 のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、  
前記少なくとも 1 つのバルーンは、少なくとも 1 つの柔軟性のある要素によって結合される、複数のバルーンを備える、内視鏡システム。

## 【請求項 15】

請求項 1 乃至 14 のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、

50

前記固定アッセンブリは、前記カテーテルを横断する柔軟性のある細長い要素、および、前記膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリ、並びに、少なくとも1つのマニピュレーション要素を備え、前記少なくとも1つのマニピュレーション要素は、前記カテーテルの遠位部分で、前記柔軟性のある細長い要素の遠位部分と関連し、および、前記カテーテルの近位部分で、前記バルーン・アッセンブリ・マニピュレータと関連する、内視鏡システム。

【請求項16】

請求項15に記載の内視鏡システムにおいて、  
少なくとも1つの前記柔軟性のある細長い要素、および、前記少なくとも1つのマニピュレーション要素は、細長いワイヤを備える、内視鏡システム。

10

【請求項17】

請求項1乃至16のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、  
前記少なくとも1つのバルーンは、その近位端部で、最近位首部分を備え、および前記膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリは、前記少なくとも1つのバルーンの遠位で、先端要素を備え、  
前記少なくとも1つのバルーンが、前記第2の方向に配置される場合には、前記先端要素は、前記最近位首部分の近位に配置される、内視鏡システム。

【請求項18】

器具チャンネルを備える内視鏡とともに使用するための固定アッセンブリであって、前記固定アッセンブリが、カテーテルおよび操作者が制御可能なバルーン・アッセンブリ・マニピュレータと、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリと、膨張/収縮制御アッセンブリとを備え、

20

前記膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリは、前記器具チャンネルの中を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに収縮可能であり、

前記膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリは、少なくとも1つのバルーンを備え、

前記膨張/収縮制御アッセンブリによりバルーンが収縮しているとき、前記バルーンは前記カテーテルに平行方向に延在する収縮したバルーンの軸に対して第1の方向に形成され、

前記少なくとも1つのバルーンは、前記マニピュレータの操作によって、前記第1の方向とは異なる、前記バルーンがバルーン自身に対して折り重ねられる第2の方向に配置可能であり、それにより前記マニピュレータにより位置決め可能であり、大腸の中に固定できるほど十分に大きい寸法になるように、前記膨張/収縮制御アッセンブリにより膨張可能である、

30

固定アッセンブリ。

【請求項19】

請求項18記載の固定アッセンブリにおいて、  
前記器具チャンネルは、5.5mmを超えない内径を有する、固定アッセンブリ。

【請求項20】

請求項18記載の固定アッセンブリにおいて、  
前記器具チャンネルは、4.5mmを超えない内径を有する、固定アッセンブリ。

40

【請求項21】

請求項18記載の固定アッセンブリにおいて、  
前記器具チャンネルは、3.2mmを超えない内径を有する、固定アッセンブリ。

【請求項22】

請求項18乃至21のいずれか一項に記載の固定アッセンブリにおいて、  
前記膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリは、断面寸法が少なくとも70mmに膨張できる、固定アッセンブリ。

【請求項23】

請求項18乃至22のいずれか一項に記載の固定アッセンブリにおいて、  
前記膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリは、断面寸法が少なくとも60mmに膨張で

50

きる、固定アッセンブリ。

【請求項 2 4】

請求項 1 8 乃至 2 3 のいずれか一項に記載の固定アッセンブリにおいて、前記膨張 / 収縮可能なバルーンアッセンブリは、断面寸法が少なくとも 5 0 m m に膨張できる、固定アッセンブリ。

【請求項 2 5】

請求項 1 8 乃至 2 4 のいずれか一項に記載の固定アッセンブリにおいて、前記大腸内で、固定できるほど十分に大きい前記寸法の直径は、前記器具チャンネルの内径よりも少なくとも 1 3 倍大きい、固定アッセンブリ。

【請求項 2 6】

請求項 1 8 乃至 2 5 のいずれか一項に記載の固定アッセンブリにおいて、前記膨張 / 収縮可能なバルーンアッセンブリは、前記大腸内の適切な位置に配置することが可能である、固定アッセンブリ。

【請求項 2 7】

請求項 1 8 乃至 2 6 のいずれか一項に記載の固定アッセンブリにおいて、前記膨張 / 収縮可能なバルーンアッセンブリは、前記大腸内で、そのいずれの方向にも配置可能であるので、前記大腸内で固定するために、十分大きな全体寸法を実現することができる、固定アッセンブリ。

【請求項 2 8】

請求項 1 8 乃至 2 7 のいずれか一項に記載の固定アッセンブリにおいて、前記膨張 / 収縮可能なバルーンアッセンブリは、ポリウレタンから形成される少なくとも 1 つの膨張 / 収縮可能なバルーンを備える、固定アッセンブリ。

【請求項 2 9】

請求項 1 8 乃至 2 8 のいずれか一項に記載の固定アッセンブリにおいて、前記膨張 / 収縮可能なバルーンアッセンブリは、少なくとも 1 つのバルーンを備え、収縮する場合には、収縮したバルーン軸に沿った第 1 の方向に配置可能になり、および、膨張することによって、前記収縮したバルーン軸に対して傾き、膨張したバルーン軸に沿った、第 2 の非対称形状方向に配置可能になる、固定アッセンブリ。

【請求項 3 0】

請求項 1 8 乃至 2 9 のいずれか一項に記載の固定アッセンブリにおいて、前記少なくとも 1 つのバルーンは、単一のバルーンを備える、固定アッセンブリ。

【請求項 3 1】

請求項 1 8 乃至 2 9 のいずれか一項に記載の固定アッセンブリにおいて、前記少なくとも 1 つのバルーンは、少なくとも 1 つの柔軟性のある要素によって結合される、複数のバルーンを備える、固定アッセンブリ。

【請求項 3 2】

請求項 1 8 乃至 3 1 のいずれか一項に記載の固定アッセンブリにおいて、前記固定アッセンブリは、前記カテーテルを横断する柔軟性のある細長い要素、および、前記膨張 / 収縮可能なバルーンアッセンブリ、並びに、少なくとも 1 つのマニピュレーション要素を備え、前記少なくとも 1 つのマニピュレーション要素は、前記カテーテルの遠位部分で、前記柔軟性のある細長い要素の遠位部分と関連し、および、前記カテーテルの近位部分で、前記バルーン・アッセンブリ・マニピュレータと関連する、固定アッセンブリ。

【請求項 3 3】

請求項 3 2 記載の固定アッセンブリにおいて、少なくとも 1 つの前記柔軟性のある細長い要素、および前記少なくとも 1 つのマニピュレーション要素は、細長いワイヤを備える、固定アッセンブリ。

【請求項 3 4】

請求項 1 8 乃至 3 3 のいずれか一項に記載の固定アッセンブリにおいて、前記少なくとも 1 つのバルーンは、その近位端部で、最近位首部分を備え、および前記膨

10

20

30

40

50

張 / 収縮可能なバルーンアセンブリは、前記少なくとも 1 つのバルーンの遠位で、先端要素を備え、

前記少なくとも 1 つのバルーンが、前記バルーンがバルーン自身に対して折り重ねられる第 2 の方向に曲がって折り重ねられて配置される場合には、前記先端要素は、前記最近位首部分の近位に配置される、固定アセンブリ。

【請求項 35】

内径を有する器具チャンネルを備える内視鏡と、

少なくとも 1 つのバルーンを備える、膨張 / 収縮可能なバルーンアセンブリおよび、前記少なくとも 1 つのバルーンを膨張および収縮させるように作動する膨張 / 収縮制御アセンブリを具備する固定アセンブリと、

10

を備える内視鏡システムであって、

前記固定アセンブリは、カテーテル、および操作者が制御可能なバルーン・アセンブリ・マニピュレータをも備え、

前記膨張 / 収縮可能なバルーンアセンブリは、少なくとも 1 つのバルーンを備え、

前記膨張 / 収縮制御アセンブリによりバルーンが収縮しているとき、前記バルーンは前記カテーテルに平行方向に延在する収縮したバルーンの軸に対して第 1 の方向に形成され、

前記少なくとも 1 つのバルーンは、前記マニピュレータの操作によって、前記第 1 の方向とは異なる、前記バルーンがバルーン自身に対して折り重ねられる第 2 の方向に配置可能であり、それにより前記マニピュレータにより位置決め可能であり、患者の身体部分内の部位に固定できるほど十分に大きい寸法になるように、前記膨張 / 収縮制御アセンブリにより膨張可能である、

20

内視鏡システム。

【請求項 36】

請求項 35 記載の内視鏡システムにおいて、

前記少なくとも 1 つのバルーンは、単一のバルーンを備える、内視鏡システム。

【請求項 37】

請求項 35 記載の内視鏡システムにおいて、

前記少なくとも 1 つのバルーンは、少なくとも 1 つの柔軟性のある要素によって結合される、複数のバルーンを備える、内視鏡システム。

30

【請求項 38】

請求項 35 乃至 37 のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、

前記少なくとも 1 つのバルーンは、操作可能であり、延伸することなく膨張でき、前記器具チャンネルの内径よりも、少なくとも 1.3 倍の直径を有し、患者の身体部分内の部位に固定できるほど、十分に大きい寸法を有する、内視鏡システム。

【請求項 39】

請求項 35 乃至 38 のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、

前記器具チャンネルは、5.5 mm を超えない内径を有する、内視鏡システム。

【請求項 40】

請求項 35 乃至 39 のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、

前記膨張 / 収縮可能なバルーンアセンブリは、断面寸法が少なくとも 6.0 mm に膨張できる、内視鏡システム。

40

【請求項 41】

請求項 35 乃至 40 のいずれか一項に記載の内視鏡システムにおいて、

前記固定アセンブリは、前記カテーテルを横断する柔軟性のある細長い要素、および、前記膨張 / 収縮可能なバルーンアセンブリ、並びに、前記少なくとも 1 つのマニピュレーション要素を備え、前記少なくとも 1 つのマニピュレーション要素は、前記カテーテルの遠位部分で、前記柔軟性のある細長い要素の遠位部分と関連し、および、前記カテーテルの近位部分で、前記バルーン・アセンブリ・マニピュレータと関連する、内視鏡システム。

50

## 【請求項 4 2】

内径を有する器具チャンネルを備える、内視鏡を具備する内視鏡システムと共に使用する固定アセンブリであって、

前記固定アセンブリは、膨張/収縮制御アセンブリおよび、カテーテルと操作者が制御可能なバルーン・アセンブリ・マニピュレータとを備える膨張/収縮可能なバルーンアセンブリを具備し、

前記膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、少なくとも1つのバルーンを備え、前記膨張/収縮制御アセンブリによって前記バルーンが収縮しているとき、前記バルーンは前記カテーテルに平行方向に延在する収縮したバルーンの軸に対して第1の方向に形成され、

10

前記少なくとも1つのバルーンは、前記マニピュレータの操作によって、前記第1の方向とは異なる、前記バルーンがバルーン自身に対して折り重ねられる第2の方向に配置可能であり、それにより前記マニピュレータにより位置決め可能であり、患者の身体部分内の部位内に固定できるほど、十分に大きい寸法になるように、前記膨張/収縮制御アセンブリにより膨張可能である、  
固定アセンブリ。

## 【請求項 4 3】

請求項 4 2 記載の固定アセンブリにおいて、

前記少なくとも1つのバルーンは、単一のバルーンを備える、固定アセンブリ。

## 【請求項 4 4】

請求項 4 2 記載の固定アセンブリにおいて、

前記少なくとも1つのバルーンは、少なくとも1つの柔軟性のある要素によって結合される、複数のバルーンを備える、固定アセンブリ。

20

## 【請求項 4 5】

請求項 4 2 乃至 4 4 のいずれか一項に記載の固定アセンブリにおいて、

前記少なくとも1つのバルーンは操作可能であり、延伸することなく膨張でき、前記器具チャンネルの内径よりも、少なくとも1.3倍の直径を有し、患者の身体部分内の部位に固定できるほど、十分に大きい寸法を有する、固定アセンブリ。

## 【請求項 4 6】

請求項 4 2 乃至 4 5 のいずれか一項に記載の固定アセンブリにおいて、

前記器具チャンネルは、5.5 mm を超えない内径を有する、固定アセンブリ。

30

## 【請求項 4 7】

請求項 4 2 乃至 4 6 のいずれか一項に記載の固定アセンブリにおいて、

前記膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、断面寸法が少なくとも6.0 mm に膨張できる、固定アセンブリ。

## 【請求項 4 8】

請求項 4 2 乃至 4 7 のいずれか一項に記載の固定アセンブリにおいて、

前記固定アセンブリは、前記カテーテルを横断する柔軟性のある細長い要素、および、前記膨張/収縮可能なバルーンアセンブリ、並びに、前記少なくとも1つのマニピュレーション要素を備え、前記少なくとも1つのマニピュレーション要素は、前記カテーテルの遠位部分で、前記柔軟性のある細長い要素の遠位部分と関連し、および、前記カテーテルの近位部分で、前記バルーン・アセンブリ・マニピュレータと関連する、固定アセンブリ。

40

## 【発明の詳細な説明】

## 【発明の詳細な説明】

## 【0001】

## 【技術分野】

## 【0002】

(関連出願の相互参照)

2009年5月29日付け出願で、「可変形状バルーンアクセサリ(Variable

50

Shape Balloon Accessory)」という名称の米国仮特許出願第61/213,320号、2010年2月22日付け出願で、「膨張/収縮直径比が大きい、可変剛性バルーンカテーテル(A Variable-Stiffness Balloon Catheter Having A High Inflated/Deflated Diameter Ratio)」という名称の米国仮特許出願第61/282,501号、および2010年3月9日付け出願で、「外部操作による複合バルーンカテーテル(Complex Balloon Catheter With External Manipulation)」という名称の米国仮特許出願第61/282,621号、を参照する。それらの開示を参照によって本明細書に援用し、35 U.S.C. 33 CFR 1.38(a)(4)および(5)(i)にしたがってそれらの優先権を本明細書において主張する。

10

【0003】

本出願人の同時係属の、2005年2月7日付け出願のPCT出願番号PCT/IL2005/000152；2005年8月8日付け出願のPCT出願番号PCT/IL2005/000849；2007年5月17日付け出願のPCT出願番号PCT/IL2007/000600；2007年7月4日付け出願のPCT出願番号PCT/IL2007/000832；2008年5月20日付け出願のPCT出願番号PCT/IL2008/000687；2009年3月23日付け出願のPCT出願番号PCT/IL2009/000322；および2009年10月1日付け出願のPCT出願番号PCT/IL2009/000940と、がさらに参照され、それらの開示内容が参照によって本明細書に援用される。

20

【0004】

本発明は、一般に内視鏡システムに関する。

【背景技術】

【0005】

以下の特許公報および市販されている製品は、当分野の現状を表していると考えられる。米国特許第3,837,347号；4,040,413号；4,148,307号；4,176,662号；4,195,637号；4,261,339号；4,453,545号；4,616,652号；4,676,228号；4,862,874号；4,917,088号；5,135,487号；5,259,366号；5,593,419号；6,007,482号；6,461,294号；6,585,639号；6,663,589号；および6,702,735号(特許文献11~29)；米国特許出願公開第2003/0244361号；2004/0102681号；2005/0124856号；2005/0125005号；2005/0133453号；2005/0137457号；2005/0165233号；2005/0165273号；2006/0111610号；および2006/0161044号(特許文献30~39)；日本特許出願公開第JP2003-250896号(特許文献40)；および、米国ニュージャージー州のWayne、10 High Point DriveのFujinon Inc.からすべて市販される、バルーンポンプコントローラBP-20およびEPX-4400HDビデオシステムとインターフェースをとる、EC-450BI5結腸内視鏡、TS-13101オーバーチューブおよびBS-2フロントバルーンとを含むダブルバルーン内視鏡製品。

30

40

【先行技術文献】

【特許文献】

【0006】

【特許文献1】米国仮特許出願第61/213,320号

【特許文献2】米国仮特許出願第61/282,501号

【特許文献3】米国仮特許出願第61/282,621号

【特許文献4】PCT出願番号PCT/IL2005/000152

【特許文献5】PCT出願番号PCT/IL2005/000849

【特許文献6】PCT出願番号PCT/IL2007/000600

50

- 【特許文献 7】PCT 出願番号 PCT/IL2007/000832
- 【特許文献 8】PCT 出願番号 PCT/IL2008/000687
- 【特許文献 9】PCT 出願番号 PCT/IL2009/000322
- 【特許文献 10】PCT 出願番号 PCT/IL2009/000940
- 【特許文献 11】米国特許第 3,837,347 号
- 【特許文献 12】米国特許第 4,040,413 号
- 【特許文献 13】米国特許第 4,148,307 号
- 【特許文献 14】米国特許第 4,176,662 号
- 【特許文献 15】米国特許第 4,195,637 号
- 【特許文献 16】米国特許第 4,261,339 号 10
- 【特許文献 17】米国特許第 4,453,545 号
- 【特許文献 18】米国特許第 4,616,652 号
- 【特許文献 19】米国特許第 4,676,228 号
- 【特許文献 20】米国特許第 4,862,874 号
- 【特許文献 21】米国特許第 4,917,088 号
- 【特許文献 22】米国特許第 5,135,487 号
- 【特許文献 23】米国特許第 5,259,366 号
- 【特許文献 24】米国特許第 5,593,419 号
- 【特許文献 25】米国特許第 6,007,482 号
- 【特許文献 26】米国特許第 6,461,294 号 20
- 【特許文献 27】米国特許第 6,585,639 号
- 【特許文献 28】米国特許第 6,663,589 号
- 【特許文献 29】米国特許第 6,702,735 号
- 【特許文献 30】米国特許出願公開第 2003/0244361 号
- 【特許文献 31】米国特許出願公開第 2004/0102681 号
- 【特許文献 32】米国特許出願公開第 2005/0124856 号
- 【特許文献 33】米国特許出願公開第 2005/0125005 号
- 【特許文献 34】米国特許出願公開第 2005/0133453 号
- 【特許文献 35】米国特許出願公開第 2005/0137457 号
- 【特許文献 36】米国特許出願公開第 2005/0165233 号 30
- 【特許文献 37】米国特許出願公開第 2005/0165273 号
- 【特許文献 38】米国特許出願公開第 2006/0111610 号
- 【特許文献 39】米国特許出願公開第 2006/0161044 号
- 【特許文献 40】日本特許出願公開第 2003-250896 号
- 【発明の概要】
- 【発明が解決しようとする課題】
- 【0007】
- 本発明は、内視鏡などの細長い部品を備える、手術のための改良固定アッセンブリを提供することを目的にする。
- 【課題を解決するための手段】 40
- 【0008】
- 従って、本発明の好ましい実施形態による内視鏡システムは、器具チャンネルを備える内視鏡を具備し、および膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリを備える固定アッセンブリを具備し、該膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリは、器具チャンネルの中を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに収縮して、配置されることができ、および、実質的に延伸することなく、大腸の中に固定できるほど、十分に大きい寸法に膨張できる。
- 【0009】
- 本発明の好ましい実施形態によれば器具チャンネルは、5.5mmを超えない内径を有する。好ましくは、器具チャンネルは、4.5mmを超えない内径を有する。さらに好ましくは、器具チャンネルは、3.2mmを超えない内径を有する。さらに、または、あるい 50

は、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、断面寸法が少なくとも70mmに膨張できる。好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、断面寸法が少なくとも60mmに膨張できる。さらに好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、断面寸法が少なくとも50mmに膨張できる。

【0010】

さらに、または、あるいは、大腸の中に固定するために、十分に大きい寸法は、器具チャンネルの内径よりも、少なくとも13倍大きい直径である。さらに、または、あるいは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、大腸内の適切な位置に配置することが可能である。好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、大腸内で、そのいずれの方向にも配置可能であるので、大腸内で固定するために、十分大きな全体寸法を実現することができる。さらに好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、該大腸内で固定するために、操作されて折り重なる方向に配置可能である。好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、ポリウレタンから形成される、少なくとも1つの膨張/収縮可能なバルーンを備える。

10

【0011】

好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、少なくとも1つのバルーンを備え、収縮する場合には、収縮したバルーン軸に沿った第1の方向に配置でき、および、該収縮したバルーン軸に対して傾いた、膨張したバルーン軸に沿った、第2の非対称形状方向に配置可能になる。

【0012】

さらに、または、あるいは、固定アッセムブリは、カテーテルおよび操作者が制御可能なバルーン・アッセムブリ・マニピュレータをさらに備え、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、収縮する場合には、収縮したバルーン軸に対する第1の方向であって、通常、該カテーテルに対して平行方向に延在する軸に、該マニピュレータによって配置可能であり、および、膨張する場合には、第1の方向とは異なる第2の方向に膨張するので、実質的に延伸することなく、大腸の中に固定できるほど、十分に大きい寸法に膨張して配置されることができる、少なくとも1つのバルーンを備える。好ましくは、第2の方向は、折り重ねられる方向である。さらに好ましくは、少なくとも1つのバルーンは、単一のバルーンを備える。または、少なくとも1つのバルーンは、少なくとも1つの柔軟性のある要素によって結合される、複数のバルーンを備える。

20

【0013】

好ましくは、固定アッセムブリは、カテーテルを横断する柔軟性のある細長い要素、および、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリ、並びに、カテーテルの遠位部分で、柔軟性のある細長い要素の遠位部分と関連し、および、カテーテルの近位部分で、バルーン・アッセムブリ・マニピュレータと関連する少なくとも1つのマニピュレーション要素を備える。好ましくは、少なくとも1つのマニピュレーション要素は、第2の方向にある膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリが、連続した方向になることに適した、複数のマニピュレーション要素を備える。さらに好ましくは、少なくとも1つの柔軟性のある細長い要素および少なくとも1つのマニピュレーション要素は、細長いワイヤを備える。さらに、または、あるいは、少なくとも1つのバルーンは、その近位端部で、最近位首部分を備え、および膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、少なくとも1つのバルーンの遠位で、先端要素を備え、ここで少なくとも1つのバルーンが第2の方向に配置される場合には、先端要素は最近位首部分の近位方向に位置する。

30

40

【0014】

さらに、または、あるいは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、カテーテルおよび少なくとも1つのバルーンを備え、ここで固定アッセムブリは、操作者が制御可能なバルーン・アッセムブリ・マニピュレータをも備え、該操作者が制御可能なバルーン・アッセムブリ・マニピュレータで、少なくとも1つのバルーンの巻き上げ、および広げることを選択することができ、ここで、少なくとも1つのバルーンは器具チャンネルの中を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに巻き上げられることができ、および、該バルーン

50

は広げられて、大腸の中で固定できるほど十分に大きな断面サイズに膨張するので、実質的に延伸することなく、大腸の中に固定できるほど、十分に大きい寸法に膨張して配置されることができる。好ましくは、固定アセンブリは、カテーテル、および、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリを操作して、剛性を選択できるように操作可能な、操作者が制御可能なバルーン・アセンブリ・マニピュレータをも備える。

**【0015】**

本発明の別の好ましい実施形態によれば、器具チャンネルを備える内視鏡とともに使用するために、固定アセンブリは、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリを備え、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、器具チャンネルの中を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに収縮して、配置されることができ、実質的に延伸することなく、大腸の中に固定できるほど、十分に大きい寸法に膨張して配置可能である。

10

**【0016】**

本発明の好ましい実施形態によれば、器具チャンネルは、5.5 mmを超えない内径を有する。好ましくは、器具チャンネルは、3.2 mmを超えない内径を有する。さらに好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、断面寸法が少なくとも70 mmに膨張できる。または、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、断面寸法が少なくとも60 mmに膨張できる。さらにまたは、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、断面寸法が少なくとも50 mmに膨張できる。さらに、または、あるいは、大腸の中に固定するために、十分に大きい寸法は、器具チャンネルの内径よりも、少なくとも1.3倍大きい直径である。

20

**【0017】**

好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、大腸内の適切な位置に配置することが可能である。さらに好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、大腸内で、そのいずれの方向にも配置可能であるので、大腸内で固定するために、十分大きな全体寸法を実現することができる。好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、該大腸内で固定するために、操作されて折り重なる方向に配置可能である。さらに好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、ポリウレタンから形成される、少なくとも1つの膨張/収縮可能なバルーンを備える。

**【0018】**

さらに、または、あるいは、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、収縮した場合には、収縮したバルーン軸に沿った第1の方向に配置可能であり、および、膨張することによって、収縮したバルーン軸に対して傾いた、膨張したバルーン軸に沿った、第2の非対称形状方向に配置可能になる、少なくとも1つのバルーンを備える。好ましくは、固定アセンブリは、カテーテルおよび操作者が制御可能なバルーン・アセンブリ・マニピュレータをも備え、並びに膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、収縮する場合には、収縮したバルーン軸に対する第1の方向であって、通常、該カテーテルに対して平行方向に延在する軸に、該マニピュレータによって配置可能であり、および、膨張する場合には、第1の方向とは異なる第2の方向に膨張するので、実質的に延伸することなく、大腸の中に固定できるほど、十分に大きい寸法に膨張して配置されることができ、少なくとも1つのバルーンを備える。好ましくは、第2の方向は、折り重ねられる方向である。さらに好ましくは、少なくとも1つのバルーンは、単一のバルーンを備える。または、少なくとも1つのバルーンは、少なくとも1つの柔軟性のある要素によって結合される、複数のバルーンを備える。

30

40

**【0019】**

好ましくは、固定アセンブリは、カテーテルを横断する柔軟性のある細長い要素、および、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリ、並びに、カテーテルの遠位部分で、柔軟性のある細長い要素の遠位部分と関連し、および、カテーテルの近位部分で、バルーン・アセンブリ・マニピュレータと関連する少なくとも1つのマニピュレーション要素を備える。好ましくは、少なくとも1つのマニピュレーション要素は、第2の方向にある膨張/収縮可能なバルーンアセンブリが、連続した方向になることに適した、複数のマニピュ

50

レーション要素を備える。さらに好ましくは、少なくとも1つの柔軟性のある細長い要素および少なくとも1つのマニピュレーション要素は、細長いワイヤを備える。さらに、または、あるいは、少なくとも1つのバルーンは、その近位端部で、最近位首部分を備え、および膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、少なくとも1つのバルーンの遠位で、先端要素を備え、および、ここで少なくとも1つのバルーンが第2の方向に配置される場合には、先端要素は最近位首部分の近位方向に位置する。

【0020】

好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、カテーテルおよび少なくとも1つのバルーンおよびを備え、ここで固定アッセムブリは、操作者が制御可能なバルーン・アッセムブリ・マニピュレータをも備え、該操作者は制御可能なバルーン・アッセムブリ・マニピュレータで、少なくとも1つのバルーンの巻き上げ、および広げることを選択することができる。ここで、少なくとも1つのバルーンは器具チャンネルの中を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに巻き上げられることができ、および、該バルーンは広げられて、大腸の中で固定できるほど十分に大きな断面サイズに膨張するので、実質的に延伸することなく、大腸の中に固定できるほど、十分に大きい寸法に膨張して配置されることができる。さらに好ましくは、固定アッセムブリは、カテーテル、および、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリを操作して、剛性を選択できるように操作可能な、操作者が制御可能なバルーン・アッセムブリ・マニピュレータをも備える。

10

【0021】

さらに、本発明のさらに別の好ましい実施形態による内視鏡システムは、内径を有する器具チャンネルを備える内視鏡を具備し、並びに、カテーテルおよび少なくとも1つのバルーンを備える膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリを備える固定アッセムブリを具備し、該固定アッセムブリは、操作者が制御可能なバルーン・アッセムブリ・マニピュレータを備え、該操作者は制御可能なバルーン・アッセムブリ・マニピュレータで、少なくとも1つのバルーンの巻き上げ、および広げることを選択することができる。ここで、少なくとも1つのバルーンは器具チャンネルの中を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに巻き上げられることができ、および、該バルーンは、患者の身体部分中の部位に固定されるように、膨張して、広げることができる。

20

【0022】

本発明の好ましい実施形態によれば、巻き上げられていない少なくとも1つのバルーンは、実質的に延伸することなく膨張でき、患者の身体部分内の部位に固定できるのに十分大きな寸法を有し、器具チャンネルの内径よりも、少なくとも1.3倍大きい直径を有する。好ましくは、器具チャンネルは、5.5mmを超えない内径を有する。さらに、または、あるいは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、断面寸法が少なくとも50mmに膨張できる。さらに、または、あるいは、操作者が制御可能なバルーン・アッセムブリ・マニピュレータは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリを操作して、剛性を選択することができる。

30

【0023】

好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、巻き上げられていない場合には膨張した状態であり、器具チャンネルの中を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに、巻き上げられて収縮できる。さらに、または、あるいは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、大腸内で、そのいずれの方向にも配置可能であるので、大腸内で固定するために、十分大きな全体寸法を実現することができる。好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、該大腸内で固定するために、操作されて折り重なる方向に配置可能である。さらに好ましくは、少なくとも1つのバルーンを収縮する場合には、収縮したバルーン軸に沿った第1の方向に配置可能になり、および、膨張することによって、収縮したバルーン軸に対して傾いた、膨張したバルーン軸に沿った、第2の非対称形状方向に配置可能になる。

40

【0024】

本発明のさらに別の好ましい実施形態では、内径を有する器具チャンネルを備える内視鏡

50

を具備する、内視鏡システムと共に使用するために、固定アッセムブリは、カテーテルおよび少なくとも1つのバルーン、並びに操作者が制御可能なバルーン・アッセムブリ・マニピュレータを備える、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリを具備し、該操作者が制御可能なバルーン・アッセムブリ・マニピュレータで、少なくとも1つのバルーンの巻き上げ、および広げることを選択することができ、ここで、少なくとも1つのバルーンは器具チャンネルの中を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに巻き上げられることができ、および、該バルーンは、患者の身体部分中の部位に固定されるように、膨張して、広げることができる。

【0025】

本発明の好ましい実施形態によれば、少なくとも1つのバルーンは、広げられる場合は、  
10 実質的に延伸することなく膨張でき、患者の身体部分内の部位に固定するのに十分大きな寸法を有し、器具チャンネルの内径よりも、少なくとも1.3倍大きい直径を有する。好ましくは、器具チャンネルは、5.5mmを超えない内径を有する。さらに好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、断面寸法が少なくとも50mmに膨張できる。さらに、または、あるいは、操作者が制御可能なバルーン・アッセムブリ・マニピュレータは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリを操作して、剛性を選択するように操作可能である。さらに、または、あるいは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、巻き上げられていない場合には膨張した状態であり、器具チャンネルの中を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに、巻き上げられて収縮できる。

【0026】

好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、大腸内で、そのいずれの方向にも配置可能であるので、大腸内で固定するために、十分大きな全体寸法を実現することができる。好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、該大腸内で固定するために、操作されて折り重なる方向に配置可能である。さらに、または、あるいは、少なくとも1つのバルーンを収縮する場合には、収縮したバルーン軸に沿った第1の方向に配置可能になり、および、膨張することによって、収縮したバルーン軸に対して傾いた、膨張したバルーン軸に沿った、第2の非対称形状方向に配置可能になる。

【0027】

本発明のさらに別の好ましい実施形態によれば、内視鏡システムは、内径を有する器具チャンネルを備える内視鏡、および、少なくとも1つのバルーンを備える、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリを具備する固定アッセムブリを具備し、該固定アッセムブリは、  
30 カテーテルおよび操作者が制御可能なバルーン・アッセムブリ・マニピュレータ、並びに、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは少なくとも1つのバルーンを具備し、収縮する場合には、収縮したバルーン軸に対する第1の方向であって、通常、該カテーテルに対して平行方向に延在する軸に、該マニピュレータによって配置可能であり、および、膨張する場合には、第1の方向とは異なる第2の方向に配置可能であるので、実質的に延伸することなく膨張でき配置可能であり、患者の身体部分内の部位に固定することに、十分大きな寸法を有する。

【0028】

本発明の好ましい実施形態によれば、第2の方向は、折り重ねられる方向である。好ましくは、  
40 少なくとも1つのバルーンは、単一のバルーンを備える。または、少なくとも1つのバルーンは、少なくとも1つの柔軟性のある要素によって結合される、複数のバルーンを備える。さらに、または、あるいは、少なくとも1つのバルーンは操作可能であり、実質的に延伸することなく膨張でき、患者の身体部分内の部位に固定するのに十分大きな寸法を有し、器具チャンネルの内径よりも、少なくとも1.3倍大きい直径を有する。好ましくは、器具チャンネルは、5.5mmを超えない内径を有する。さらに好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリは、断面寸法が少なくとも60mmに膨張できる。

【0029】

好ましくは、固定アッセムブリは、カテーテルを横断する柔軟性のある細長い要素、および、  
50 膨張/収縮可能なバルーンアッセムブリ、並びに、カテーテルの遠位部分で、柔軟性

のある細長い要素の遠位部分と関連し、および、カテーテルの近位部分で、バルーン・アッセンブリ・マニピュレータと関連する少なくとも1つのマニピュレーション要素を備える。

【0030】

さらに、または、あるいは、該操作者が制御可能なバルーン・アッセンブリ・マニピュレータで、少なくとも1つのバルーンの巻き上げ、および広げることを選択することができ、ここで、少なくとも1つのバルーンは器具チャンネルの中を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに巻き上げられることができ、および、該バルーンは、患者の身体部分中の部位に固定されるように、膨張して、広げることができる。好ましくは、操作者が制御可能なバルーン・アッセンブリ・マニピュレータは、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリを操作して、剛性を選択するように操作可能である。

10

【0031】

さらに、本発明のさらに別の好ましい実施形態では、内径を有する器具チャンネルを備える内視鏡を具備する、内視鏡システムと共に使用するために、固定アッセンブリは、カテーテルおよび操作者が制御可能なバルーン・アッセンブリ・マニピュレータを備える膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリ、を具備し、該膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリは少なくとも1つのバルーンを備え、収縮する場合には、収縮したバルーン軸に対する第1の方向であって、通常、該カテーテルに対して平行方向に延在する軸に、該マニピュレータによって配置可能であり、および、膨張する場合には、第1の方向とは異なる第2の方向に配置可能であるので、実質的に延伸することなく膨張でき配置可能であり、患者の身体部分内の部位に固定できるのに十分大きな寸法を有する。

20

【0032】

本発明の好ましい実施形態によれば、第2の方向は、折り重ねられる方向である。好ましくは、少なくとも1つのバルーンは、単一のバルーンを備える。または、少なくとも1つのバルーンは、少なくとも1つの柔軟性のある要素によって結合される、複数のバルーンを備える。さらに、または、あるいは、少なくとも1つのバルーンは操作可能であり、実質的に延伸することなく膨張でき、患者の身体部分内の部位に固定できるのに十分大きな寸法を有し、器具チャンネルの内径よりも、少なくとも1.3倍大きい直径を有する。好ましくは、器具チャンネルは、5.5mmを超えない内径を有する。さらに好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリは、断面寸法が少なくとも60mmに膨張できる。

30

【0033】

好ましくは、固定アッセンブリは、カテーテルを横断する柔軟性のある細長い要素、および、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリ、並びに、カテーテルの遠位部分で、柔軟性のある細長い要素の遠位部分と関連し、および、カテーテルの近位部分で、バルーン・アッセンブリ・マニピュレータと関連する少なくとも1つのマニピュレーション要素を備える。

【0034】

さらに、または、あるいは、該操作者が制御可能なバルーン・アッセンブリ・マニピュレータで、少なくとも1つのバルーンの巻き上げ、および広げることを選択することができ、ここで、少なくとも1つのバルーンは器具チャンネルの中を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに巻き上げられることができ、および、該バルーンは、患者の身体部分中の部位に固定されるように、膨張して、広げることができる。好ましくは、操作者が制御可能なバルーン・アッセンブリ・マニピュレータは、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリを操作して、剛性を選択するように操作可能である。

40

【0035】

さらに、本発明のさらに別の好ましい実施形態による内視鏡システムは、内径を有する器具チャンネルを備える内視鏡を具備し、並びに、カテーテルおよび少なくとも1つのバルーンを備える膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリを備える固定アッセンブリを具備し、収縮する場合には、収縮したバルーン軸に沿った第1の方向に配置可能になり、および、膨張することによって、収縮したバルーン軸に対して傾いた、膨張したバルーン軸に沿

50

った、第2の非対称形状方向に配置可能になる。

【0036】

本発明の好ましい実施形態によれば、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、器具チャンネルの中を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに、収縮できる。好ましくは、器具チャンネルは、5 mmを超えない内径を有する。好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、断面寸法が少なくとも60 mmに膨張できる。さらに好ましくは、少なくとも1つのバルーンは、実質的に延伸することなく膨張でき、患者の身体部分内の部位に固定できるのに十分大きな寸法を有し、器具チャンネルの内径よりも、少なくとも1.3倍大きい直径を有する。

【0037】

さらに、本発明のさらに別の好ましい実施形態では、内径を有する器具チャンネルを備える内視鏡を具備する、内視鏡システムと共に使用するために、固定アセンブリは、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリを備え、該膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、カテーテルおよび少なくとも1つのバルーンを備え、収縮する場合には、収縮したバルーン軸に沿った第1の方向に配置可能になり、および、膨張することによって、収縮したバルーン軸に対して傾いた、膨張したバルーン軸に沿った、第2の非対称形状方向に配置可能になる。

【0038】

本発明の好ましい実施形態によれば、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、器具チャンネルの中を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに、収縮できる。好ましくは、器具チャンネルは、5 mmを超えない内径を有する。さらに、または、あるいは、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリは、断面寸法が少なくとも60 mmに膨張できる。好ましくは、少なくとも1つのバルーンは、実質的に延伸することなく膨張でき、患者の身体部分内の部位に固定できるのに十分大きな寸法を有し、器具チャンネルの内径よりも、少なくとも1.3倍大きい直径を有する。

【0039】

本発明の別の好ましい実施形態によれば患者の身体内の所望の部位に、固定アセンブリを固定する方法であって、該方法は、内径を有する器具チャンネルを備える内視鏡を、患者の身体を挿入する工程と、および膨張/収縮可能なバルーンアセンブリを備える固定アセンブリを、器具チャンネルの中を通過させて、患者の身体の中に挿入する工程とを含み、該挿入する工程は、器具チャンネルの中を、固定アセンブリを通過させる前に、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリを、器具チャンネルの中を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに収縮される工程と、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリが、器具チャンネルの中を通過後に、実質的にバルーンアセンブリを伸張させることなく、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリを、器具チャンネルの内径よりも、少なくとも1.3倍大きい寸法に膨張させて、配置させる工程とを含む。

【0040】

本発明の好ましい実施形態によれば、患者の身体内の所望の部位に、固定アセンブリを固定する方法は、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリを膨張させる前に、患者の身体の外側にある、操作者が制御可能なバルーン・アセンブリ・マニピュレータを利用して、患者の身体内にある、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリを操作する工程を含む。好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリを操作する工程は、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリを重ね降りする工程を含む。さらに、または、あるいは、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリを操作する工程は、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリを広げる工程を含む。

【0041】

好ましくは、該方法は、固定アセンブリを挿入後に、患者の身体の中の、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリを収縮させる工程と、患者の身体から、器具チャンネルの中を通して、固定アセンブリを除去する工程と、を含む。さらに、または、あるいは、該方法は、患者の身体の外側にある、操作者が制御可能なバルーン・アセンブリ・マニピュ

10

20

30

40

50

レータを利用して、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリを巻き上げる工程を含む。

【0042】

好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリを備える固定アッセンブリを、器具チャンネルの中を通過させて、患者の身体の中に挿入する工程は、固定アッセンブリを患者の大腸へ挿入する工程を含む。

なお請求項中の「膨張したバルーン軸に沿った、第2の非対称形状方向に配置可能になる」とは、図9に示すように、膨張可能なバルーンの形状が、膨張したバルーンの軸に沿って、非対称形状である方向に配置される、ことを意味します。

【0043】

本発明は、以下の詳細な説明を図面と併せて参照することにより、よりよく理解され認識されるであろう。

【図面の簡単な説明】

【0044】

【図1】本発明の好ましい実施形態によって動作し、構成される内視鏡システムの簡略化された複数の段階のモザイク図である。

【図2】本発明の好ましい実施形態による内視鏡と関連する、固定アッセンブリの簡略化された部分図、部分断面図である。

【図3A】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アッセンブリの動作を示す、簡略化された図説である。

【図3B】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アッセンブリの動作を示す、簡略化された図説である。

【図3C】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アッセンブリの動作を示す、簡略化された図説である。

【図3D】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アッセンブリの動作を示す、簡略化された図説である。

【図3E】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アッセンブリの動作を示す、簡略化された図説である。

【図3F】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アッセンブリの動作を示す、簡略化された図説である。

【図3G】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アッセンブリの動作を示す、簡略化された図説である。

【図3H】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アッセンブリの動作を示す、簡略化された図説である。

【図3I】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アッセンブリの動作を示す、簡略化された図説である。

【図3J】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アッセンブリの動作を示す、簡略化された図説である。

【図3K】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アッセンブリの動作を示す、簡略化された図説である。

【図3L】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アッセンブリの動作を示す、簡略化された図説である。

【図3M】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アッセンブリの動作を示す、簡略化された図説である。

【図3N】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アッセンブリの動作を示す、簡略化された図説である。

【図3O】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アッセンブリの動作を示す、簡略化された図説である。

【図4】本発明の別の好ましい実施形態による内視鏡に関連する、固定アッセンブリの簡略化された部分図、部分断面図である。

【図5A】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図4の固定ア

10

20

30

40

50



A～図7Cの固定アッセンブリの簡略化された図説である。

【図8H】本発明の好ましい実施形態による図1の内視鏡システムおよび図6および図7A～図7Cの固定アッセンブリの簡略化された図説である。

【図8I】本発明の好ましい実施形態による図1の内視鏡システムおよび図6および図7A～図7Cの固定アッセンブリの簡略化された図説である。

【図8J】本発明の好ましい実施形態による図1の内視鏡システムおよび図6および図7A～図7Cの固定アッセンブリの簡略化された図説である。

【図8K】本発明の好ましい実施形態による図1の内視鏡システムおよび図6および図7A～図7Cの固定アッセンブリの簡略化された図説である。

【図8L】本発明の好ましい実施形態による図1の内視鏡システムおよび図6および図7A～図7Cの固定アッセンブリの簡略化された図説である。

10

【図9】本発明の好ましい実施形態による内視鏡に関連する、固定アッセンブリの、簡略化された部分図、部分断面図である。

【図10A】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図9の固定アッセンブリの動作の、簡略化された図説である。

【図10B】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図9の固定アッセンブリの動作の、簡略化された図説である。

【図10C】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図9の固定アッセンブリの動作の、簡略化された図説である。

【図10D】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図9の固定アッセンブリの動作の、簡略化された図説である。

20

【図10E】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図9の固定アッセンブリの動作の、簡略化された図説である。

【図10F】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図9の固定アッセンブリの動作の、簡略化された図説である。

【図10G】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図9の固定アッセンブリの動作の、簡略化された図説である。

【図10H】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図9の固定アッセンブリの動作の、簡略化された図説である。

【図10I】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図9の固定アッセンブリの動作の、簡略化された図説である。

30

【図10J】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図9の固定アッセンブリの動作の、簡略化された図説である。

【図10K】本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図9の固定アッセンブリの動作の、簡略化された図説である。

【発明を実施するための形態】

【0045】

用語「内視鏡」および「内視鏡検査」は、全体に亘って慣例的な意味よりやや広い意味で使用され、たとえば、小腸、大腸のような体腔、体内流路などの中で動作する装置および方法を指している。これらの用語は、通常は、目視検査を指すが、本明細書中で使用される場合には、これらの用語は目視検査を利用する用途に限定されることがなく、必ずしも目視検査を必要としない装置、システムおよび方法も指している。

40

【0046】

「遠位」という用語は、操作者から最も遠い、内視鏡、付属装置、またはツールの遠方端部、または、このような遠方端部に面する方向を指す。

【0047】

「近位」という用語は、内視鏡、付属装置、またはツールの、操作者に最も近く、通常目的の器官または身体部分の外側にある端部部分、または、該端部部分に面する方向を指す。

【0048】

50

次に、本発明の好ましい一実施形態に従って構築され動作する内視鏡システム100を示す、図1を参照する。内視鏡システム100は、好ましくは、EPK-1000ビデオプロセッサおよびSONY LMD-2140MD医療グレードフラットパネルLCDモニターを含めたコンソールなどの、コンソール102を備える。それらは全て、Pentax Europe GmbH社(104 Julius-Vosseler St., 22527 Hamburg, Germany)から市販されている。システム100は、好ましくは、VSB-3430Kビデオ小腸鏡またはEC-3470LKビデオ大腸鏡などの、従来の柔軟性のある内視鏡104を備える。それらは、Pentax Europe GmbH(104 Julius-Vosseler St., 22527 Hamburg, Germany)から市販されている。

10

**【0049】**

本発明の好ましい実施形態によれば、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリ108を備えるカテーテルを具備する固定アッセンブリ106は、通常、図1に示される内視鏡104と操作可能に関連している。固定アッセンブリ106および膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリ108は、さまざまな構成を有してもよく、好ましい例は、以下の本明細書に記載されている。図1に示される膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリ108の構成は、さまざまな構成の一例である。

**【0050】**

膨張/収縮制御アッセンブリ110は、好ましくは、イスラエルラナナにあるSmart Medical Systems Ltd.から市販されているモデルNAVIAID ASUであり、好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリ108と操作可能に関連し、および、好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリ108の操作中に、操作者に使用される。

20

**【0051】**

図1に図示されるように、本発明に特有の特徴は、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリ108が、図1に示されるように、内視鏡104などの、従来の内視鏡の器具チャンネル112を通過できるほど、十分に小さい断面サイズに収縮して、大腸の中に配置でき、および、一般に図1のBに図示されるように、実質的に延伸することなく、大腸の中に固定できるほど、十分に大きい寸法に膨張できることである。好ましくは、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリは、器具チャンネル112を通過して、固定する前と後の両方で、収縮可能である。膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリ108の配置によって、大腸内の適切な位置にバルーンアッセンブリ108を設置し、および、大腸の中でバルーンアッセンブリを任意の方向にできるので、大腸内で固定するために、十分大きな全体寸法を実現することができる。たとえば、図1~図50の実施形態では、バルーンアッセンブリは、固定するために折り重なった方向になる一方で、図6~図10Kの実施形態では、これとは異なる場合を示す。

30

**【0052】**

本発明の好ましい実施形態では、バルーンアッセンブリ108は、断面直径2.5mmから3.8mmの間に収縮でき、それは対応する大きさの、内径3.0mmから4.5mmの器具チャンネルを通過でき、および、実質的に延伸することなく、断面直径5.5mmから9.0mmの間に膨張して配置でき、一般に30mmから60mmの間であるが、75mmまでの内径を有する部位で大腸に固定することができる。

40

**【0053】**

本発明の別の実施形態では、バルーンアッセンブリ108は、断面直径4.0mmから5.3mmの間に収縮でき、それは対応する大きさの、内径4.5mmから6.0mmの器具チャンネルを通過でき、および、実質的に延伸することなく、断面直径6.5mmから11.0mmの間に膨張して配置でき、一般に30mmから70mmの間であるが、85mmまでの内径を有する部位で大腸に固定することができる。

**【0054】**

本発明の好ましい実施形態によれば、膨張して大腸の中で固定される場合の、バルーンア

50

ッセンブリ 108 の固定断面寸法は、収縮して内視鏡 104 の器具チャンネル 112 の中  
を通過して挿入される場合の、バルーンアッセンブリ 108 の断面直径よりも、一般に、1  
3 倍から 17 倍大きい。

【0055】

当然のことながら、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリ 108 は、適切で周知のナイ  
ロンまたはポリウレタンなどの、実質的に伸張しない材料から形成されてもよい。

【0056】

本発明の好ましい実施形態による内視鏡と関連する、固定アッセンブリの簡略化された部  
分図、部分断面図である、図 2 を参照する。

【0057】

図 2 に見られるように、固定アッセンブリ 106 は、好ましくは、膨張/収縮制御アッセ  
ンブリ 110 と操作可能に係合することに適した、コネクタ 120 を備える(図 1)。多  
重管チューブ 122 は、好ましくは、コネクタ 120 に固定して取り付けられ、および、  
膨張/収縮のための少なくとも 1 つの内腔 124 を備え、それを介して細長いワイヤ 12  
5 などの柔軟性のある細長い要素が延在し、および、少なくとも 1 つの内腔 126 は、マ  
ニピュレーションワイヤ 128 などの細長いマニピュレーション要素に適切である。細長  
いワイヤ 125 が、コネクタ 120 に取り付けられ、多重管チューブ 122 に固定される  
。

【0058】

細長いワイヤ 125 は、好ましくは、ニチノールまたはステンレス鋼などの、柔軟性のある  
金属で形成される。マニピュレーションワイヤ 128 は、好ましくは、ナイロンなどの  
非常に柔軟性のある、非伸縮性の材料で形成される。または、マニピュレーションワイヤ  
128 は、ニチノールなどの適切な金属で形成されてもよい。

【0059】

多重管チューブ 122 の外径は、好ましくは約 2.0 mm ~ 3.5 mm である。内腔 12  
4 の内径は、好ましくは約 1.0 mm ~ 1.8 mm である。内腔 126 の内径は、好まし  
くは約 0.5 mm ~ 0.8 mm である。細長いワイヤ 125 の直径は、好ましくは約 0.  
3 mm ~ 0.9 mm である。マニピュレーションワイヤ 128 の直径は、好ましくは約 0.  
1 mm ~ 0.3 mm である。

【0060】

多重管チューブ 122 は、従来の内視鏡の器具チャンネル 112 (図 1) の中を通すこと  
に適しており、一般に全長は、2 m から 3 m の間である。内腔 126 は、マニピュレーシ  
ョンワイヤ 128 を通過させる、開口部 130 および開口部 132 を備える。開口部 13  
0 は、好ましくは、コネクタ 120 からわずかに遠位に位置し、および、開口部 132 は  
、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリ 134 からわずかに近位に位置する。

【0061】

バルーンアッセンブリ 134 の構成は、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリ 108 の  
構成(図 1) と類似し、および、第 1 のバルーン 136 および第 2 のバルーン 138、並  
びに先端要素 139 を備える。第 1 のバルーン 136 は、好ましくは、近位首部分 140  
および遠位首部分 142 並びに中央部分 144 を備える、実質的に非伸縮性のナイロンま  
たはポリウレタンから形成される、スリーブを具備し、それは、膨張する場合には長さが  
約 40 mm ~ 80 mm、および直径が 3.5 mm ~ 4.5 mm である。図 2 に見られるように  
、第 1 のバルーン 136 の近位首部分 140 は、バルーンアッセンブリ 134 の最近位首  
部分である。

【0062】

第 1 のバルーン 136 の近位首部分 140 は、多重管チューブ 122 の前方端部への、接  
着または超音波溶接によって、密閉して装着される。第 1 のバルーン 136 の遠位首部分  
142 は、中間チューブ 146 の近位端部への、接着または超音波溶接によって、密閉し  
て装着される。中間チューブ 146 は、通常、柔軟性のあるチューブであり、好ましくは  
、40 mm から 90 mm の間の長さであり、外径は約 2.0 mm ~ 3.5 mm であり、お

10

20

30

40

50

よび中央内腔 148 の対応する内径は約 1.0 mm ~ 2.5 mm であり、それを介して細長いワイヤ 125 が延在し、細長いワイヤ 125 は、接着または機械アタッチメント 149 によって、中間チューブ 146 に固定される。

【0063】

第2のバルーン 138 は、好ましくは、近位首部分 150 および遠位首部分 152 並びに中央部分 154 を備える、実質的に非伸縮性のナイロンまたはポリウレタンから形成される、スリーブを具備し、それは、膨張する場合には長さが約 40 mm ~ 80 mm であり、直径が 3.5 mm ~ 4.5 mm になる。

【0064】

第2のバルーン 138 の近位首部分 150 は、中間チューブ 146 の前方端部に、接着または超音波溶接によって、密閉して装着される。第2のバルーン 138 の遠位首部分 152 は、先端要素 139 の近位端部に、接着または超音波溶接によって、密閉して装着される。先端要素 139 は、通常柔軟性のある遠位対向円錐要素であり、好ましくは、長さが 5 mm から 40 mm であり、および最大外径は約 1.0 mm ~ 3.5 mm である。

【0065】

細長いワイヤ 125 の前方端部 162 は、好ましくは、その近位端部で接着によって、先端要素 139 に固定される。

【0066】

マニピュレーションワイヤ 128 の前方端部 164 は、好ましくは遠位首部分 152、または先端要素 139 に固定され、好ましくはその近位端部に隣接する表面の外側で、接着または超音波溶接によって固定される。

【0067】

本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図2の固定アセンブリの動作を示す、簡略化された図説である、図3A、図3B、図3C、図3D、図3E、図3F、図3G、図3H、図3I、図3J、図3K、図3L、図3M、図3Nおよび図3Oを参照する。

【0068】

図3Aに見られるように、患者に連結される操作可能な部位へ、従来の内視鏡 104 を挿入することで、従来の大腸内視鏡検査手順が開始される。本発明の固定アセンブリ 106 は、必要とされるまで、密封された包みの中に留まる。

【0069】

図3Bは、大腸内視鏡検査の途中の医療上の困難さを示し、操作者が、大腸の屈曲部、一般に脾湾曲部をうまく通過させて前進させることができないことを示す。

【0070】

本発明によれば、医療上の困難に直面する操作者は、図3Cに示すように、本発明の固定アセンブリ 106 を取り出し、コネクタ 120 を膨張/収縮制御アセンブリ 110 に接続する。好ましくは、膨張/収縮制御アセンブリ 110 は、バルーンアセンブリ 134 を収縮するように操作され、固定アセンブリ 106 の一部を構成する。

【0071】

図3Dに見られるように、次に、操作者は、収縮した状態のバルーンアセンブリ 134 を備える固定アセンブリを、先端要素 139 を先にして、内視鏡 104 の器具チャンネル 112 を介してねじ込む。上述のように、本発明に特有の特徴は、固定アセンブリ 106 が、器具チャンネル 112 の中を通ることができることである。

【0072】

図3Eは、固定アセンブリ 106 が、内視鏡 104 の前方端部で、器具チャンネル 112 から部分的に現れたところを示す。

【0073】

図3Fに見られるように、操作者は、腸の屈曲部の前方に位置するまで、バルーンアセンブリ 134 を進め、好ましくは、内視鏡 104 の器具チャンネル 112 の前方の多重管チューブ 122 を押すことで進める。

10

20

30

40

50

## 【 0 0 7 4 】

その後、順次に図説する図 3 G、図 3 H および図 3 I に見られるように、操作者はマニピュレーションワイヤ 1 2 8 を引っ張るので、マニピュレーションワイヤが引っ張られて、バルーンアッセンブリ 1 3 4 はそれ自体の上に折り重なり、好ましくは中間チューブ 1 4 6 が屈曲し、第 1 のバルーン 1 3 6 および第 2 のバルーン 1 3 8 は、通常、大腸の中でお互いに平行になる。

## 【 0 0 7 5 】

操作者は、好ましくは次に、膨張 / 収縮制御アッセンブリ 1 1 0 を使用して、内腔 1 2 4 および内腔 1 4 8 の中を通過した、第 1 のバルーン 1 3 6 および第 2 のバルーン 1 3 8 を膨張させる。通常は大腸の中で隣り合う方向にある、第 1 のバルーン 1 3 6 および第 2 のバルーン 1 3 8 の膨張の組み合わせによって、図 3 J に見られるように、大腸の中に固定アッセンブリ 1 0 6 が固定されるので、固定アッセンブリは、内視鏡 1 0 4 を案内する機能を有することができる。

10

## 【 0 0 7 6 】

図 3 J に見られるように、次に固定アッセンブリ 1 0 6 を固定する場合には、操作者が多重管チューブ 1 2 2 を引っ張るので、図 3 K に見られるように、固定アッセンブリ 1 0 6 が引っ張られる。

## 【 0 0 7 7 】

図 3 L に見られるように、内視鏡は、次に、以前は困難であった、大腸の屈曲部を通過して、固定アッセンブリ 1 0 6 の多重管チューブ 1 2 2 を超えて、膨張したバルーンアッセンブリ 1 3 4 の近位に隣接する部位に前進する。

20

## 【 0 0 7 8 】

図 3 M に見られるように、次に、内腔 1 2 4 および内腔 1 4 8 を介して、膨張 / 収縮制御アッセンブリ 1 1 0 を使用し、バルーンアッセンブリ 1 3 4 を収縮させてもよい。

## 【 0 0 7 9 】

図 3 N に見られるように、好ましくは、操作者がマニピュレーションワイヤ 1 2 8 を緩め、および / または、遠位に押し出すことによって、バルーンアッセンブリ 1 3 4 は、次に湾曲していない方向に戻ることができる。

## 【 0 0 8 0 】

さらに、困難が存在した、さらなる屈曲部を通過して、内視鏡を前進させることが望まれ、図 3 F ~ 図 3 N を参照した本明細書に記載の手順は、このような屈曲部で繰り返されてもよい。

30

## 【 0 0 8 1 】

一旦、大腸内視鏡検査手順で、固定アッセンブリをさらに使用する必要が無くなれば、収縮したバルーンアッセンブリ 1 3 4 を備える固定アッセンブリ 1 0 6 は、図 3 O に見られるように、内視鏡 1 0 4 の器具チャンネル 1 1 2 を介して、操作者によって引き戻されてもよく、および、内視鏡 1 0 4 から取り外されて廃棄されてもよい。本発明に特有の特徴は、次の使用のために、固定アッセンブリを器具チャンネル 1 1 2 を介して引き戻すことができることである。

## 【 0 0 8 2 】

本発明の好ましい実施形態による内視鏡に関連する、固定アッセンブリ 2 0 6 の簡略化された部分図、部分断面図である、図 4 を参照する。

40

## 【 0 0 8 3 】

図 4 に見られるように、固定アッセンブリ 2 0 6 は、好ましくは、膨張 / 収縮制御アッセンブリ 1 1 0 と操作可能に係合することに適した、コネクタ 2 2 0 を備えるカテーテルを具備する ( 図 1 ) 。 単一の管チューブ 2 2 2 は、好ましくは、コネクタ 2 2 0 に固定して取り付けられ、および、膨張 / 収縮のための単一の内腔 2 2 4 を備え、それを介して、細長いワイヤ 2 2 5、並びに第 1 のマニピュレーションワイヤ 2 2 6 および第 2 のマニピュレーションワイヤ 2 2 8 などの、柔軟性のある細長い要素を延在させる。細長いワイヤ 2 2 5 が、コネクタ 2 2 0 に取り付けられ、単一の管チューブ 2 2 2 に固定される。

50

## 【 0 0 8 4 】

コネクタ 2 2 0 は、米国ニューヨーク州、1 5 0 - Q E x e c u t i v e D r i v e、E d g e w o o d の Q O S I N A M e d i c a l I n c . から市販されている、2 F e m a l e L u e r s および M a l e S l i p、部品番号 8 0 0 5 6 コネクタなどの、従来の Y - コネクタであってもよく、その中でシーリングプラグ 2 2 9 が形成され、それを介してマニピュレーションワイヤ 2 2 6 および 2 2 8 が、摺動可能および密封された状態で延在する。シーリングプラグ 2 2 9 は、シリコン接着剤を、図示される Y - コネクタに注入することによって実現されてもよいし、またはその他の適切な構成であってもよい。

## 【 0 0 8 5 】

細長いワイヤ 2 2 5 は、好ましくは、ニチノールまたはステンレス鋼などの、柔軟性のある金属で形成される。マニピュレーションワイヤ 2 2 6 および 2 2 8 のそれぞれは、好ましくは、ナイロンなどの非常に柔軟性のある、非伸縮性の材料で形成される。または、マニピュレーションワイヤ 2 2 6 および 2 2 8 は、ニチノールなどの適切な金属で形成されてもよい。

## 【 0 0 8 6 】

単一管チューブ 2 2 2 の外径は、好ましくは約 1 . 5 m m ~ 3 . 5 m m である。内腔 2 2 4 の内径は、好ましくは約 1 . 0 m m ~ 3 m m である。細長いワイヤ 2 2 5 の直径は、好ましくは約 0 . 3 m m ~ 0 . 9 m m である。マニピュレーションワイヤ 2 2 6 および 2 2 8 のそれぞれの直径は、好ましくは約 0 . 1 m m ~ 0 . 3 m m である。

## 【 0 0 8 7 】

単一管チューブ 2 2 2 は、従来の内視鏡の器具チャンネル 1 1 2 の中を通過させることに適切であり、一般に全長は、2 m から 3 m の間である。

## 【 0 0 8 8 】

単一のバルーン 2 3 4 および先端要素 2 3 5 を備える、膨張 / 収縮可能なバルーンアセンブリ 2 3 0 が提供される。バルーン 2 3 4 は、好ましくは、近位首部分 2 4 0 および遠位首部分 2 4 2 並びに中央部分 2 4 4 を備える、実質的に非伸縮性のナイロンまたはポリウレタンから形成される、スリーブを具備し、それが膨張する場合には長さが、約 8 5 m m ~ 1 8 0 m m であり、および直径が 3 5 m m ~ 4 5 m m であり、それぞれは図 4 の参照番号 2 4 6 および 2 4 8 で示される。好ましくは、バルーン 2 3 4 の、近位首部分 2 4 0 と遠位首部分 2 4 2 との間の長さ 2 4 6 は、その直径 2 4 8 の少なくとも 2 倍である。

## 【 0 0 8 9 】

バルーン 2 3 4 の近位首部分 2 4 0 は、単一の管チューブ 2 2 2 の前方端部 2 4 1 に、接着または超音波溶接によって、密閉して装着される。バルーン 2 3 4 の遠位首部分 2 4 2 は、先端要素 2 3 5 の近位端部に、接着または超音波溶接によって、密閉して装着される。先端要素 2 3 5 は、通常柔軟性のある遠位対向円錐要素であり、好ましくは、長さが 5 m m から 4 0 m m であり、および最大外径は約 1 . 0 m m ~ 3 . 5 m m である。

## 【 0 0 9 0 】

細長いワイヤ 2 2 5 の前方端部 2 6 2 は、好ましくは先端要素 2 3 5 の近位端部で接着によって、先端要素 2 3 5 に固定される。細長いワイヤ 2 2 5 も、接着または他のアタッチメント 2 6 3 によって、単一の管チューブ 2 2 2 の前方端部 2 4 1 に固定される。

## 【 0 0 9 1 】

マニピュレーションワイヤ 2 2 6 の前方端部 2 6 4 は、接着、レーザ溶接または超音波溶接によって、先端要素 2 3 5 に固定され、または、図示されるように、先端要素 2 3 5 のかなり近位の細長いワイヤ 2 2 5 に固定される。

## 【 0 0 9 2 】

マニピュレーションワイヤ 2 2 8 の前方端部 2 6 6 は、接着、レーザ溶接または超音波溶接によって、マニピュレーションワイヤ 2 2 6 の前方端部の接合部の近位で、細長いワイヤ 2 2 5 に固定される。好ましくはマニピュレーションワイヤ 2 2 6 の接合部と、マニピュレーションワイヤ 2 2 8 の接合部との間の距離は、バルーン 2 3 4 の長さ 2 4 6 の約 1

10

20

30

40

50

5%から20%に等しい。

【0093】

当然のことながら、代わりに、細長いマニピュレーション要素の他の適切な構成が、マニピュレーションワイヤ226およびマニピュレーションワイヤ228に使用されてもよい。

【0094】

本発明の好ましい実施形態による、図1の内視鏡システムおよび図4の固定アセンブリの動作の、簡略化された図説である、図5A、図5B、図5C、図5D、図5E、図5F、図5G、図5H、図5I、図5J、図5K、図5L、図5M、図5Nおよび図5Oを参照する。

10

【0095】

図5Aに見られるように、患者に連結される操作可能な部位へ、従来の内視鏡104(図1)を挿入することで、従来の大腸内視鏡検査手順が開始される。本発明の固定アセンブリ206は、必要とされるまで、密封された包みの中に留まる。

【0096】

図5Bは、大腸内視鏡検査の途中の医療上の困難さを示し、操作者が、大腸の屈曲部、一般に脾湾曲部をうまく通過させて前進させることができないことを示す。

【0097】

本発明によれば、図5Cに示すように、医療上の困難に直面する操作者は、本発明の固定アセンブリ206を取り出し、コネクタ220を膨張/収縮制御アセンブリ110に接続する。好ましくは、膨張/収縮制御アセンブリ110は、バルーンアセンブリ230を収縮するように操作される。

20

【0098】

図5Dに見られるように、次に、操作者は、収縮した状態のバルーンアセンブリ230を備える固定アセンブリを、先端要素235を先にして、内視鏡104の器具チャンネル112を介してねじ込む。上述のように、本発明に特有の特徴は、固定アセンブリが器具チャンネル112の中を移動することができることである。

【0099】

図5Eは、固定アセンブリ206が、内視鏡104の前方端部で、器具チャンネル112から部分的に現れたところを示す。

30

【0100】

図5Fに見られるように、操作者は、腸の屈曲部の前方で、第1の、収縮方向に位置するまで、バルーンアセンブリ230を進め、好ましくは内視鏡104の器具チャンネル112を通過した、前方の単一の管チューブ222を押し進める。

【0101】

その後、順次に図説する図5Gおよび図5Hに見られるように、操作者はマニピュレーションワイヤ226を引っ張るので、マニピュレーションワイヤ226が引っ張られて、バルーンアセンブリ230は、大腸の中でそれ自体の上に折り重なる。

【0102】

その後、操作者はマニピュレーションワイヤ228を引っ張るので、マニピュレーションワイヤ228が引っ張られて、図5Iに見られるように、バルーンアセンブリ230の先端要素235が、単一の管チューブ222の前方端部241の前方に位置する。

40

【0103】

マニピュレーションワイヤ226およびマニピュレーションワイヤ228を引っ張る工程を逐次実施することによって、図5G~図5Iに図示されるように、バルーンアセンブリ230は、大腸の中で、第2の、折り重なった方向で配置される。当然のことながら、代わりに、膨張/収縮可能なバルーンアセンブリ320の配列方向を、上述の第2の方向にするために、複数の細長いマニピュレーション要素の他の適切な構成が、マニピュレーションワイヤ226およびマニピュレーションワイヤ228に使用されてもよい。

【0104】

50

操作者は、好ましくは、次に膨張/収縮制御アッセンブリ 1 1 0 を使用して、内腔 2 2 4 を通過したバルーン 1 1 0 を膨張させる。大腸の中で、それ自体の上で折り重なるバルーン 2 3 4 の膨張によって、図 5 J に見られるように、大腸の中で固定アッセンブリ 2 0 6 を固定するので、固定アッセンブリは、内視鏡 1 0 4 を案内する機能を有することができる。

【 0 1 0 5 】

図 5 J に見られるように、固定アッセンブリ 2 0 6 を固定後に、操作者は、単一の管チューブ 2 2 2 を引っ張り、従って図 5 K に見られるように、固定アッセンブリ 2 0 6 が引っ張られる。

【 0 1 0 6 】

図 5 L に見られるように、内視鏡 1 0 4 は、次に、以前は困難であった、大腸の屈曲部を通過して、固定アッセンブリ 2 0 6 の単一の管チューブ 2 2 2 を超えて、膨張したバルーンアッセンブリ 2 3 0 の近位に隣接する部位に前進する。

【 0 1 0 7 】

図 5 M に見られるように、次に、内腔 2 2 4 を介して、膨張/収縮制御アッセンブリ 1 1 0 を使用し、バルーンアッセンブリ 2 3 0 を収縮させてもよい。

【 0 1 0 8 】

図 5 N に見られるように、好ましくは、操作者がマニピュレーションワイヤ 2 2 6 およびマニピュレーションワイヤ 2 2 8 を緩めて、および/または、遠位に押し出すことによって、バルーンアッセンブリ 2 3 0 は、次に、湾曲していない方向に戻ることができる。

【 0 1 0 9 】

さらに、困難が存在した、さらなる屈曲部を通過して、内視鏡を前進させることが望ましく、図 5 F ~ 図 5 N を参照した本明細書に記載の手順は、このような屈曲部で繰り返されてもよい。

【 0 1 1 0 】

一旦、大腸内視鏡検査手順で、固定アッセンブリをさらに使用する必要が無くなれば、図 5 O に見られるように、収縮したバルーンアッセンブリ 2 3 0 を備える固定アッセンブリ 2 0 6 は、内視鏡 1 0 4 の器具チャンネル 1 1 2 の中を通過して、操作者によって引き戻されてもよく、および、内視鏡 1 0 4 から取り外されて廃棄されてもよい。本発明に特有の特徴は、次の使用のために、固定アッセンブリを、器具チャンネル 1 1 2 を介して引き戻すことができることである。

【 0 1 1 1 】

本発明の好ましい実施形態による内視鏡に関連する、固定アッセンブリ 3 0 6 の簡略化された部分図、部分断面図である、図 6 を参照する。

【 0 1 1 2 】

図 6 に見られるように、固定アッセンブリ 3 0 6 は、好ましくは、膨張/収縮制御アッセンブリ 1 1 0 と操作可能に係合することに適したコネクタ 3 2 0 を備える(図 1)。単一の管チューブ 3 2 2 は、好ましくは、その近位端部で、コネクタ 3 2 0 に固定して取り付けられ、および、膨張/収縮のための内腔 3 2 4 を備える。

【 0 1 1 3 】

チューブ 3 2 2 は、好ましくは、その前方端部で、縦軸 3 2 8 に沿って延在する細長いハウジング 3 2 6 に、固定して取り付けられる。チューブ 3 2 2 の前方端部は、穴 3 2 9 の中にしっかりと収容され、穴 3 3 0 の遠位で終端する軸 3 2 8 に沿って延在し、穴 3 2 9 よりもわずかに狭く、および、内腔 3 2 4 と連通する。

【 0 1 1 4 】

穴 3 3 0 は、軸 3 2 8 に沿って、穴 3 3 2 まで前方に延在し、穴 3 3 2 は、穴 3 3 0 の遠位に、軸 3 2 8 に沿って延在し、穴 3 3 0 よりも直径が大きい。穴 3 3 2 は、軸 3 2 8 に沿って、穴 3 3 4 まで、前方に延在し、穴 3 3 4 は、軸 3 2 8 に沿って穴 3 3 2 の遠位に延在し、穴 3 3 2 よりも直径が大きい。ハウジング 3 2 6 には細長いスロット 3 3 6 が形成され、細長いスロット 3 3 6 は、穴 3 3 4 の近位部分に沿って延在し、穴 3 3 4 と連通

10

20

30

40

50

する。

【 0 1 1 5 】

細長いスロット 3 3 6 の遠位であって、軸 3 2 8 に沿った円筒壁部分 3 3 8 の前の空間には、一对の対向する面である指アクセス窓 3 4 0 および 3 4 4 があり、指アクセス窓の両方は穴 3 3 4 の遠位部分と連通する。穴 3 3 4 は、軸 3 2 8 に沿って、穴 3 5 4 まで前方に延在し、穴 3 5 4 は軸 3 2 8 に沿って穴 3 3 4 の遠位に延在し、穴 3 3 4 よりも直径が小さい。

【 0 1 1 6 】

穴 3 5 4 は、穴 3 5 4 よりも狭い穴 3 5 6 の遠位で終端し、穴 3 5 6 は軸 3 2 8 に沿って前方に延在し、穴 3 5 6 よりもわずかに広い穴 3 5 8 の遠位で終端する。

10

【 0 1 1 7 】

単一の管チューブ 3 6 2 の近位端部 3 6 0 は、穴 3 5 8 の中に固定して取り付けられる。単一の管チューブ 3 6 2 は、一般に長さが 2 m ~ 3 m であり、穴 3 5 6 の内部とつながる内腔 3 6 4 を備える。

【 0 1 1 8 】

膨張 / 収縮可能なバルーンアッセムブリ 3 7 0 は、バルーン 3 7 2 と先端要素 3 7 4 を備える。バルーン 3 7 2 は、好ましくは、近位首部分 3 7 6 および遠位首部分 3 7 8 並びに中央部分 3 7 9 を備え、実質的に非伸縮性のナイロンまたはポリウレタンから形成される、スリーブを具備し、中央部分 3 7 9 は、軸 3 2 8 の周りでの首部分 3 7 6 と首部分 3 7 8 との相対的な回転に対応して、選択的に巻き上げられる。バルーン 3 7 2 が広げられて膨張すると、長さが約 6 0 mm ~ 1 1 0 mm になり、直径が 5 5 mm ~ 7 0 mm になる。バルーン 3 7 2 が、完全にしっかりと巻き上げられると、好ましくは最大直径が 2 . 5 mm ~ 4 mm になる。

20

【 0 1 1 9 】

バルーン 3 7 2 の近位首部分 3 7 6 は、単一の管チューブ 3 6 2 の前方端部に、接着または超音波溶接によって、密閉して装着される。バルーン 3 7 2 の遠位首部分 3 7 8 は、先端要素 3 7 4 の近位端部に、接着または超音波溶接によって、密閉して装着される。

【 0 1 2 0 】

選択可能で、簡単に監視可能なバルーン 3 7 2 の巻き上げは、好ましくは、指で動作する巻き上げアッセムブリ 3 8 0 によって実施される。巻き上げアッセムブリ 3 8 0 は、好ましくは、軸 3 2 8 の周りで回転可能に配置される、指で回転可能な細長い要素 3 8 2 を備える。

30

【 0 1 2 1 】

指で回転可能な細長い要素 3 8 2 は、好ましくは、刻み付き表面 3 8 6 を有する、指と係合可能な円筒部分 3 8 4 を好ましくは備える。円筒部分 3 8 4 は、穴 3 3 4 の遠位部分の中に位置し、並びに、好ましくは、穴 3 5 4 の中に位置し、およびリングシール 3 9 0 によって、その中で回転するように回転可能、かつ密閉して設けられる遠位円筒部分 3 8 8 と一体に形成される。

【 0 1 2 2 】

穴 3 3 4 の近位部分の中に一部が位置し、および、3 3 2 の中に一部が位置する、円筒部分 3 9 2 は、円筒部分 3 8 4 と一体に形成され、およびそこから近位に延在する。穴 3 3 4 の近位部分に存在する円筒部分 3 9 2 のその部分は、好ましくは、ウォームギヤを規定する円筒表面 3 9 3 と共に形成される。円筒部分 3 9 2 は、リングシール 3 9 4 によって、穴 3 3 2 の中で回転できるように回転可能、かつ密封して取り付けられる。

40

【 0 1 2 3 】

軸方向穴 3 9 5 は、軸 3 2 8 に沿って、指で回転可能な細長い要素 3 8 2 の全長に渡って延在し、内腔 3 2 4 および内腔 3 6 4 とつながる。

【 0 1 2 4 】

細長いワイヤ 3 9 6 は、軸方向穴 3 9 5、内腔 3 6 4 およびバルーン 3 7 2 を介して前方に延在する。細長いワイヤ 3 9 6 の近位端部は、指で回転可能な細長い要素 3 8 2 に、穴

50

395の近位端部で、接着または機械アタッチメント397によって固定され、および細長いワイヤ396の前方端部は、細長いワイヤ396の近位凹部398で先端要素374に固定される。

【0125】

細長いワイヤ396は、好ましくは、ニチノールまたはステンレス鋼などの、柔軟性があり、トルクに強い金属から形成される。当然のことながら、指で回転可能な細長い要素382の回転によって、先端要素374、および、バルーン372の前方端部が軸328の周りで対応して回転するので、所望するようにバルーン372を巻き上げ、または広げることができる。

【0126】

単一管チューブ362の外径は、好ましくは約2.0mm~3.5mmである。内腔364の内径は、好ましくは約1.0mm~2.5mmである。細長いワイヤ396の外径は、好ましくは約0.5mm~1.5mmである。

【0127】

バルーン372の巻き上げ程度、および同時に起こるバルーンアッセンブリ370の剛性は、好ましくは、視覚的に認識できる識別子399で監視され、識別子399は、ウォームギヤ表面上のナット400に取り付けられ、並びに、指で回転可能な細長い要素382の回転、およびバルーン372の巻き上げ/広げることに対応して、スロット336に沿って近位または遠位に移動する。

【0128】

図7A、図7Bおよび図7Cを参照すると、それらは、図6の実施形態による内視鏡に関連する、固定アッセンブリを、選択可能に巻き上げ、および硬化する動作の簡略化された図説である。

【0129】

図7Aは、完全に広げた状態のバルーン372を示す。操作者はこれを容易に監視することができ、識別子399がスロット336の最も遠位の位置にあることが、視覚的に認識できる。この状態では、バルーンアッセンブリ370は、最小剛性である。

【0130】

図7Bは、部分的に巻き上げられた状態のバルーン372を示す。操作者はこれを容易に監視することができ、識別子399がスロット336の中間位置にあることが、視覚的に認識できる。この状態では、バルーンアッセンブリ370は、中間剛性である。

【0131】

図7Cは、完全に巻き上げられた状態のバルーン372を示す。操作者はこれを容易に監視することができ、識別子399がスロット336の最も近位の位置にあることが、視覚的に認識できる。この状態では、バルーンアッセンブリ370は、最大剛性である。

【0132】

当然のことながら、バルーン372を巻き上げることによって、細長いワイヤ396の周囲のバルーン372をしっかりと包み、凝縮し、および押圧するので、バルーンアッセンブリ370は固くなる。

【0133】

本発明の好ましい実施形態による、図6および図7A~図7Cの固定アッセンブリ、および内視鏡システムの動作の簡略化された図説である、図8A、図8B、図8C、図8D、図8E、図8F、図8G、図8H、図8I、図8J、図8Kおよび図8Lを参照する。

【0134】

図8Aに見られるように、患者に連結される操作可能な部位へ、従来の内視鏡104を挿入することで、従来の大腸内視鏡検査手順が開始される。本発明の固定アッセンブリ306は、必要とされるまで、密封された包みの中に留まる。

【0135】

図8Bは、大腸内視鏡検査の途中の医療上の困難さを示し、操作者は、大腸の屈曲部、一般に脾湾曲部をうまく通過させて前進させることができないことを示す。

10

20

30

40

50

## 【 0 1 3 6 】

本発明によれば、医療上の困難に直面する操作者は、図 8 C に示すように、本発明の固定アッセンブリ 3 0 6 を取り出し、コネクタ 3 2 0 を膨張 / 収縮制御アッセンブリ 1 1 0 に接続する。好ましくは、膨張 / 収縮制御アッセンブリ 1 1 0 は、バルーンアッセンブリ 3 7 0 を収縮するように操作されるが、バルーンアッセンブリ 3 7 0 が完全に広げた状態 ( 図 7 A ) では、固定アッセンブリ 3 0 6 の一部を構成する。

## 【 0 1 3 7 】

図 8 D に見られるように、次に、操作者はバルーンアッセンブリ 3 7 0 を完全に巻き上げ ( 図 7 C )、および、収縮した状態の、完全に巻き上げられたバルーンアッセンブリ 3 7 0 を備える固定アッセンブリを、先端要素 3 7 4 を先にして、内視鏡 1 0 4 の器具チャンネル 1 1 2 を介してねじ込む。上述のように、本発明に特有の特徴は、収縮した状態で完全に巻き上げられた固定アッセンブリが、器具チャンネル 1 1 2 の中を通ることができることである。

10

## 【 0 1 3 8 】

図 8 E は、固定アッセンブリ 3 0 6 が、内視鏡 1 0 4 の前方端部で、器具チャンネル 1 1 2 から部分的に現れたところを示す。

## 【 0 1 3 9 】

図 8 F に見られるように、操作者は、腸の屈曲部の前方に位置するまで、バルーンアッセンブリ 3 7 0 を進め、好ましくは内視鏡 1 0 4 の器具チャンネル 1 1 2 を通過した、前方の単一の管チューブ 3 6 2 を押すことで進める。

20

## 【 0 1 4 0 】

その後、順次に図説する図 7 C、図 7 B および図 7 A を参照すると、操作者は、バルーンアッセンブリ 3 7 0 を広げて、図 8 G に見られるように、完全に広げた状態にする。

## 【 0 1 4 1 】

操作者は、好ましくは次に、内腔 3 2 4 および内腔 3 6 4 ( 図 6 ) を介して、膨張 / 収縮制御アッセンブリ 1 1 0 を使用して、バルーン 3 7 2 を収縮させてもよい。図 8 H に見られるように、広げて、引き続き大腸の中でバルーン 3 7 2 を膨張させて、大腸の中で固定アッセンブリ 3 0 6 を固定するので、固定アッセンブリは、内視鏡 1 0 4 を案内する機能を有することができる。

## 【 0 1 4 2 】

図 8 H に見られるように、固定アッセンブリ 3 0 6 を固定後に、操作者は、単一の管チューブ 3 6 2 を引っ張り、従って図 8 I に見られるように、固定アッセンブリ 3 0 6 が引っ張られる。

30

## 【 0 1 4 3 】

図 8 J に見られるように、次に内視鏡が、以前は困難であった、大腸の屈曲部を通過して、固定アッセンブリ 3 0 6 の単一の管チューブ 3 6 2 を超えて、膨張したバルーンアッセンブリ 3 7 0 の近位に隣接する部位に前進する。

## 【 0 1 4 4 】

図 8 K に見られるように、次に、内腔 3 2 4 および内腔 3 6 4 を介して ( 図 6 )、膨張 / 収縮制御アッセンブリ 1 1 0 を使用し、バルーンアッセンブリ 3 7 0 を収縮させてもよい。

40

## 【 0 1 4 5 】

バルーンアッセンブリ 3 7 0 は、次に、部分的または完全に巻き上げられた状態に戻ることができる。さらに、困難が存在した、さらなる屈曲部を通過して、内視鏡を前進させることが望まれ、図 8 F ~ 図 8 K を参照した本明細書に記載の手順は、該屈曲部で繰り返されてもよい。

## 【 0 1 4 6 】

当然のことながら、図 7 A ~ 図 7 C に示すように、バルーンアッセンブリ 3 7 0 の選択可能な巻き上げによって、操作者は、特定の患者の組織に対応させて、バルーンアッセンブリ 3 7 0 の剛性を選択的に変化させることができるので、大腸の中で困難が存在する屈曲

50

部を超えて、バルーンアッセンブリ 370 を前進させることが容易になる。

【0147】

一旦、大腸内視鏡検査手順で、固定アッセンブリをさらに使用する必要が無くなれば、完全に巻き上げられた状態の、収縮したバルーンアッセンブリ 370 を備える固定アッセンブリ 306 (図 7C) は、図 8L に見られるように、内視鏡 104 の器具チャンネル 112 を介して、操作者によって引き戻されてもよく、および、内視鏡 104 から取り外されて廃棄されてもよい。本発明に特有の特徴は、次の使用のために、固定アッセンブリ 306 を、器具チャンネル 112 を介して引き戻すことができることである。

【0148】

本発明の好ましい実施形態による内視鏡に関連する、固定アッセンブリ 406 の簡略化された部分図、部分断面図である、図 9 を参照する。

10

【0149】

図 9 に見られるように、固定アッセンブリ 406 は、好ましくは、膨張/収縮制御アッセンブリ 110 と操作可能に係合することに適したコネクタ 420 を備える (図 1)。単一の管チューブ 422 は、好ましくは、コネクタ 420 に固定して取り付けられ、および、膨張/収縮のための単一の内腔 424 を備え、それを介して細長いワイヤ 425 が延在する。細長いワイヤ 425 が、コネクタ 420 に取り付けられ、単一の管チューブ 422 に固定される。

【0150】

細長いワイヤ 425 は、好ましくは、ニチノールまたはステンレス鋼などの、柔軟性のある金属で形成される。

20

【0151】

単一管チューブ 422 の外径は、好ましくは約 2.0 mm ~ 3.5 mm である。内腔 424 の内径は、好ましくは約 1.0 mm ~ 3 mm である。細長いワイヤ 425 の直径は、好ましくは約 0.3 mm ~ 0.9 mm である。単一管チューブ 422 は、従来の内視鏡の器具チャンネル 112 の中を通すことに適しており、一般に全長は、2 m から 3 m の間である。

【0152】

好ましくは、単一のバルーン 434 および先端要素 435 を備える、膨張/収縮可能なバルーンアッセンブリ 430 が提供される。バルーン 434 は、好ましくは、実質的に非伸縮性のナイロンまたはポリウレタンから形成され、それぞれが近位首部分 440 および遠位首部分 442 並びに中央部分 444 を備える回転しない対称形状の膨張/収縮可能な要素を備え、膨張する場合には長さが約 85 mm ~ 180 mm になり、および、バルーンが収縮した状態で、近位首部分 440 および遠位首部分 442 と接続される、軸 446 に対して垂直である面 445 で、最大直径が 55 mm ~ 75 mm になる。

30

【0153】

好ましくは、中央部分 444 は、上側中央部分 452 によって分離される、上側近位対向部分 448 と上側遠位対向部分 450 を含む上側表面を備える。本発明に特有の特徴は、上側近位対向部分 448 と上側遠位対向部分 450 の両方が、膨張する場合には、図 9 に見られるように、先細りになるということである。さらに本発明に特有の特徴は、上側遠位対向部分 450 の傾きが、上側近位対向部分 450 の傾きと反対で、異なり、上側近位対向部分 450 の傾きよりも大きいということである。

40

【0154】

好ましくは、中央部分 444 は、さらには、下側中央部分 458 によって分離される、下側近位対向部分 454 と下側遠位対向部分 456 を含む下側表面を備える。本発明に特有の特徴は、下側近位対向部分 454 と下側遠位対向部分 456 の両方が、膨張する場合には、図 9 に見られるように、先細りになるということである。さらに本発明に特有の特徴は、下側近位対向部分 454 の傾きが、下側遠位対向部分 456 の傾きと反対で、異なり、下側遠位対向部分 456 の傾きよりも大きいということである。

【0155】

50

本発明の好ましい実施形態によれば、上側遠位対向部分 4 5 0 および下側近位対向部分 4 5 4 の傾きは、膨張する場合には、4 5 度よりも大きく、および一層好ましくは 6 0 度よりも大きく、および上側近位対向部分 4 4 8 および下側遠位対向部分 4 5 6 の傾きは、膨張する場合には、6 0 度よりも小さくおよび一層好ましくは 4 5 度よりも小さい。

【 0 1 5 6 】

当然のことながら、バルーン 4 3 4 が膨張する場合には、細長いワイヤ 4 2 5 が湾曲するので、通常、図 9 に示すように中央部分 4 5 2 と中央部分 4 5 8 は、面 4 4 5 でお互いに長手方向に対向するように配置され、したがって、膨張したバルーン 4 3 4 を、実質的に伸張させることなく、大腸の中で固定できるのに、十分大きな寸法にすることができる。図 9 に見られるように、膨張したバルーン 4 3 4 は、膨張によって、膨張したバルーン 4 3 4 の近位首部分 4 4 0 と遠位首部分 4 4 2 に接続する、軸に沿った非対称形状になり、バルーン 4 3 4 の首部分 4 4 0 と首部分 4 4 2 とを接続する、収縮する場合の軸 4 4 6 に対して傾く。

10

【 0 1 5 7 】

さらに当然のことながら、バルーン 4 3 4 が収縮した状態では、上側部分 4 4 8 は、下側部分 4 5 4 および下側部分 4 5 8 と対向し、通常長手方向で並び、および下側部分 4 5 6 は、上側部分 4 5 0 と上側部分 4 5 2 と対向し、通常長手方向で並ぶので、収縮した状態のバルーン 4 3 4 の断面直径は小さくなり、従来の内視鏡の器具チャンネル 1 1 2 の中を通して、バルーン 4 3 4 を横断させることができる。

20

【 0 1 5 8 】

図 9 を参照した、本明細書に記載の、回転しない対称形状の構成に代えて、回転しない対称形状の膨張 / 収縮可能な要素は、複数のバルーンを利用して実現されてもよく、1 つまたは複数のバルーンは回転しない対称形状、または、さらにそれに代えて、いずれも回転しない対称形状であってもよい。

【 0 1 5 9 】

バルーン 4 3 4 の近位首部分 4 4 0 は、単一の管チューブ 4 2 2 の前方端部 4 6 0 に、接着または超音波溶接によって、密閉して装着される。バルーン 4 3 4 の遠位首部分 4 4 2 は、先端要素 4 3 5 の近位端部に、接着または超音波溶接によって、密閉して装着される。先端要素 4 3 5 は、通常は、柔軟性のある遠位対向円錐要素であり、好ましくは、長さが 5 mm から 4 0 mm であり、および最大外径は約 1 . 0 mm ~ 3 . 5 mm である。

30

【 0 1 6 0 】

細長いワイヤ 4 2 5 の前方端部 4 6 2 は、好ましくは、その近位端部で接着によって、先端要素 4 3 5 に固定される。細長いワイヤ 4 2 5 は、単一の管チューブ 4 2 2 の前方端部 4 6 0 に、接着または他のアタッチメント 4 6 3 によって、固定される。

【 0 1 6 1 】

本発明の好ましい実施形態による、図 1 の内視鏡システムおよび図 9 の固定アセンブリの動作の、簡略化された図説である、図 1 0 A、図 1 0 B、図 1 0 C、図 1 0 D、図 1 0 E、図 1 0 F、図 1 0 G、図 1 0 H、図 1 0 I、図 1 0 J および図 1 0 K を参照する。

【 0 1 6 2 】

図 1 0 A に見られるように、患者に連結される操作可能な部位へ、従来の内視鏡 1 0 4 を挿入することで、従来の大腸内視鏡検査手順が開始される。本発明の固定アセンブリ 4 0 6 は、必要とされるまで、密封された包みの中に留まる。

40

【 0 1 6 3 】

図 1 0 B は、大腸内視鏡検査の途中の医療上の困難さを示し、操作者が、大腸の屈曲部、一般に脾湾曲部をうまく通過させて前進させることができないことを示す。

【 0 1 6 4 】

本発明によれば、図 1 0 C に示すように、医療上の困難に直面する操作者は、本発明の固定アセンブリ 4 0 6 を取り出し、コネクタ 4 2 0 を膨張 / 収縮制御アセンブリ 1 1 0 に接続する。好ましくは、膨張 / 収縮制御アセンブリ 1 1 0 は、バルーンアセンブリ 4 3 0 を収縮するように操作される。

50

## 【 0 1 6 5 】

図 1 0 Dに見られるように、次に、操作者は、収縮した状態のバルーンアッセンブリ 4 3 0を備える固定アッセンブリを、先端要素 4 3 5を先にして、内視鏡 1 0 4の器具チャンネル 1 1 2を介してねじ込む。上述のように、本発明に特有の特徴は、固定アッセンブリが器具チャンネル 1 1 2の中を移動することができることである。

## 【 0 1 6 6 】

図 1 0 Eは、固定アッセンブリ 4 0 6が、内視鏡 1 0 4の前方端部で、器具チャンネル 1 1 2から部分的に現れたところを示す。

## 【 0 1 6 7 】

図 1 0 Fに見られるように、操作者は、腸の屈曲部の前方に位置するまで、バルーンアッセンブリ 4 3 0を進め、好ましくは内視鏡 1 0 4の器具チャンネル 1 1 2を通過した、前方の単一の管チューブ 4 2 2を押すことで進める。

10

## 【 0 1 6 8 】

その後、操作者は、好ましくは、次に膨張/収縮制御アッセンブリ 1 1 0を使用して、内腔 4 2 4を通過したバルーン 1 1 0を膨張させる。バルーン 4 3 4の膨張によって、大腸の中のバルーン 4 3 4が傾き、図 1 0 Gに見られるように、バルーンの圧力係合によって、大腸のバルーン 4 3 4を、通常面 4 4 5で(図 9)腸の内壁に固定する。上述のように、面 4 4 5は、通常、面 4 4 5で大腸の縦軸に対して平行である軸 4 4 6に対して、垂直である。

## 【 0 1 6 9 】

20

図 1 0 Gに見られるように、固定アッセンブリ 4 0 6の固定の後に操作者は、単一の管チューブ 4 2 2を引っ張り、従って図 1 0 Hに見られるように、固定アッセンブリ 4 0 6が引っ張られる。

## 【 0 1 7 0 】

図 1 0 Iに見られるように、内視鏡 1 0 4は、次に、以前は困難であった、大腸の屈曲部を通過して、固定アッセンブリ 4 0 6の単一の管チューブ 4 2 2を超えて、膨張したバルーンアッセンブリ 4 3 0の近位に隣接する部位に前進する。

## 【 0 1 7 1 】

図 1 0 Jに見られるように、次に、内腔 4 2 4を介して、膨張/収縮制御アッセンブリ 1 1 0使用し、バルーンアッセンブリ 4 3 0を収縮させてもよい。

30

## 【 0 1 7 2 】

さらに、困難が存在した、さらなる屈曲部を通過して、内視鏡を前進させることが望ましく、図 1 0 F ~ 図 1 0 Jを参照する本明細書に記載の手順は、このような屈曲部で繰り返されてもよい。

## 【 0 1 7 3 】

一旦、大腸内視鏡検査手順で、固定アッセンブリをさらに使用する必要が無くなれば、収縮したバルーンアッセンブリ 4 3 0を備える固定アッセンブリ 4 0 6は、図 1 0 Kに見られるように、内視鏡 1 0 4の器具チャンネル 1 1 2を介して、操作者によって引き戻されてもよく、および、内視鏡 1 0 4から取り外されて廃棄されてもよい。本発明に特有の特徴は、次の使用のために、固定アッセンブリを器具チャンネル 1 1 2を介して引き戻すことができることである。

40

## 【 0 1 7 4 】

本発明は、上記で特に図示および説明された内容に限定されないことを、当業者は理解するであろう。むしろ、本発明の範囲は、上記で説明した様々な特徴の組み合わせおよびサブコンビネーションの両方、ならびに、本明細書を読むことにより当業者が考えつく、従来技術にはない変形例および修正例を包含する。

【 図 1 】

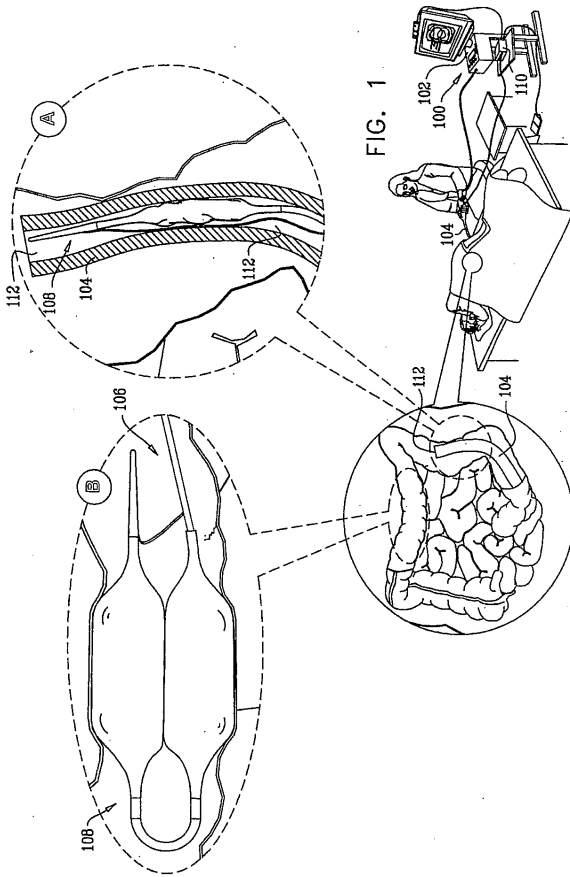


FIG. 1

【 図 2 】

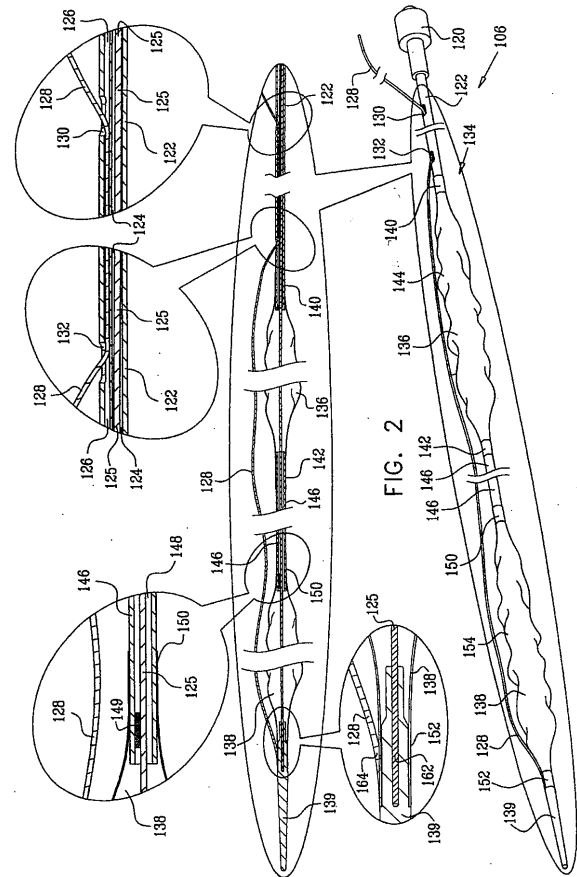


FIG. 2

【 図 3 A 】

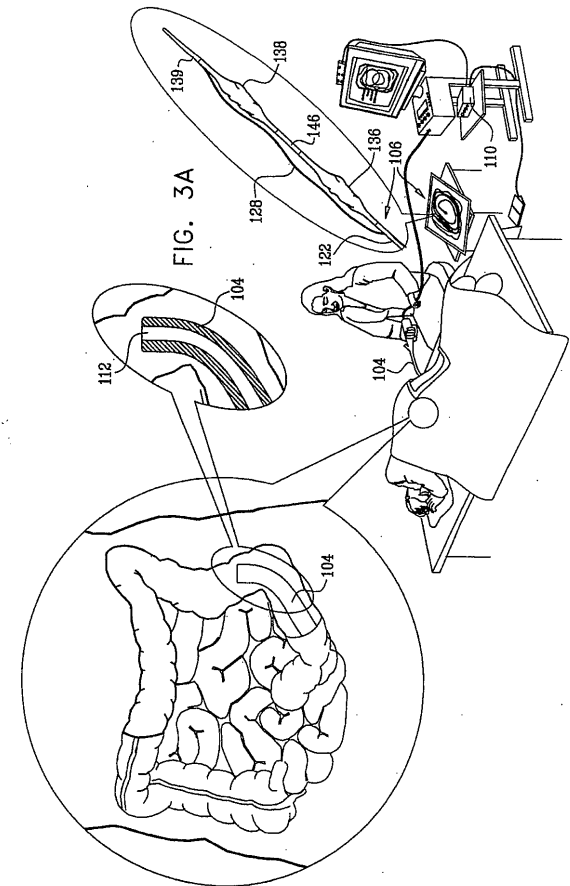


FIG. 3A

【 図 3 B 】

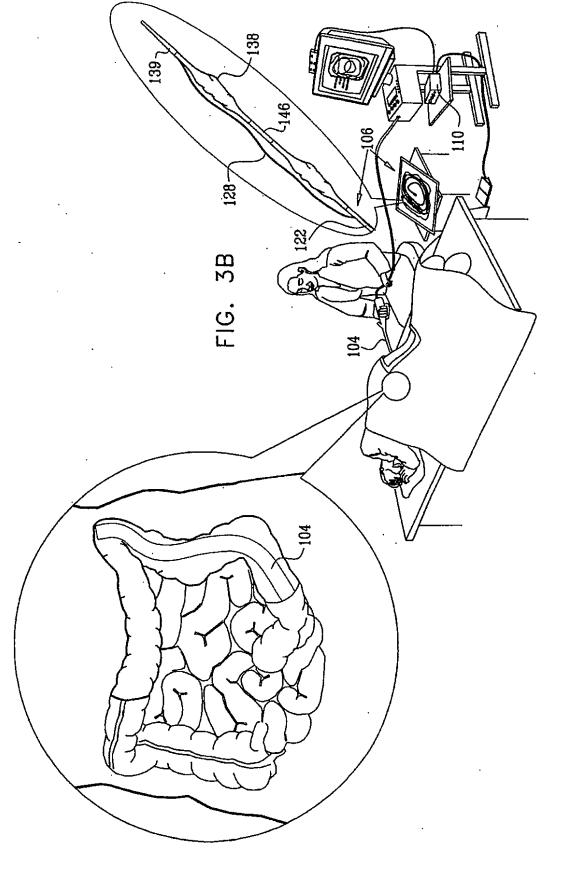
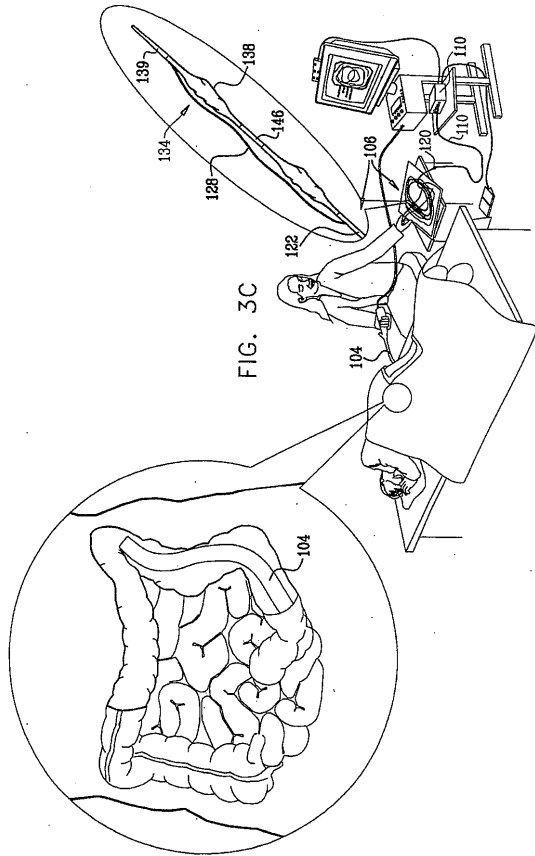
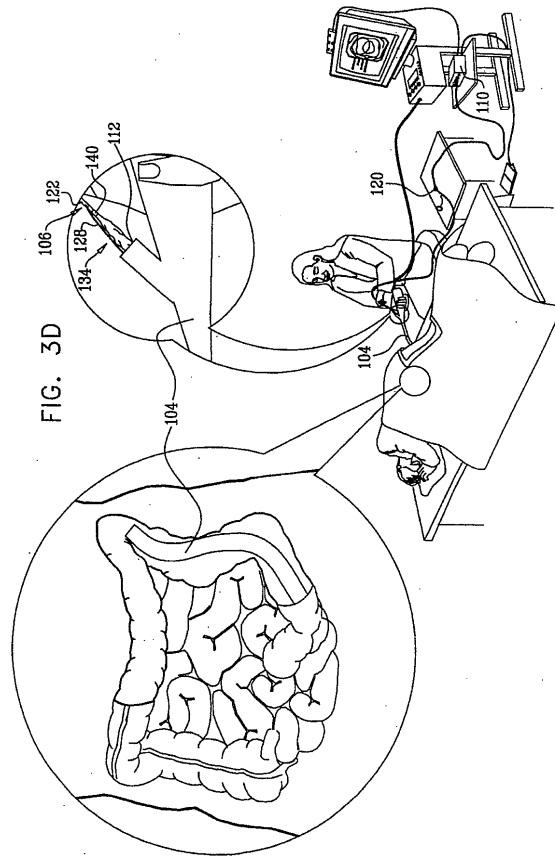


FIG. 3B

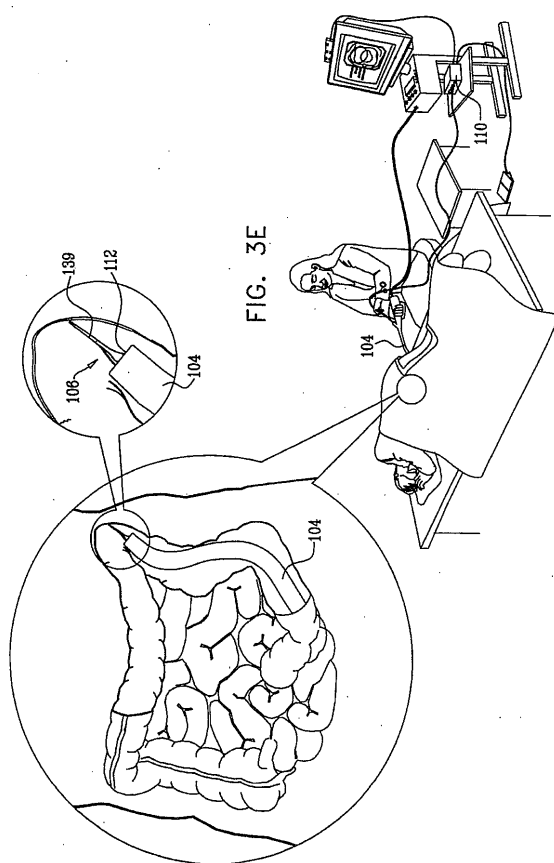
【 3 C 】



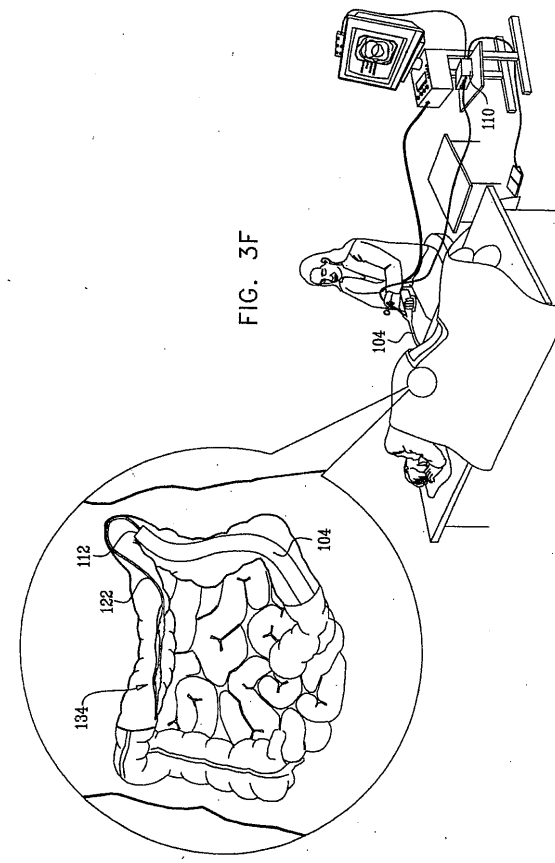
【 3 D 】



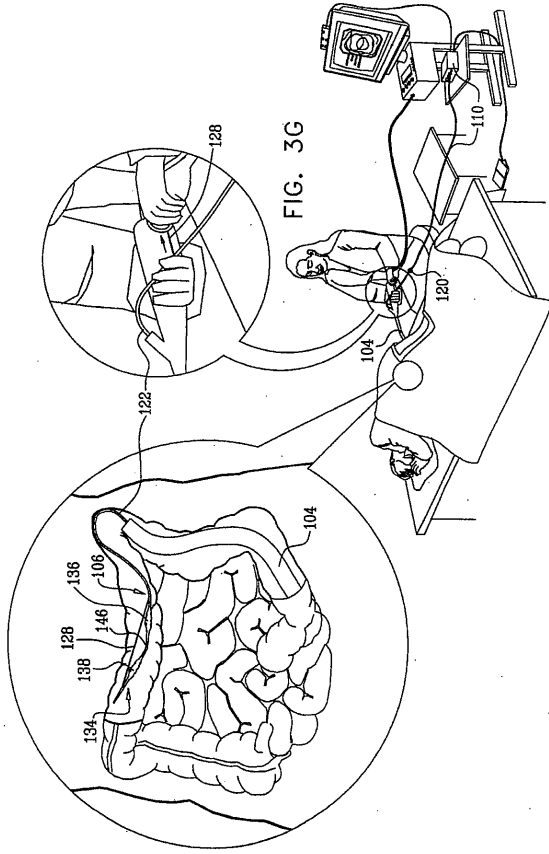
【 3 E 】



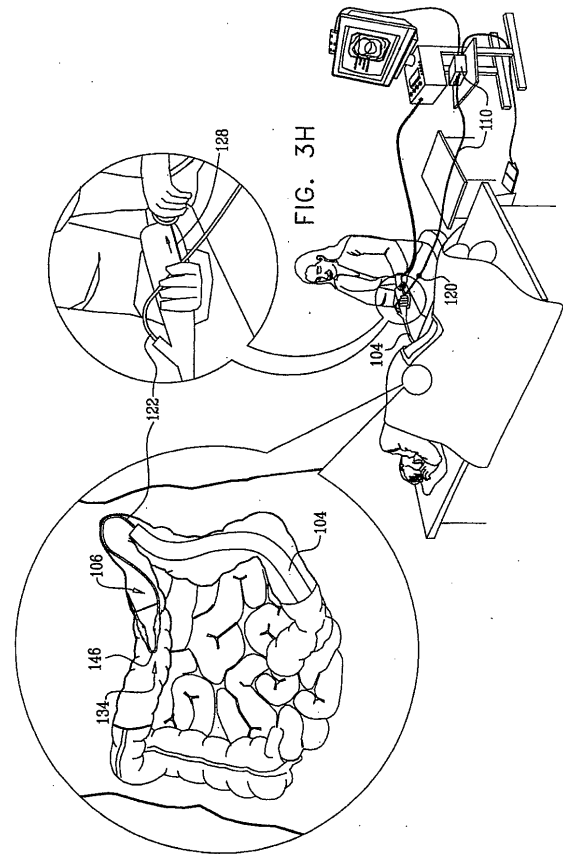
【 3 F 】



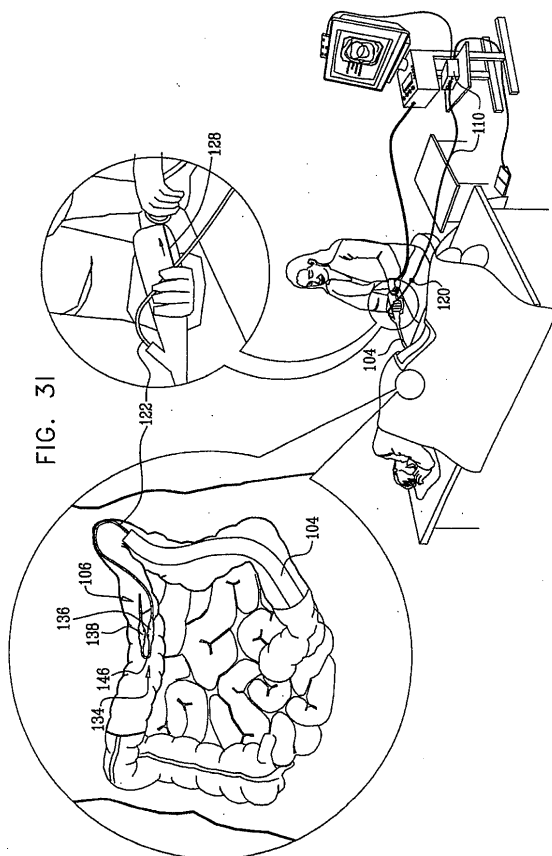
【 図 3 G 】



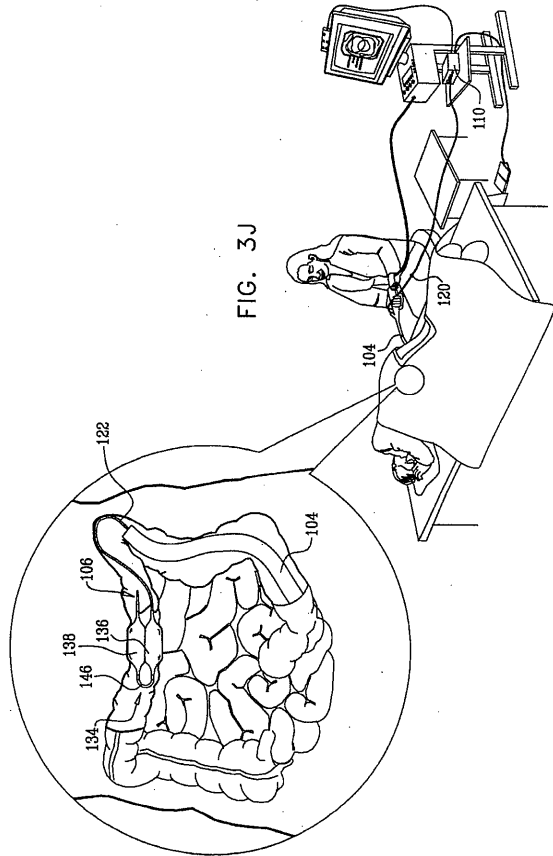
【 図 3 H 】



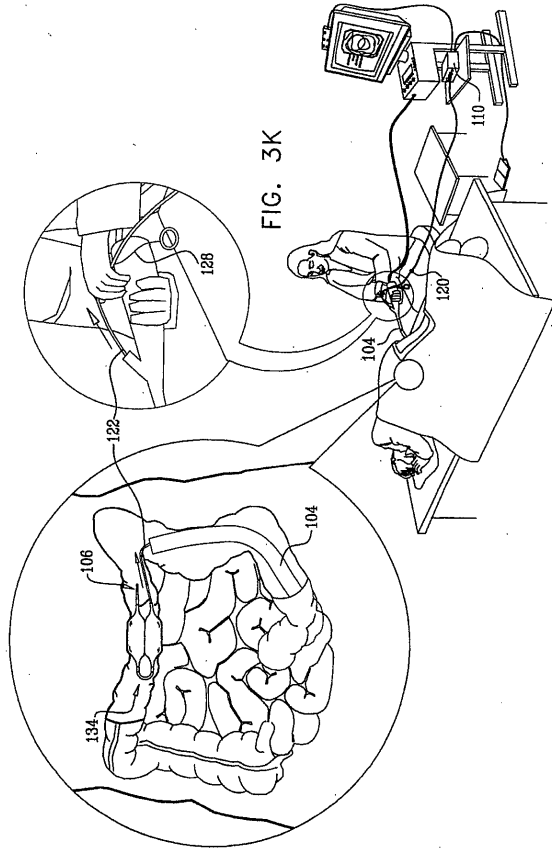
【 図 3 I 】



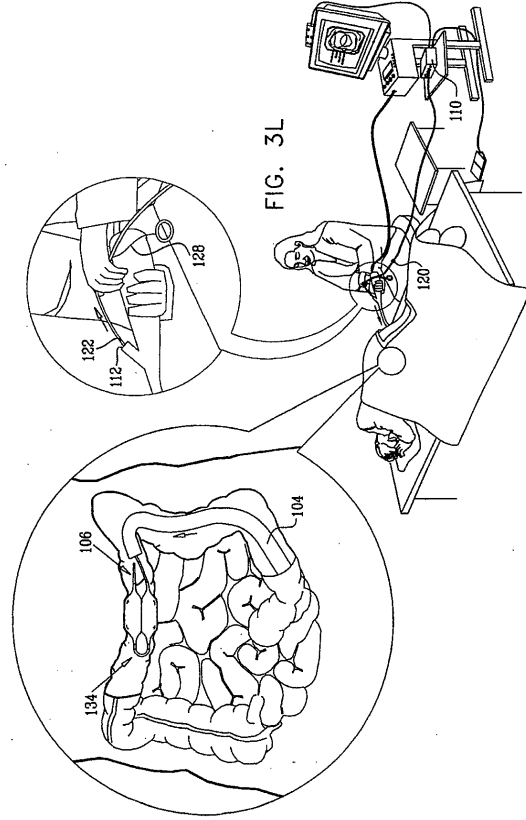
【 図 3 J 】



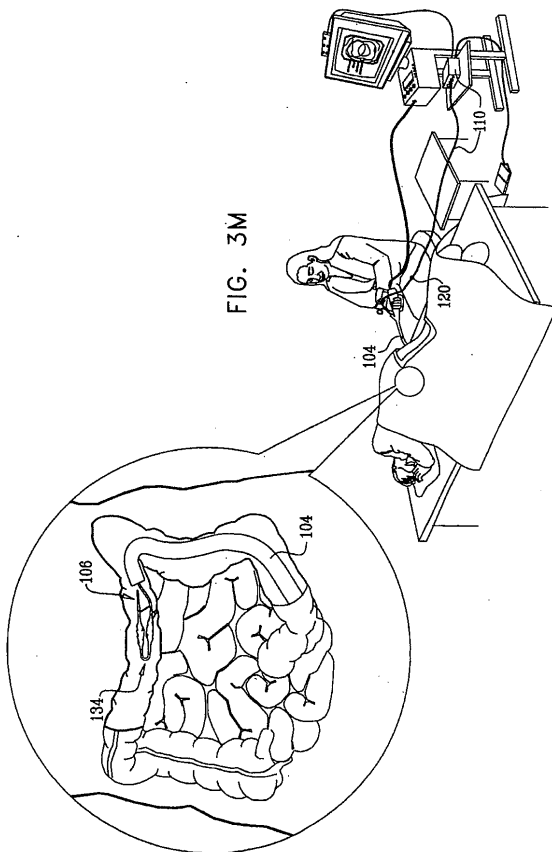
【 3 K 】



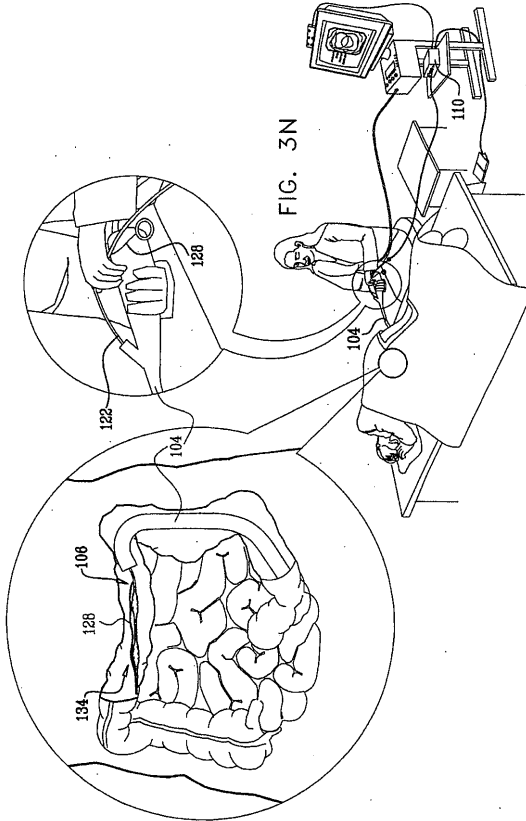
【 3 L 】



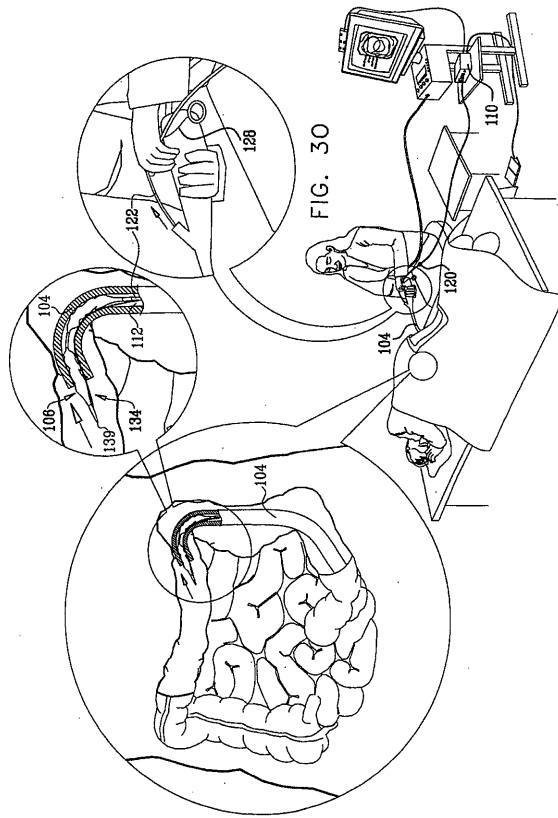
【 3 M 】



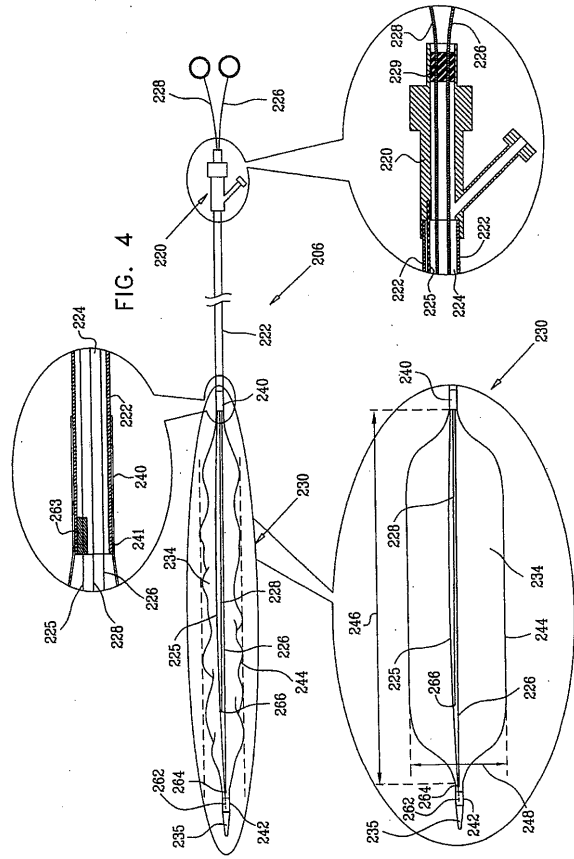
【 3 N 】



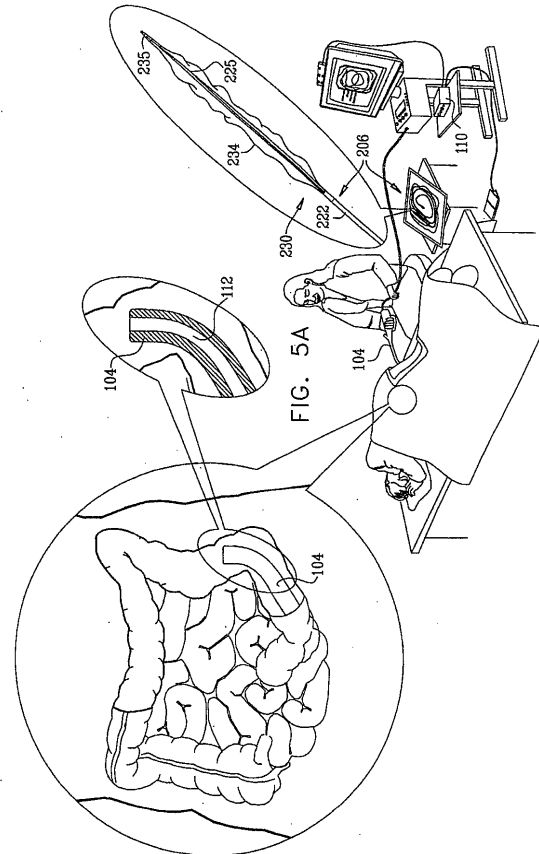
【 図 30 】



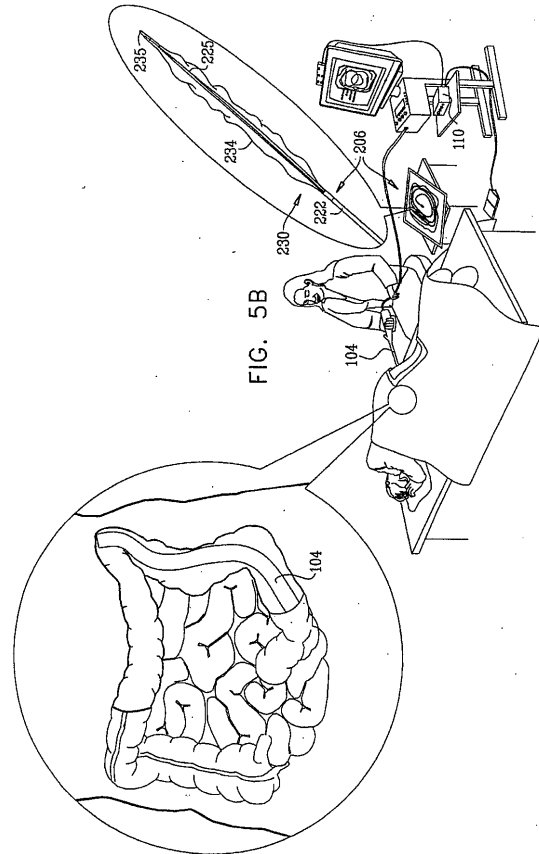
【 図 4 】



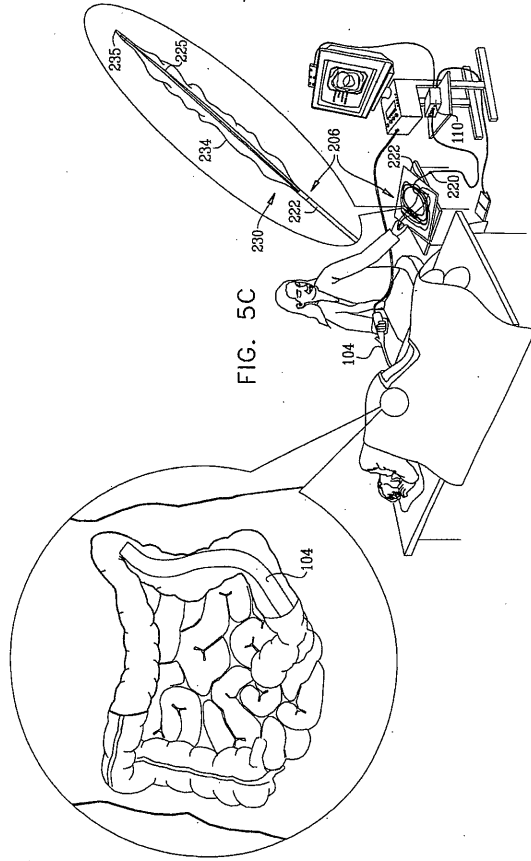
【 図 5 A 】



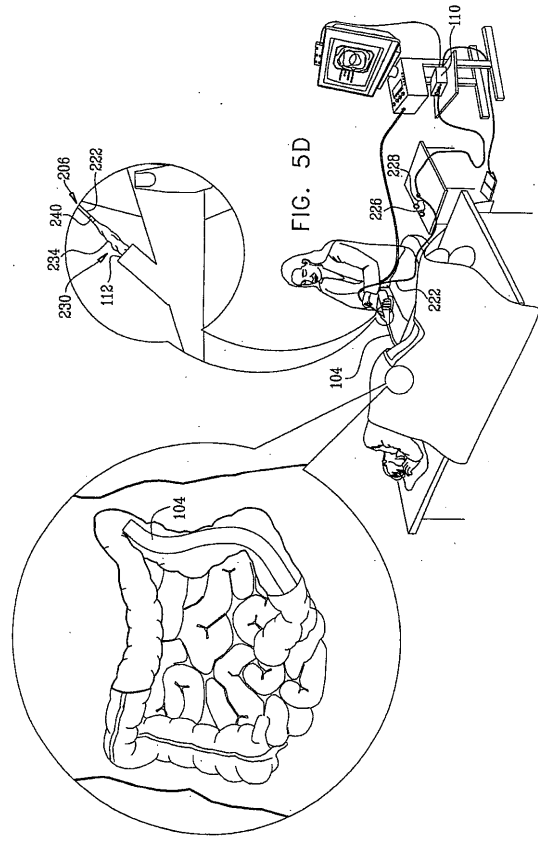
【 図 5 B 】



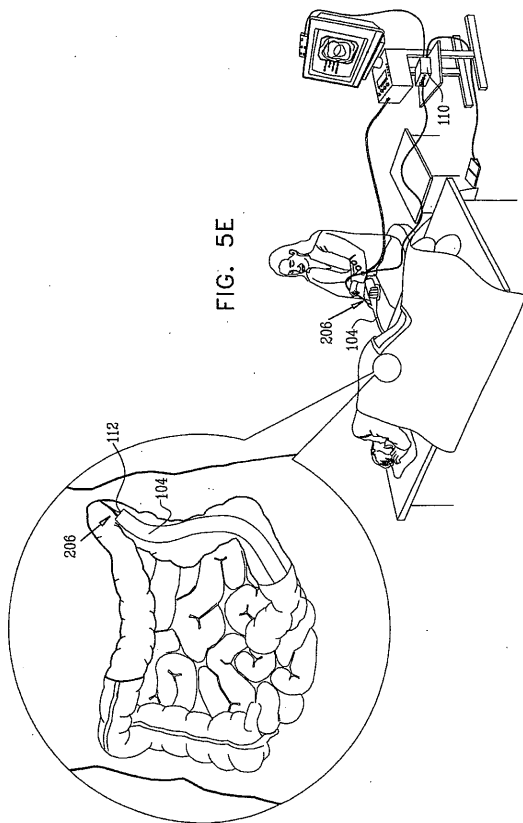
【 5 C 】



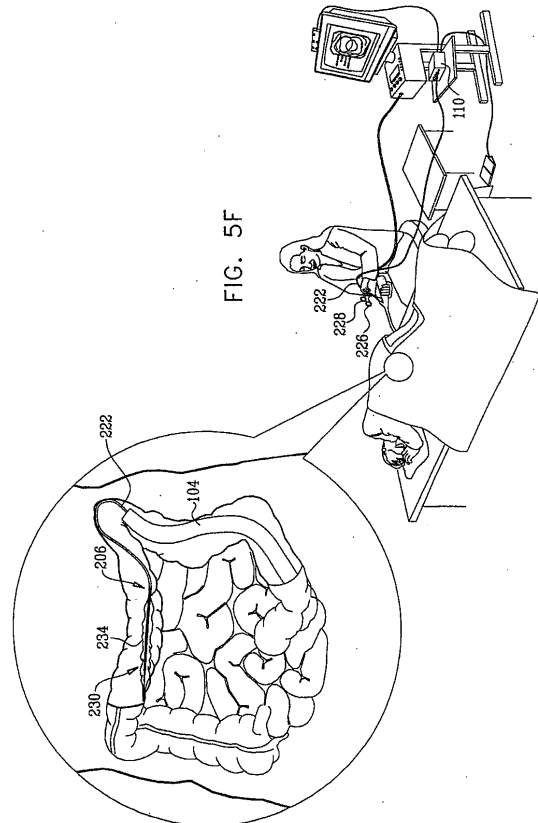
【 5 D 】



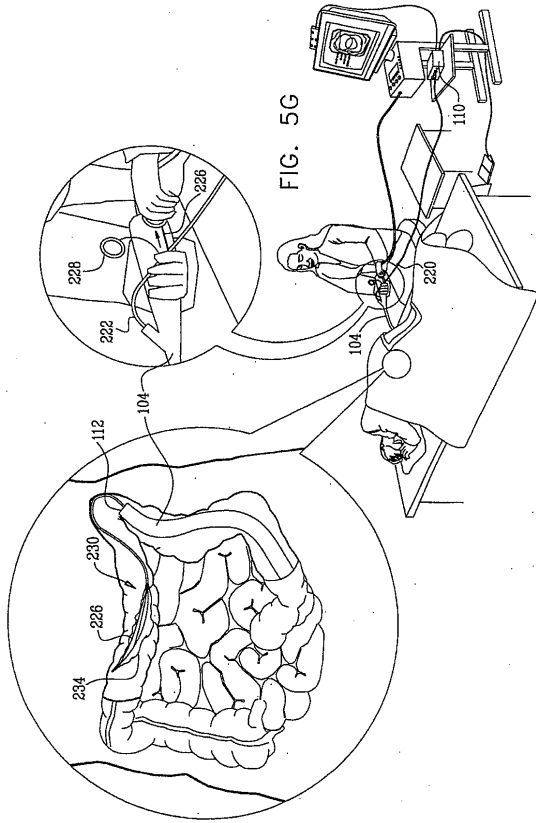
【 5 E 】



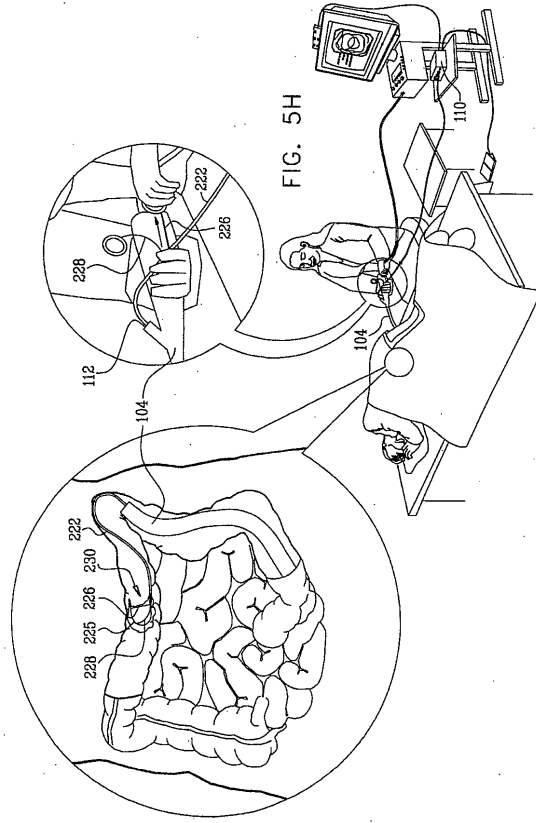
【 5 F 】



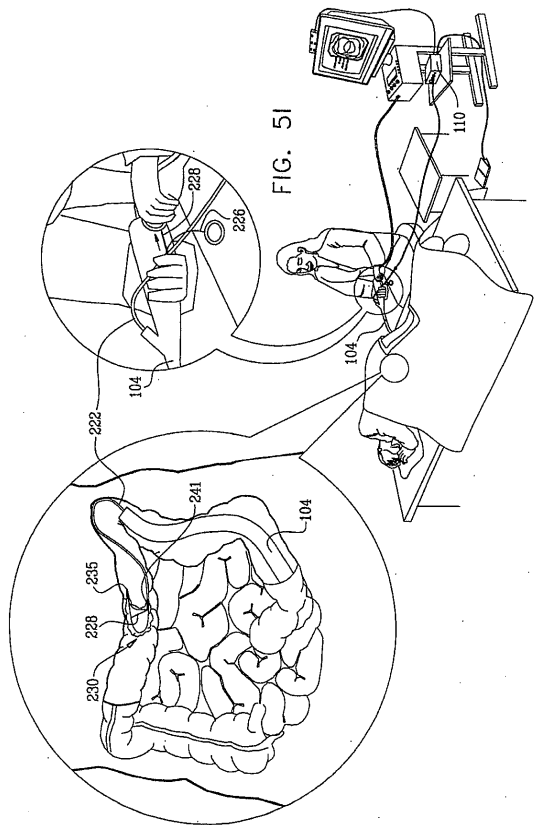
【 5 G 】



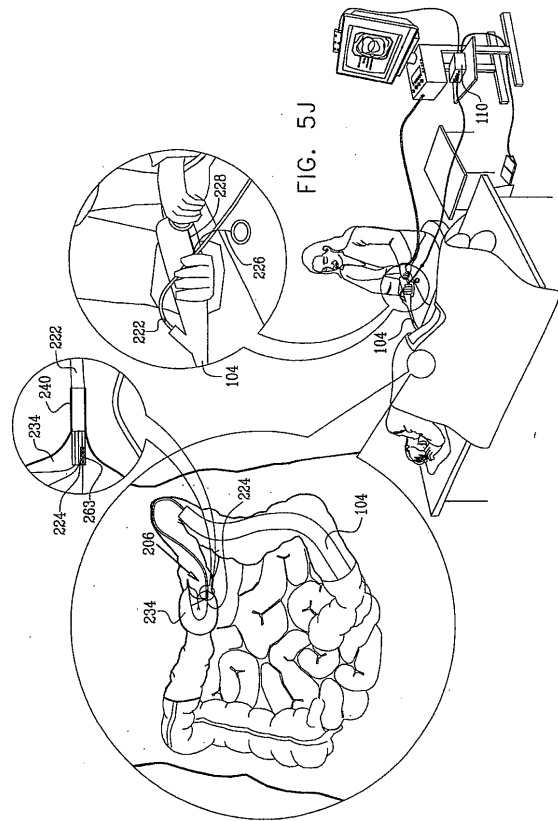
【 5 H 】



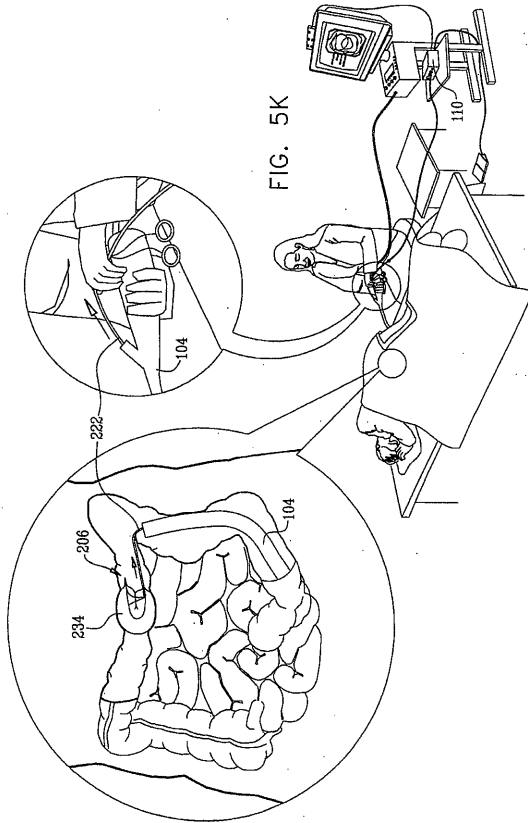
【 5 I 】



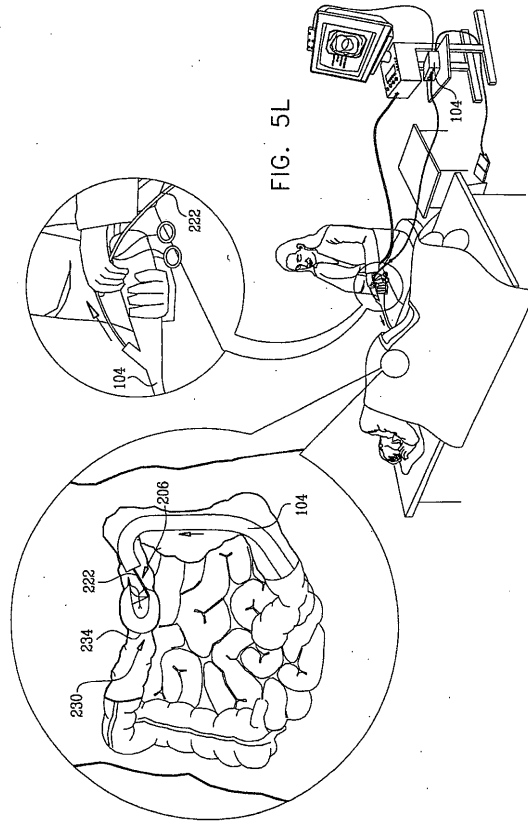
【 5 J 】



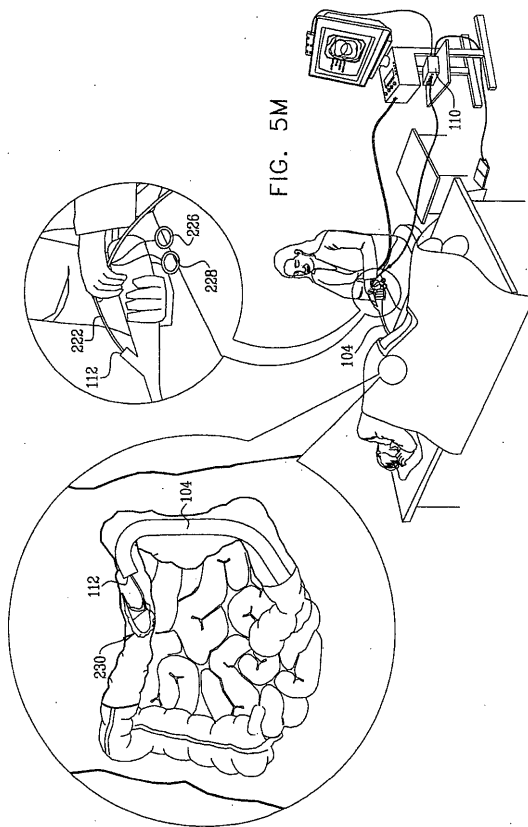
【 5 K 】



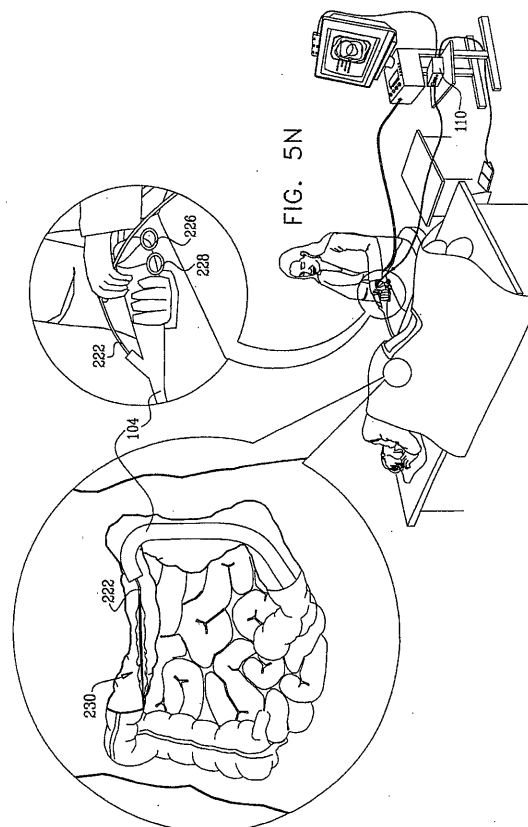
【 5 L 】



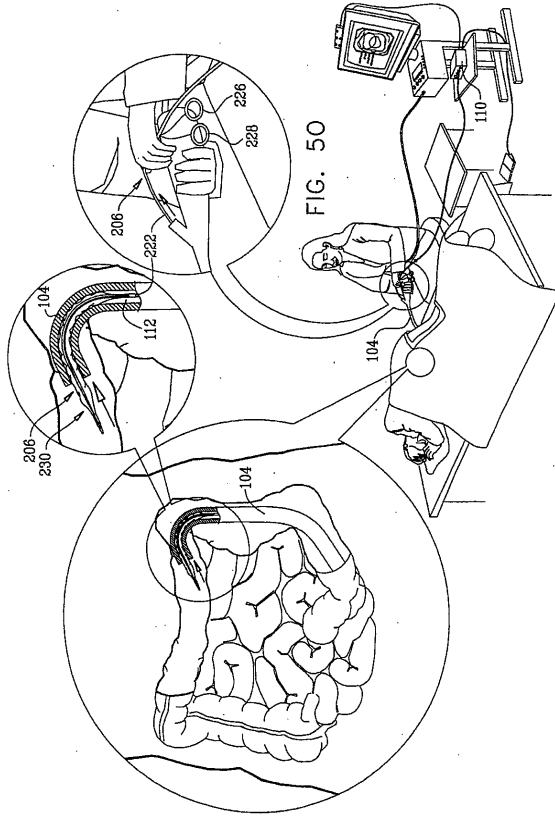
【 5 M 】



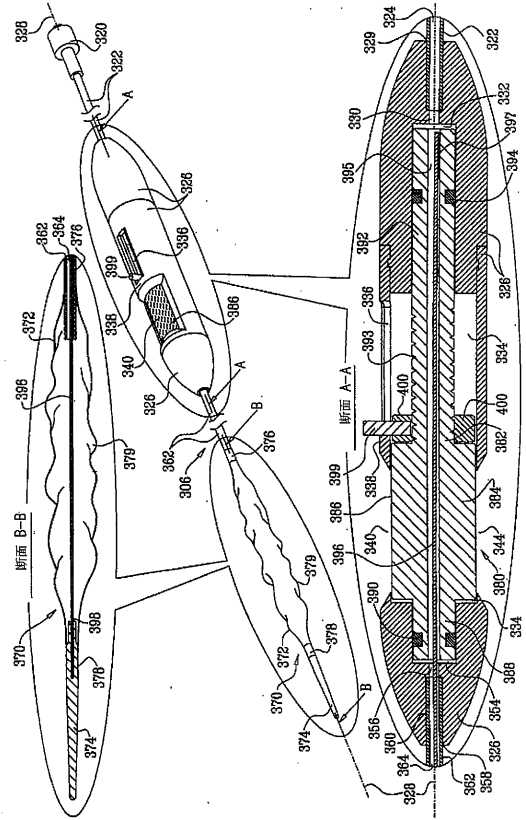
【 5 N 】



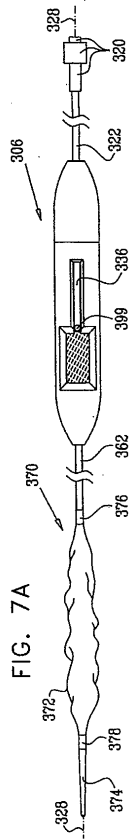
【 図 50 】



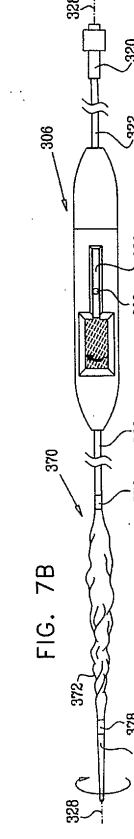
【 図 6 】



【 図 7 A 】



【 図 7 B 】



【 7 C 】

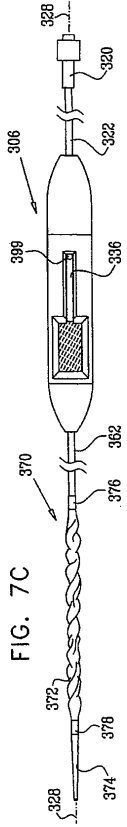


FIG. 7C

【 8 A 】



FIG. 8A

【 8 B 】

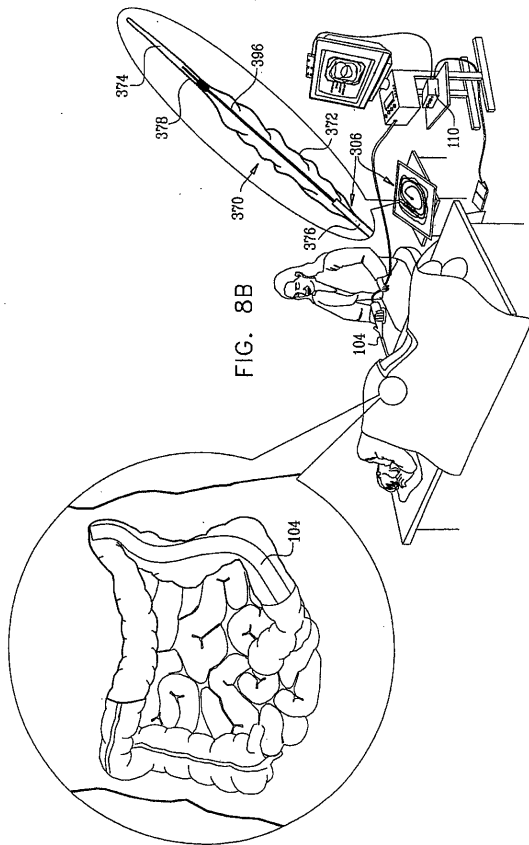


FIG. 8B

【 8 C 】

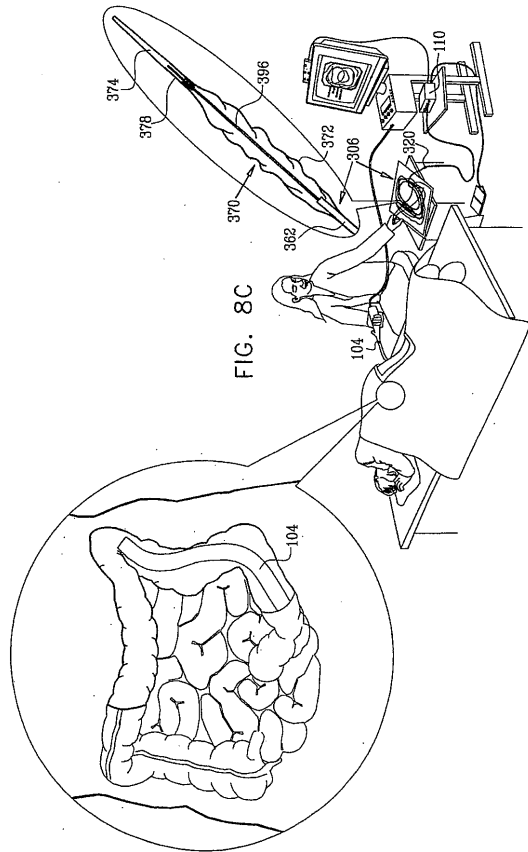
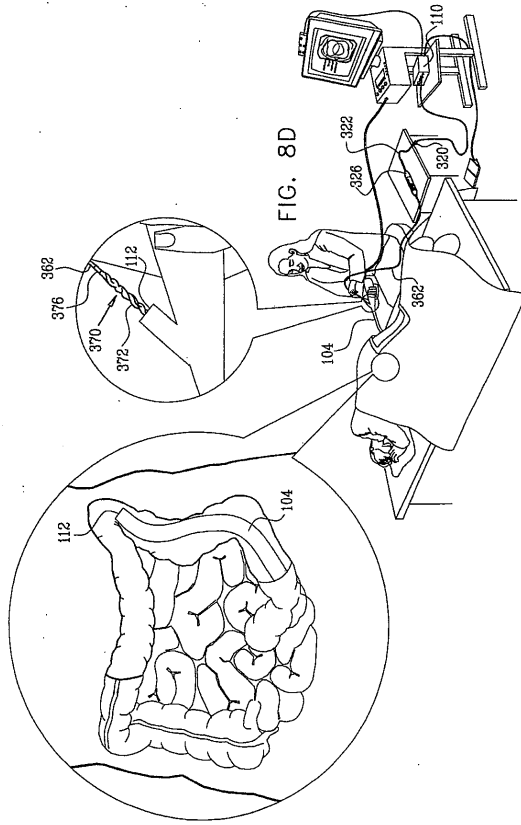
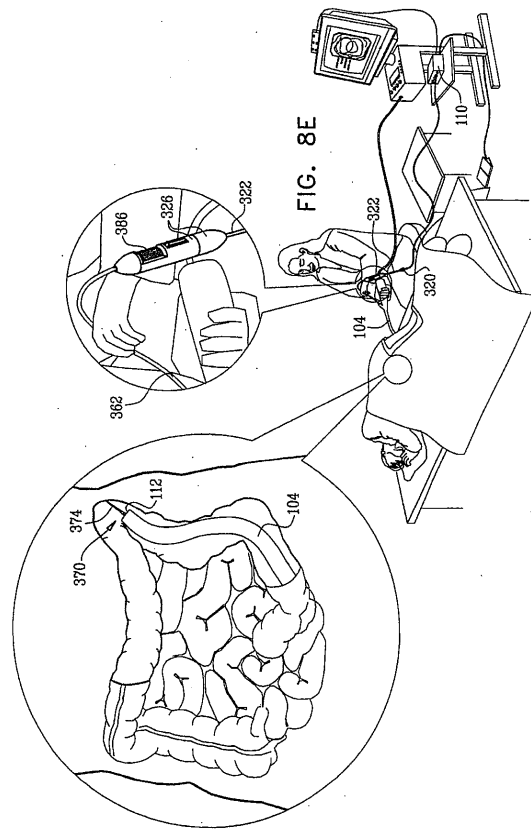


FIG. 8C

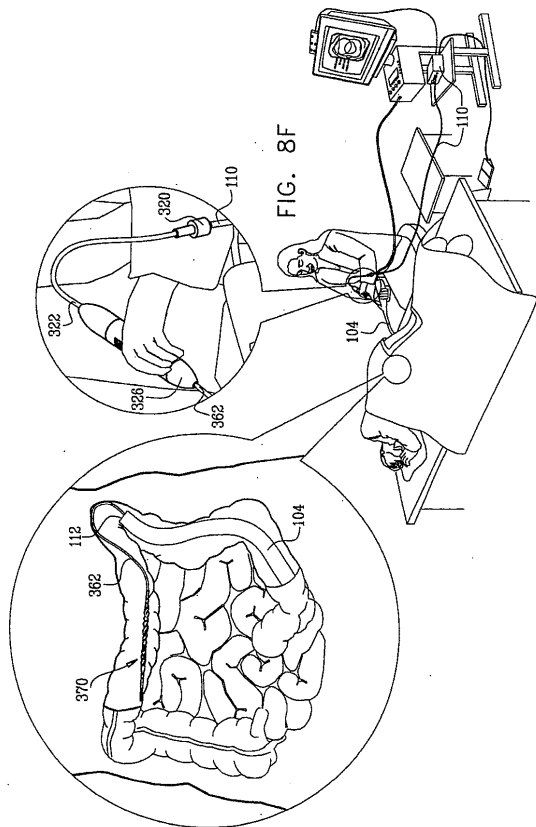
【 8 D 】



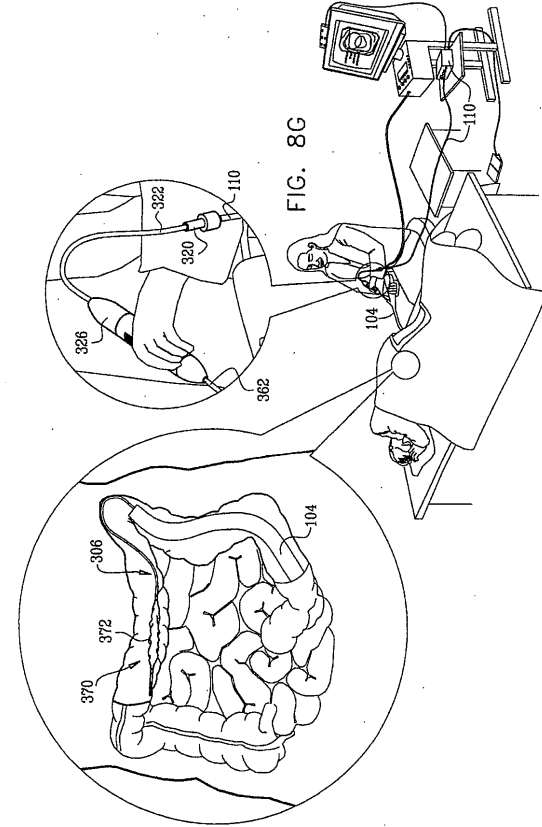
【 8 E 】



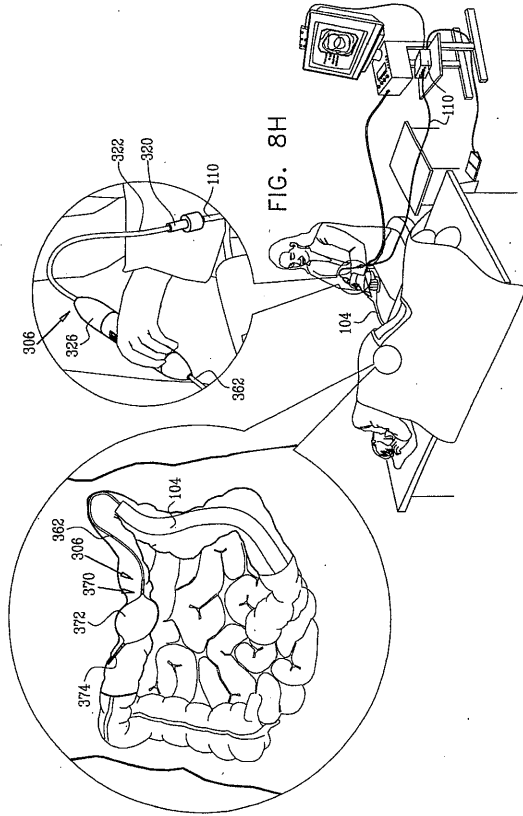
【 8 F 】



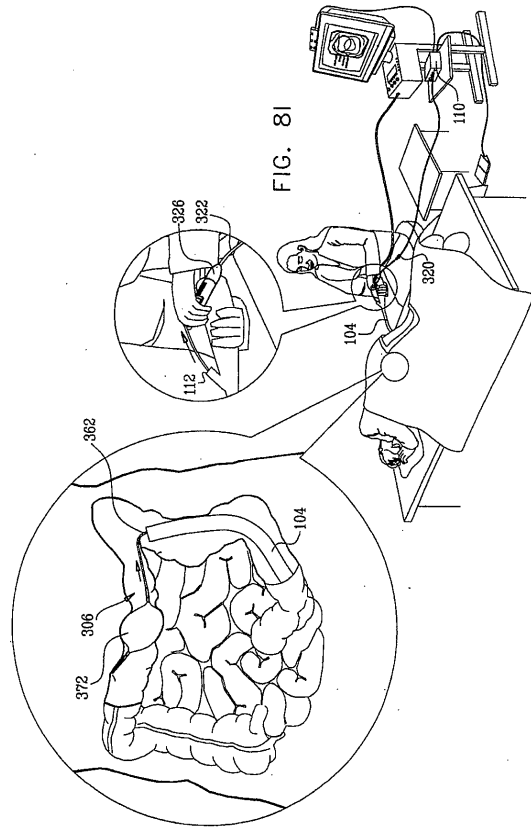
【 8 G 】



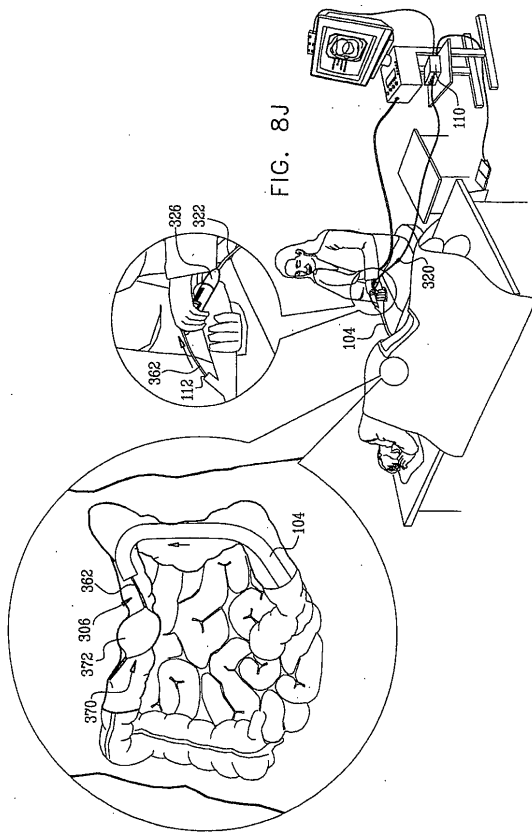
【 図 8 H 】



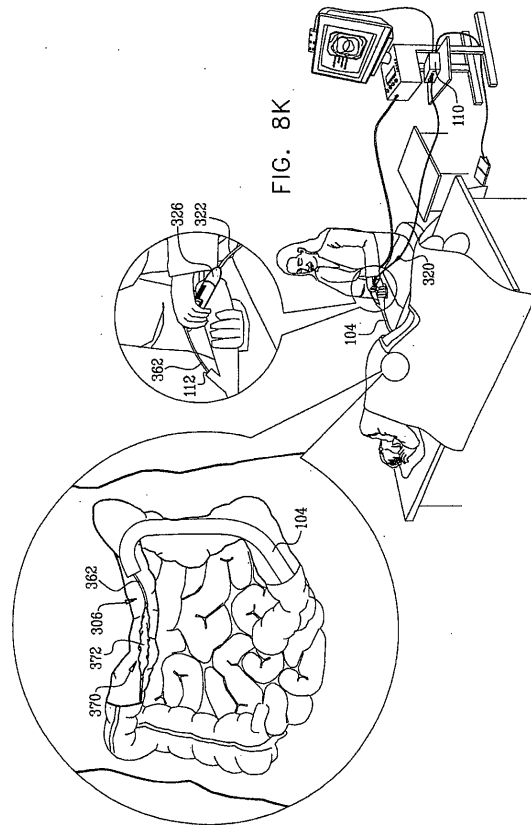
【 図 8 I 】



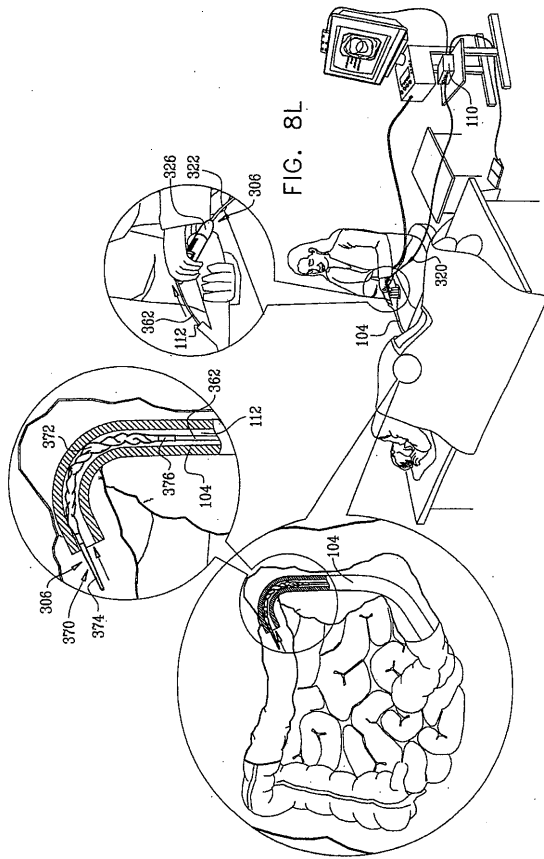
【 図 8 J 】



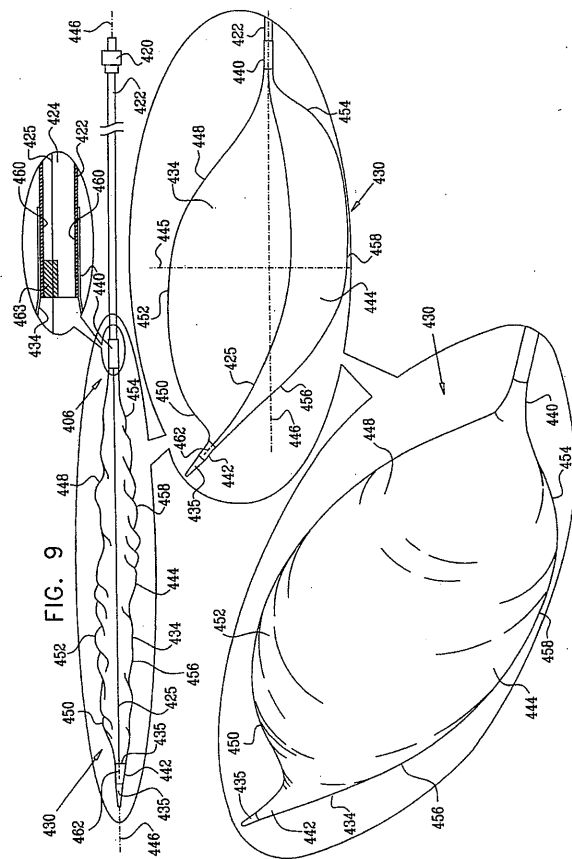
【 図 8 K 】



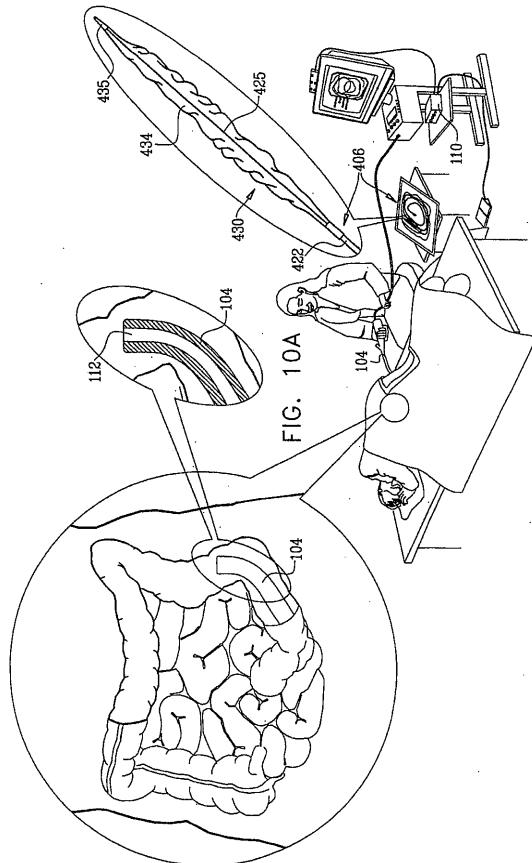
【 図 8 L 】



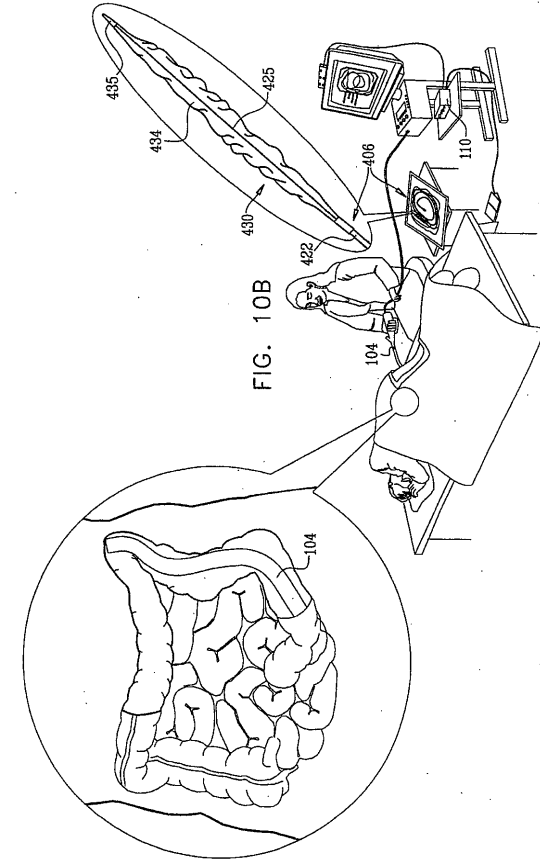
【 図 9 】



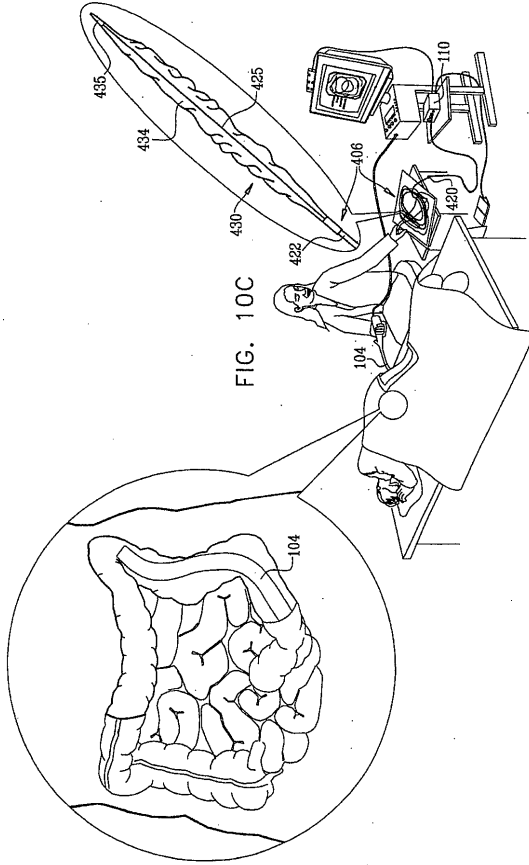
【 図 10 A 】



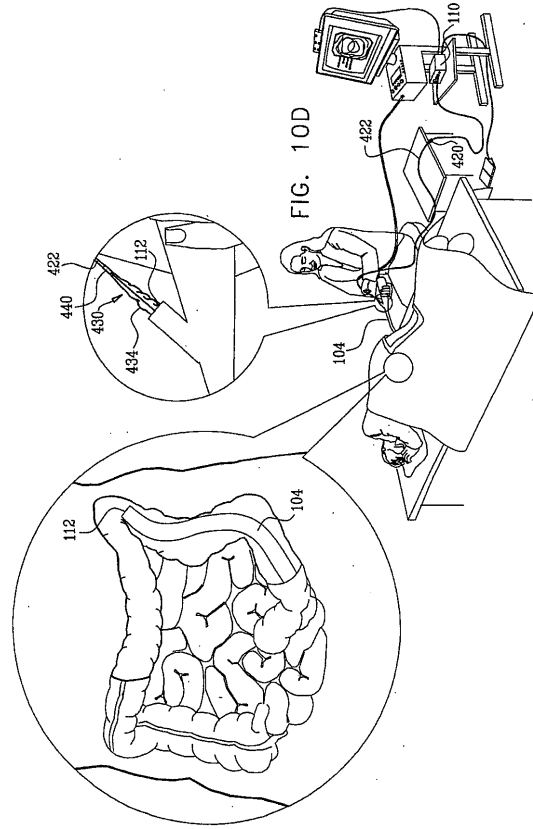
【 図 10 B 】



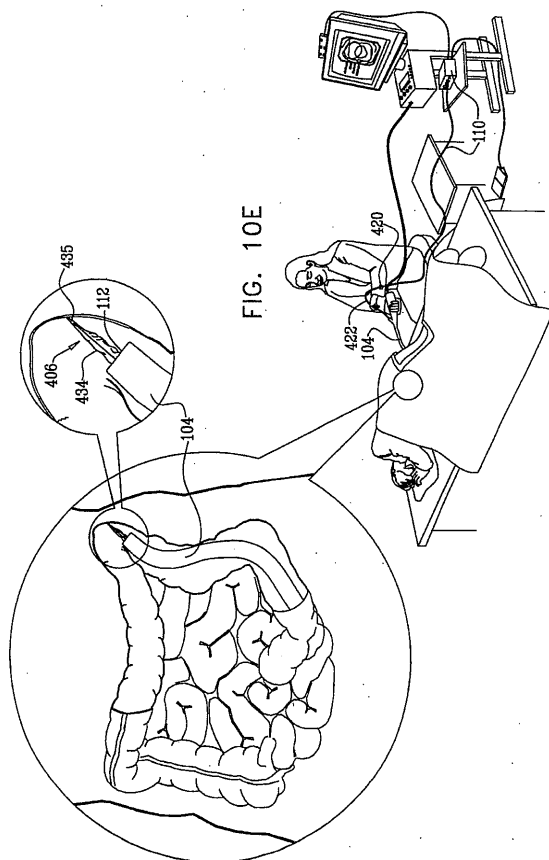
【図10C】



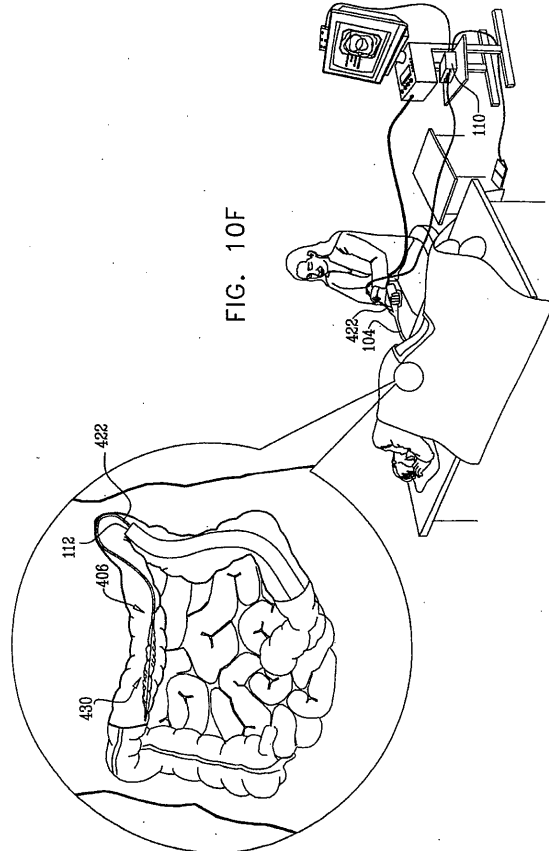
【図10D】



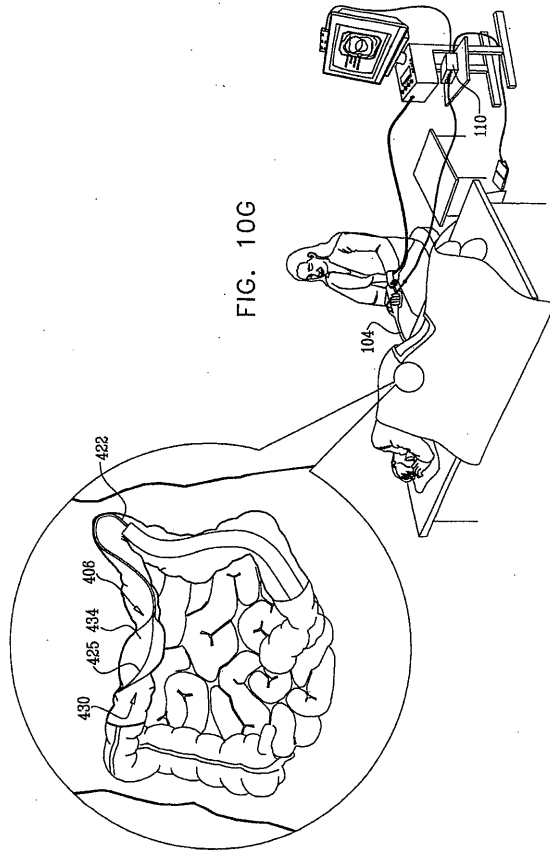
【図10E】



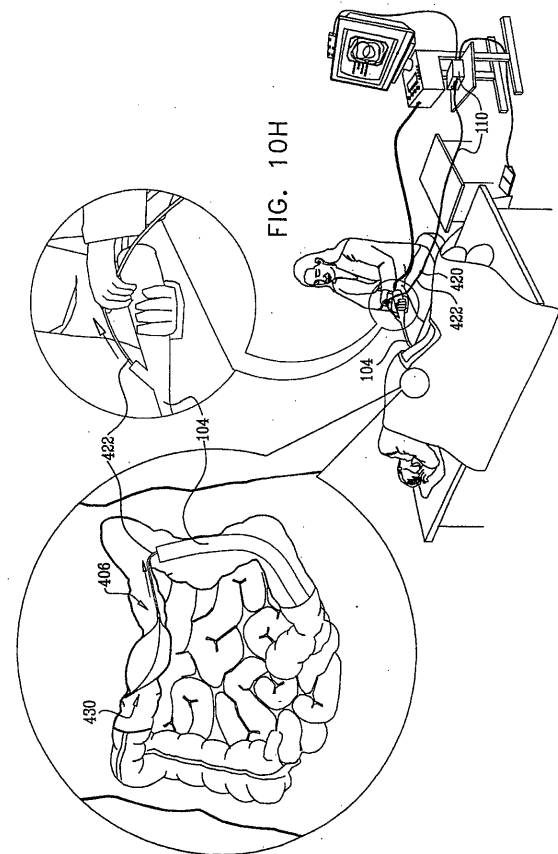
【図10F】



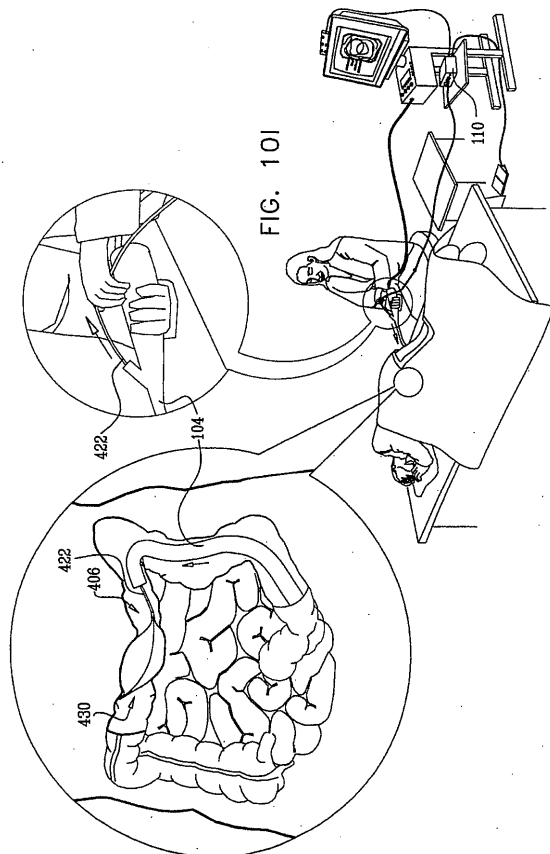
【図10G】



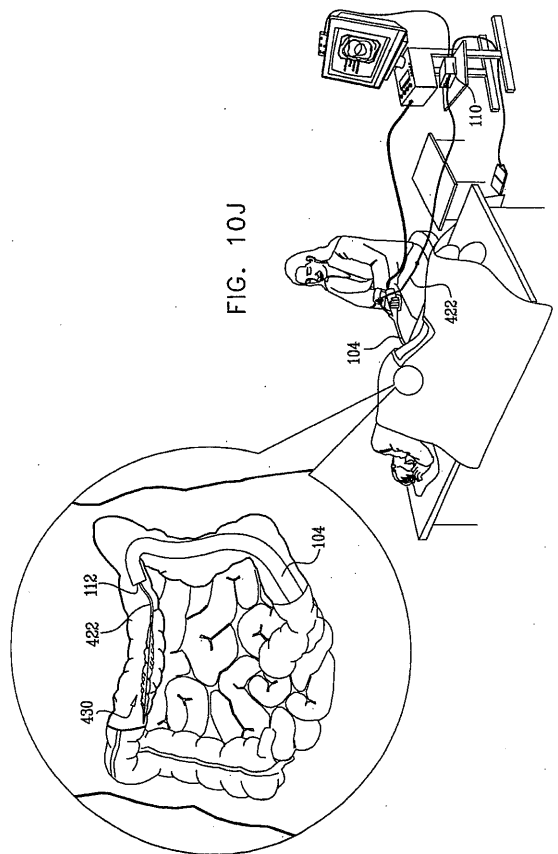
【図10H】



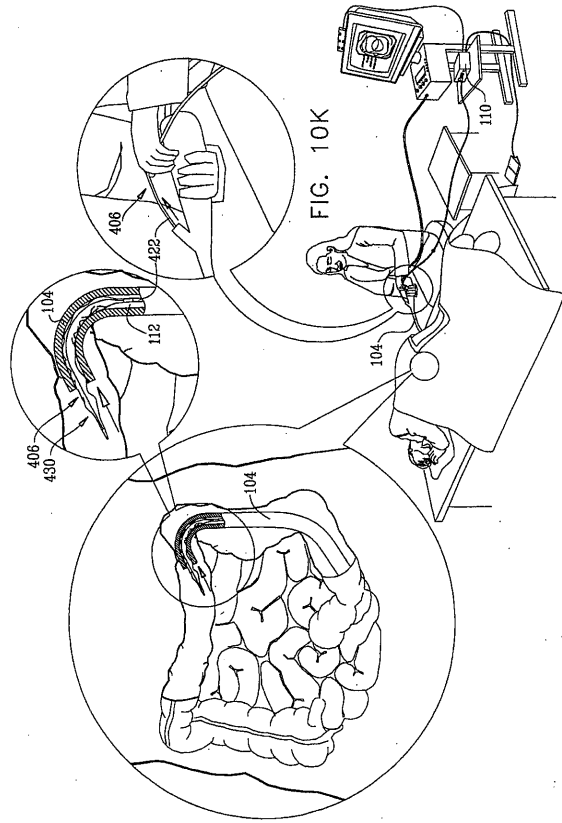
【図10I】



【図10J】



【 10 K 】



## フロントページの続き

(31)優先権主張番号 61/282,621

(32)優先日 平成22年3月9日(2010.3.9)

(33)優先権主張国 米国(US)

(72)発明者 ターリウク, ガド

イスラエル国 43465 ラアナナ, ハンキン・ストリート 60

(72)発明者 ルリア, ギラッド

イスラエル国 53419 ギバタイム, グネーシン・ストリート 14

(72)発明者 ムシーブ, マキシム

イスラエル国 72276 ラムラ, シンハ・ホルツバーグ・ストリート 11

審査官 樋熊 政一

(56)参考文献 特表2007-521907(JP, A)

国際公開第2008/142685(WO, A2)

特開2002-143313(JP, A)

特表2009-504229(JP, A)

特開昭63-238875(JP, A)

国際公開第2006/134638(WO, A1)

米国特許出願公開第2004/0116851(US, A1)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

A61B 1/00 - 1/32

A61M 25/00 - 25/18

专利名称(译)	内窥镜系统和固定组件		
公开(公告)号	<a href="#">JP6008896B2</a>	公开(公告)日	2016-10-19
申请号	JP2014106177	申请日	2014-05-22
[标]申请(专利权)人(译)	智能医疗系统有限公司		
申请(专利权)人(译)	智能医疗系统有限公司		
当前申请(专利权)人(译)	智能医疗系统有限公司		
[标]发明人	ターリウクガド ルリアギラッド ムシーブマキシム		
发明人	ターリウク,ガド ルリア,ギラッド ムシーブ,マキシム		
IPC分类号	A61B1/00 A61M25/10 A61F2/958		
CPC分类号	A61B1/00082 A61B1/31 A61M25/1002 A61B1/01 A61B1/012 A61M25/0026 A61M25/04 A61M25/1011 A61M25/1018		
FI分类号	A61B1/00.320.C A61B1/00.334.D A61M25/10 A61B1/01.512 A61B1/01.513 A61B1/018.515 A61B1/31 A61M25/00.410.Z A61M25/092.500 A61M25/092.510 A61M25/10.520		
F-TERM分类号	4C161/AA04 4C161/FF43 4C161/GG15 4C161/JJ06 4C167/AA09 4C167/AA77 4C167/BB02 4C167 /BB27 4C167/CC23 4C167/EE01 4C267/AA09 4C267/AA77 4C267/BB02 4C267/BB27 4C267/CC23 4C267/EE01		
代理人(译)	小林 泰 竹内茂雄 山本修		
审查员(译)	棕熊正和		
优先权	61/213320 2009-05-29 US 61/282501 2010-02-22 US 61/282621 2010-03-09 US		
其他公开文献	JP2014208184A		
外部链接	<a href="#">Espacenet</a>		

#### 摘要(译)

内窥镜系统，所述内窥镜系统包括具有器械通道的内窥镜和包括可膨胀/可放气囊组件的锚定组件，所述可膨胀/可放气囊组件可放气至截面尺寸足够小以使其能够穿过器械通道并且可定位并且充气时没有实质性拉伸，以具有足够大的尺寸以使其能够锚定在大肠中。

