

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公 開 特 許 公 報(A)

(11) 特許出願公開番号
特開2012-130723
(P2012-130723A)

(43) 公開日 平成24年7月12日 (2012.7.12)

(51) Int.Cl.
A 6 1 B 17/06 (2006.01)

F I
A 6 1 B 17/06

テーマコード (参考)
4 C 1 6 0

審査請求 有 請求項の数 8 O L (全 59 頁)

(21) 出願番号	特願2012-33098 (P2012-33098)	(71) 出願人	304050923 オリンパスメディカルシステムズ株式会社 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号
(22) 出願日	平成24年2月17日 (2012.2.17)	(74) 代理人	100106909 弁理士 棚井 澄雄
(62) 分割の表示	特願2011-266153 (P2011-266153) の分割	(74) 代理人	100064908 弁理士 志賀 正武
原出願日	平成19年1月12日 (2007.1.12)	(74) 代理人	100094400 弁理士 鈴木 三義
(31) 優先権主張番号	11/331, 962	(74) 代理人	100086379 弁理士 高柴 忠夫
(32) 優先日	平成18年1月13日 (2006.1.13)	(74) 代理人	100129403 弁理士 増井 裕士
(33) 優先権主張国	米国 (US)	(74) 代理人	100139686 弁理士 鈴木 史朗

最終頁に続く

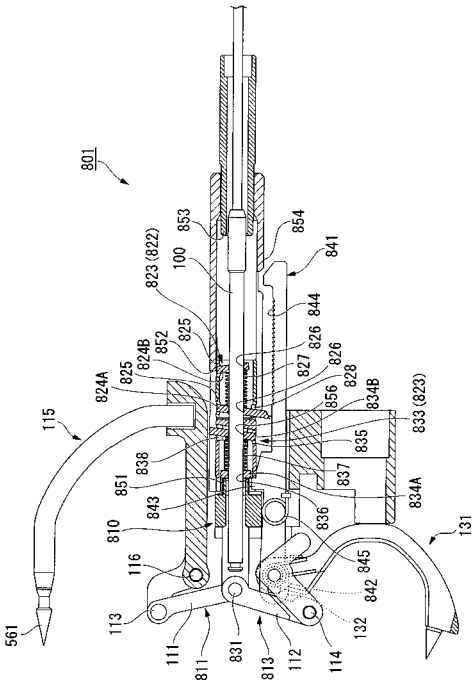
(54) 【発明の名称】 内視鏡用処置具

(57) 【要約】

【課題】より操作性の向上した内視鏡用処置具を提供する。

【解決手段】内視鏡用処置具は、先端と基端とを備え、先端が体内に挿入される挿入部と、先端に設けられた処置部と、基端に設けられた操作部と、を備え、処置部は、操作部の操作によって進退する1つの入力部材100と、入力部材に第一の接続部823を介して切り離し可能に接続される第一のリンク811と、第一のリンクによって開閉動作可能な第一の鉗子部材115と、入力部材に第二の接続部833を介して切り離し可能に接続される第二のリンクと、第二のリンクによって開閉動作可能で、第一の鉗子部材より開閉可能な角度が小さい第二の鉗子部材131と、を備える。

【選択図】図63



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

先端と基端とを備え、前記先端が体内に挿入される挿入部と、
前記先端に設けられた処置部と、
前記基端に設けられた操作部と、
を備え、
前記処置部は、
前記操作部の操作によって進退する 1 つの入力部材と、
前記入力部材に第一の接続部を介して切り離し可能に接続される第一のリンクと、
前記第一のリンクによって開閉動作可能な第一の鉗子部材と、
前記入力部材に第二の接続部を介して切り離し可能に接続される第二のリンクと、
前記第二のリンクによって開閉動作可能で、前記第一の鉗子部材より開閉可能な角度が
小さい第二の鉗子部材と、
を備える内視鏡用処置具。 10

【請求項 2】

請求項 1 に記載の内視鏡用処置具であって、
前記第一の接続部は、前記第二の鉗子部材を所定の開度まで開くまでの間は、前記入力
部材と前記第一のリンクの接続を解除する内視鏡用処置具。

【請求項 3】

請求項 2 の内視鏡用処置具であって、
前記第二の接続部は、全開させた前記第二の鉗子部材を閉じる動作中には、前記入力部
材が所定長だけ駆動するまでの間、前記入力部材と前記第二のリンクを接続する内視鏡用
処置具。 20

【請求項 4】

請求項 2 の内視鏡用処置具であって、
前記第二の接続部は、前記第二の鉗子部材が全開したときに、前記入力部材と前記第二
のリンクの接続を解除する内視鏡用処置具。

【請求項 5】

請求項 1 に記載の内視鏡用処置具であって、
前記第二の接続部は、全開させた前記第二の鉗子部材を閉じる方向において、前記入力
部材が所定長だけ駆動した後、前記入力部材と前記第二のリンクの接続を解除する内視鏡
用処置具。 30

【請求項 6】

請求項 1 に記載の内視鏡用処置具であって、
前記第二の接続部は、前記第二の鉗子部材が全開したときに、前記入力部材と前記第二
のリンクの接続を解除する内視鏡用処置具。

【請求項 7】

請求項 2、5、6 の内視鏡用処置具であって、
前記第一、第二の接続部は、前記入力部材を通す穴が 1 つ形成された板をそれぞれ複数
有し、前記穴は前記板を前記入力部材の移動方向に対して傾斜配置したときに前記板と前
記入力手段が係合する大きさで、前記板の傾きを制御することで前記第一、第二の接続部
と前記入力部材との接続を断続させる内視鏡用処置具。 40

【請求項 8】

請求項 7 の内視鏡用処置具であって、
複数の前記板は、異なる方向に斜めに付勢されている内視鏡用処置具。

【発明の詳細な説明】**【技術分野】****【0001】**

本発明は、内視鏡用処置具に関するものである。

【背景技術】

【 0 0 0 2 】

人体の臓器などに対して医療行為を行う方法として、腹壁を大きく切開して医療行為を行う開腹手術、腹壁に形成した開口から腹腔内にアプローチして医療行為を行う腹腔鏡手術、あるいは口や肛門などから体内に軟性内視鏡を挿入して所望の処置を行う内視鏡の手術、等が行われている。

これらの方法を用いた医療行為においては、組織の縫合、緊縛、結紮などの処置が行われる。このような処置を行う際に、しばしば体内に留置されるタイプの留置具が用いられる。このような留置具はアプリケータに装着され、体内からアプリケータを操作することで体内の所望の部位に留置される。

特許文献 1 には、このような留置具とそれを留置するためのアプリケータ（以下、留置具とアプリケータを総称して処置具と称する）の一例を開示している。この関連技術に開示された処置具は、曲針に取り付けた着脱針を組織に穿刺後、フックシースを先端側に動かし、その先端に係合されたケーシングによって着脱針に係合後、フックシースを基端側に引き、曲針から着脱針を取り外す構造になっている。

【先行技術文献】

【特許文献】

【 0 0 0 3 】

【特許文献 1】米国特許出願公開第 2 0 0 3 / 0 1 8 1 9 2 4 号明細書

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【 0 0 0 4 】

着脱針をケーシングに係合させるためにケーシングを保持するフックシースの進退操作が必要で、そのためには操作部を持ち替える必要があった。また、着脱針がケーシングに係合するためには、着脱針とケーシングの長手方向中心軸を一致させる必要があり、術者が術中に確認しなければならなかった。従来の操作部は構造が複雑であり、操作に熟練を要した。

本発明の目的は、より操作性の向上した内視鏡用処置具を提供することである。

【課題を解決するための手段】

【 0 0 0 5 】

上記課題を解決するために、この発明は以下の手段を提案している。

本発明の内視鏡用処置具は、先端と基端とを備え、前記先端が体内に挿入される挿入部と、前記先端に設けられた処置部と、前記基端に設けられた操作部と、を備え、前記処置部は、前記操作部の操作によって進退する 1 つの入力部材と、前記入力部材に第一の接続部を介して切り離し可能に接続される第一のリンクと、前記第一のリンクによって開閉動作可能な第一の鉗子部材と、前記入力部材に第二の接続部を介して切り離し可能に接続される第二のリンクと、前記第二のリンクによって開閉動作可能で、前記第一の鉗子部材より開閉可能な角度が小さい第二の鉗子部材と、を備えることを特徴としている。

【 0 0 0 6 】

また、上記の内視鏡用処置具において、前記第一の接続部は、前記第二の鉗子部材を所定の開度まで開くまでの間は、前記入力部材と前記第一のリンクの接続を解除することがより好ましい。

また、上記の内視鏡用処置具において、前記第二の接続部は、全開させた前記第二の鉗子部材を閉じる動作中には、前記入力部材が所定長だけ駆動するまでの間、前記入力部材と前記第二のリンクを接続することがより好ましい。

また、上記の内視鏡用処置具において、前記第二の接続部は、前記第二の鉗子部材が全開したときに、前記入力部材と前記第二のリンクの接続を解除することがより好ましい。

【 0 0 0 7 】

また、上記の内視鏡用処置具において、前記第二の接続部は、全開させた前記第二の鉗子部材を閉じる方向において、前記入力部材が所定長だけ駆動した後、前記入力部材と前記第二のリンクの接続を解除することがより好ましい。

また、上記の内視鏡用処置具において、前記第二の接続部は、前記第二の鉗子部材が全開したときに、前記入力部材と前記第二のリンクの接続を解除することがより好ましい。

【0008】

また、上記の内視鏡用処置具において、前記第一、第二の接続部は、前記入力部材を通す穴が1つ形成された板をそれぞれ複数有し、前記穴は前記板を前記入力部材の移動方向に対して傾斜配置したときに前記板と前記入力手段が係合する大きさと、前記板の傾きを制御することで前記第一、第二の接続部と前記入力部材との接続を断続させることがより好ましい。

また、上記の内視鏡用処置具において、複数の前記板は、異なる方向に斜めに付勢されていることがより好ましい。

10

【発明の効果】

【0009】

本発明に係る内視鏡用処置具によれば、着脱針の先端がケーシングに係合し得る状態になったときに先端保持部と先端カバーとの係合を解除できるようにすることで、鉗子部材を閉じる動作に連動して着脱針をケーシング内に挿入させることができるため、操作性が向上する。

【図面の簡単な説明】

【0010】

【図1】内視鏡及び内視鏡用処置具の一実施態様としての縫合器の概略構成を示す図である。

20

【図2】図1のA矢視であって、操作部の構成を示す図である。

【図3】挿入部の構成を示す一部断面図である。

【図4】図1のB-B線に沿って弁体をみた図である。

【図5】図4のC-C線に沿った断面図である。

【図6】縫合器の先端部分の拡大図である。

【図7】図6のD矢視図である。

【図8】図6のE矢視図である。

【図9】図7のF-F線に沿った断面図である。

【図10】鉗子部材を開いたときの断面図である。

【図11】図10のG矢視図である。

30

【図12】着脱針とケーシングと縫合糸を含む処置具を示す断面図である。

【図13】図12のH-H線に沿った断面図であり、着脱針に係止させた図である。

【図14】着脱針の係止を解除する装置の一例を示す図である。

【図15】図13のI-I線に沿った断面図である。

【図16】縫合方法を説明する図であって、鉗子部材を開口に向けて開いた断面図である。

【図17】鉗子部材を閉じて、開口を含む組織を挟み込んだ断面図である。

【図18】2回穿刺を確実に実行できる操作部の一態様を示す図である。

【図19】2回穿刺を確実に実行できる操作部の他の態様を示す図である。

【図20】図19のJ-J線に沿った断面図である。

40

【図21】図20のK-K線に沿った

【図22】図21の状態からストッパ解除ボタンを押し込んだ図である。

【図23】先端カバー及び鉗子部材を引いて、着脱針をケーシング内に挿入した断面図である。

【図24】先端カバー及び鉗子部材を先端に向けて戻して、ケーシングに収容した着脱針を曲針から取り外した図である。

【図25】曲針から着脱針を取り外した後に、鉗子部材を開いた図である。

【図26】開口を縫合した状態で処置具を留置する図である。

【図27】先端爪部を一体に形成した断面図である。

【図28】先端保持部とブリッジ部とケーシング保持部とを一体に構成した図である。

50

【図 29】他の形態の縫合器の先端部分を示し、受け部に切り欠きを設けた図である。

【図 30】受け部に切り欠きと、テーパ面を設けた図である。

【図 31】第 1 の係止部材の変形例を示す図である。

【図 32】内視鏡及び内視鏡用処置具の一実施態様としての縫合器の概略構成を示す図である。

【図 33】図 32 の領域 L の断面図である。

【図 34】図 32 の領域 M の断面図である。

【図 35】図 34 の N - N 線に沿った断面図である。

【図 36】挿入部の構成を示す断面図である。

【図 37】内視鏡画像を示す模式図である。

10

【図 38】縫合器の先端部分の断面図である。

【図 39】挿入部の構成を示す一部断面図である。

【図 40】図 38 の P 矢視図である。

【図 41】図 40 の Q 矢視図である。

【図 42】一对の鉗子部材を開いた図である。

【図 43】フックの拡大図である。

【図 44】図 43 の R - R 線に沿った断面図である。

【図 45】カートリッジの構成を示す断面図である。

【図 46】図 45 の S - S 線に沿った断面図である。

【図 47】ケーシングを着脱針の挿入方向からみた図である。

20

【図 48】一对の鉗子部材を閉じて組織を把持した図である。

【図 49】ケーシングを前進させて着脱針を収容した図である。

【図 50】ケーシングを引き戻して着脱針を曲針から離脱させた図である。

【図 51】一对の鉗子部材を開いてからケーシングを押し出した図である。

【図 52】スコープホルダを内視鏡に装着した図である。

【図 53】スコープホルダを半端側からみた図である。

【図 54】スコープホルダの変形例を示す図である。

【図 55】結束バンドの変形例を示す図である。

【図 56】図 55 に示す結束バンドを用いるスコープホルダを示す図である。

【図 57】ロック部材を一体に設けたスコープホルダの図である。

30

【図 58】弁体の他の態様を示す断面図である。

【図 59】(a) はカートリッジの変形例を示す側面視の断面図であり、(b) は (a) の変形例を示すカートリッジの断面図である。

【図 60】図 59 (a) のカートリッジの平面視の断面図である。

【図 61】フックの変形例を示し、縫合具の先端部分を拡大した断面図である。

【図 62】フックを引いて縫合糸を引っ張った図である。

【図 63】鉗子部材が別々のリンクで駆動される縫合器の先端部の断面図である。

【図 64】リンクの配置を説明するための斜視図である。

【図 65】一对の鉗子部材を共に閉方向に回動させる過程を示す図である。

【図 66】一对の鉗子部材が共に 90° 回動した図である。

40

【図 67】閉じきった鉗子部材は停止し、閉じきっていない鉗子部材が 135° 回動した図である。

【図 68】一对の鉗子部材が閉じた図である。

【図 69】閉じた鉗子部材を開く方向に回動させた図である。

【図 70】図 67 から鉗子部材を開く方向に回動させた図である。

【図 71】鉗子部材を差動させた図である。

【図 72】ロッドのストロークを変化させたときの一对の鉗子部材の挙動をグラフ化した図である。

【図 73】ロッドのストロークを変化させたときの一对の鉗子部材の挙動をグラフ化した図である。

50

【図 7 4】ロッドのストロークを変化させたときの一对の鉗子部材の挙動をグラフ化した図である。

【図 7 5】ロッドのストロークを変化させたときの一对の鉗子部材の挙動をグラフ化した図である。

【図 7 6】図 7 2 に対応する動作を説明する図である。

【図 7 7】図 7 2 に対応する動作を説明する図である。

【図 7 8】図 7 2 に対応する動作を説明する図である。

【図 7 9】図 7 2 に対応する動作を説明する図である。

【図 8 0】図 7 2 に対応する動作を説明する図である。

【図 8 1】図 7 2 に対応する動作を説明する図である。

10

【図 8 2】装着装置の外観を示す平面図である。

【図 8 3】図 8 2 の T 矢視図である。

【図 8 4】装着部のベースプレートを一枚取り除いた図である。

【図 8 5】ベースプレートの平面図である。

【図 8 6】ホルダにカートリッジを装着した斜視図である。

【図 8 7】糸ホルダの斜視図である。

【図 8 8】カートリッジの断面図である。

【図 8 9】縫合器にカートリッジを装着するときの動作を説明する図である。

【図 9 0】縫合器を装着装置に係合させた図である。

【図 9 1】縫合器を装着装置に係合させたときの外観図である。

20

【図 9 2】フックでケーシングを押し込んだ図である。

【図 9 3】フックを戻して、縫合糸を介して針ホルダを引っ張った図である。

【図 9 4】ホルダがコイルパネに引っ張られて後退した図である。

【図 9 5】フックで縫合糸を引いてホルダを引き寄せた図である。

【図 9 6】ケーシングがホルダから外れた図である。

【図 9 7】装着装置の他の形態を示す図である。

【図 9 8】装着装置のベースプレートを一枚取り除いた図である。

【図 9 9】カートリッジを装着する手順を説明する図であって、フックに縫合糸を引っかけた図である。

【図 1 0 0】ボタンを押してロッドを後退させ、縫合糸にテンションをかけた図である。

30

【図 1 0 1】フックで縫合糸を引っ張り、ロッドを引き寄せた図である。

【図 1 0 2】操作部の例を示す図である。

【図 1 0 3】装着装置の変形例を示す図である。

【発明を実施するための形態】

【0 0 1 1】

実施態様について図面を参照して以下に詳細に説明する。以下の各実施態様で、同じ構成要素には同一の符号を付してある。また、実施態様の間で重複する説明は省略する。

【0 0 1 2】

(第 1 の実施態様)

図 1 は内視鏡用処置具の一例としての縫合器を示している。縫合器 1 (アプリケーション) は、術者が操作する操作部 2 から長尺の挿入部 3 が延びている。挿入部 3 は、内視鏡 4 の内視鏡挿入部 5 と共にオーバーチューブ 6 内に挿入されている。挿入部 3 の先端は、オーバーチューブ 6 の先端から突出しており、ここに処置部 7 が取り付けられている。

40

【0 0 1 3】

図 2 に示すように、操作部 2 は、硬質で挿入方向に延びる軸を有する細長の操作本体 1 0 を有する。操作本体 1 0 の先端部 1 0 A からは、挿入部 3 が延びている。操作本体 1 0 の基端部には、指掛け用のリング 1 1 が取り付けられている。リング 1 1 よりも先端側には、操作本体 1 0 の長さ方向に沿ってスリット 1 2 が設けられており、ここにリング 1 1 側から順番に鉗子操作部 1 3 と、フック操作部 1 4 とがそれぞれ操作本体 1 0 の軸線方向に独立してスライド自在に取り付けられている。操作部 2 の材質としては、ABS (アク

50

リロニトリル、ブタジエン、スチレン)樹脂、ポリカーボネート、ポリアセタール、ポリフェニルサルホン、ポリフタルアミド、ポリエーテルエーテルケトン、などがあげられる。操作部2をABS樹脂や、ポリカーボネートなどで製造すると安価に製造できる。ポリアセタールで製造すると摺動性が良くなるため、操作の際に必要なとされる力量を低減することができる。また、ポリフェニルサルホン、ポリフタルアミド、ポリエーテルエーテルケトンで製造すると耐薬品性や耐熱性に優れるため消毒や滅菌による変性が少ない。

【0014】

鉗子操作部13には、鉗子操作ワイヤ(鉗子操作部材、第1のワイヤ)15が固定されている。鉗子操作ワイヤ15は、スリット12内を通して挿入部3内に導かれている。フック操作部14は、円筒14Aの側部から一対のハンドル16が基端に向けて延び、ハンドル16の基端部には指掛け用のリング17(指掛け部)が一体に形成されている。一対のハンドル16の間隔は、鉗子操作部13が進入可能に開いており、ハンドル16のリング17を鉗子操作部13を超えて引くことで、フック操作部14のストロークが長くとれるようになっている。フック操作部14には、フック操作ワイヤ(フック操作部材、第2のワイヤ)18が固定されている。フック操作ワイヤ18は、スリット12内を通して挿入部3内に導かれている。なお、ハンドル16は、1つでも良いし、3つ以上でも良い。

【0015】

操作本体10、鉗子操作部13、及びフック操作部14は、樹脂成形品からなり、それぞれが一体成形された部材をスナップフィットで固定することで製造されている。すなわち、操作本体10は、展開形状の部材を折り曲げて、スナップフィットで固定して製造される。操作本体10の基端には、別に成形したリング11を嵌合させる。鉗子操作部13及びフック操作部14は、それぞれの展開形状の部材を操作本体10を覆うように折り曲げて、スナップフィットで固定する。

【0016】

図3に示すように、挿入部3は、操作部2の先端から延びるフックシース21と、鉗子シース22とを有する。フックシース21内には、フック操作ワイヤ18が進退自在に通されている。鉗子シース22内には、鉗子操作ワイヤ15が進退自在に通されている。

挿入部3には、その経路中に操作部2の一部をなす進退操作部25(第1のホルダ)と、スコープホルダ26(第2のホルダ)とが配置されており、進退操作部25とスコープホルダ26で、2つのシース21, 22を平行に束ねている。進退操作部25は、2つのシース21, 22を通す貫通孔30, 31が平行に形成されている。フックシース21の貫通孔30に先端が突出するように、第1の調整部材32が挿入されている。この実施態様では、第1の調整部材32にはネジを使用している。第1の調整部材32を締め込んでフックシース21に当接させることで、フックシース21の摺動抵抗が増大させられている。一方、鉗子シース22は、貫通孔31に挿入した状態で進退操作部25に固定されている。

【0017】

スコープホルダ26は、2つのシース21, 22を通す貫通孔33, 34が平行に形成されたホルダ本体35を有し、ホルダ本体35から内視鏡4の内視鏡挿入部5を通す筒状の受け部36が一体に形成されている。スコープホルダ26には、貫通孔34が形成されている。貫通孔34には、鉗子シース22が進退自在に挿通されている。さらに、第2の調整部材37が鉗子シース22に当接するように配設されている。この実施態様で第2の調整部材37には、ネジを使用している。第2の調整部材37を締め込んで鉗子シース22に当接させることで、鉗子シース22の摺動抵抗が増大させられている。一方、フックシース21の貫通孔33には、このような調整部材は設けられておらず、進退自在に配されている。

【0018】

スコープホルダ26と進退操作部25の間に露出している両シース21, 22を掴むか、又は進退操作部25を前進させると、スコープホルダ26に対して両シース21, 22が前進する。スコープホルダ26に保持されている内視鏡4は動かないので、両シース2

10

20

30

40

50

1, 22の先端に取り付けられている処置部7を内視鏡4に対して前進させることができる。

【0019】

これに対して、フックシース21のみを前進させたいときには、フックシース21を掴んで前進させる。このとき、第1の調整部材32によって進退操作部25は動かない。これは、フックシース21の進退操作部25内での摺動抵抗が小さく、鉗子シース22のスコープホルダ26内での第2の調整部材37による摺動抵抗が大きいので、フックシース21が進退操作部25に対して滑るため、フックシース21のみが前進する。

このように、進退操作部25及びスコープホルダ26によって、両シース21, 22の前進と、フックシース21のみの前進とを使い分けることができる。術者の操作を助けるために、フックシース21と鉗子シース22の色を変える、又は片方のシース21, 22の表面に凹凸をつける、あるいはそれぞれのシース21, 22の外径を異ならせる、などすると、操作中のシースをさらに確認し易くなる。

なお、第1、第2の調整部材32, 37による摺動抵抗は、締め込み量で調整できる。第1、第2の調整部材32, 37の他の形態としては、リングを使用し、リングの太さで摺動抵抗を変化させても良い。

【0020】

進退操作部25及びスコープホルダ26は、樹脂成形品からなり、それぞれが一体成形された部材をスナップフィットで固定して製造されている。すなわち、進退操作部25及びスコープホルダ26は、展開形状の部材の貫通孔30, 31, 33, 34となる溝に各シース21, 22を通し、第1の調整部材32, 37を挿入した後に、展開形状の部材を折り曲げて、スナップフィットで固定する。

さらに、フックシース21がコイルシース41内に挿通されている。鉗子シース22は、コイルシース42内に挿通されている。スコープホルダ26から先は、2本のコイルシース41, 42が延出する。コイルシース41, 42は、金属の平板を密巻きした平コイルからなる。このことから、従来のようにチューブを使用した場合と比べて部品コストの低減と、組み立て工数の削減が図れる。なお、フックシース21, 鉗子シース22の外表面は、低密度ポリエチレン、高密度ポリエチレン、FEPやPFAのようなフッ素樹脂、などの材質からなる熱収縮チューブで覆われている。ここで、低密度ポリエチレンの場合はコイルシース41, 42との摺動抵抗を減らせる上に安価に作ることができる。また、高密度ポリエチレンの場合は、より摺動抵抗を減らすことができる。さらに、FEPやPFAのようなフッ素樹脂の場合は、摺動抵抗が少ない上に耐薬品性や、耐熱性に優れているため、消毒や滅菌による変性が少ない。いずれも摺動抵抗を減らすことで小さな力で操作できるようになる。

【0021】

図1に示すように、挿入部3の途中には、2つのコイルシース41, 42と内視鏡4の内視鏡挿入部5とを束ねると共に、オーバーチューブ6との間で気密構造を形成する弁体50が設けられている。弁体50の材質としては、シリコンゴム、天然ゴム、イソプロピレンゴムなどがあげられ、コイルシース41, 42に接着剤などを用いて固定されている。図4及び図5に示すように、弁体50は、各シース41, 42用の貫通孔51, 52と、内視鏡4用の貫通孔53が平行に設けられている。弁体50は、筒状の部材の両端面を斜めにカットしてテーパ面54, 55を形成してある。テーパ面54, 55によって、貫通孔52とは反対側の部分52Aの挿入方向の長さが短くなっている。さらに、弁体50の外周には、断面視で外形が略円弧の圧入部56が形成されている。また、内視鏡4用の貫通孔53の内周側にも同様の圧入部57が形成されている。この弁体50は、テーパ面54, 55を設けることでオーバーチューブ6に引っ掛かり難くなっている。さらに、圧入部56を設けることで、挿入方向で一箇所のみでオーバーチューブ6に接するようになるので、接触面積の低下に伴う摺動抵抗の低減が見込まれ、挿入が容易になる。同様に、圧入部57は、内視鏡挿入部5との接触面積を小さくするので、内視鏡挿入部5の挿入が容易になる。また、この部分55Aが肉厚になって剛性が高まっているので、弁体50

の変形を抑えることができる。なお、各貫通孔 5 1 ~ 5 3 の開口部は、外径を広げるようにテーパ状になっており、コイルシース 4 1 , 4 2 や内視鏡挿入部 5 の挿入が容易になっている。

【 0 0 2 2 】

次に、処置部 7 について説明する。

さらに、図 6 ~ 図 8 に示すように挿入部 3 の先端側には、受け部 6 0 が固定されている。図 8 に示すように、受け部 6 0 は、内視鏡 4 の内視鏡挿入部 5 を挿入可能な C 形状のベース部 6 1 を有する。ベース部 6 1 の一部が切り欠かれることで、内視鏡挿入部 5 と縫合器 1 とを合わせた外形が小さくなり、オーバーチューブ 6 を細径化することができる。また、受け部 6 0 とオーバーチューブ 6 の接触面積を小さくすることができる。これらのことから、オーバーチューブ 6 や、体腔への挿入が容易になる。ベース部 6 1 と内視鏡 4 の接続強度を確保するためにベース部 6 1 の内側に軟性部材 6 2 が貼り付けてある。軟性部材 6 2 は、ベース部 6 1 が内視鏡 4 を傷付けないようにする機能も果たす。

【 0 0 2 3 】

さらに、図 6 及び図 7 に示すように、受け部 6 0 において、コイルシース 4 1 , 4 2 が引き込まれる側の基端部には、テーパ部 6 3 が形成されている。テーパ部 6 3 は、基端部に向けて受け部 6 0 の外径を減少させるようになっており、手技の際にオーバーチューブ 6 から引き出した処置部 7 を再びオーバーチューブ 6 内に収容するときには、テーパ部 6 3 によってベース部 6 1 の外周が引っ掛からないようになる。

【 0 0 2 4 】

図 9 に示すように、受け部 6 0 内には、コイルシース 4 2 の先端部が外周に固定される筒状の孔 7 1 A が配置されている。また、孔 7 1 B には、先端保持部 7 1 が進退自在に配されている。先端保持部 7 1 は、コイルシース 4 2 の軸線に沿って延び、基端部に鉗子シース 2 2 が固定され、内部に鉗子操作ワイヤ 1 5 が通されている。

先端保持部 7 1 の先端部には、孔 7 2 とスリット 7 3 とが設けられている。孔 7 2 とスリット 7 3 とは、先端保持部 7 1 の一直線上に形成されており、スリット 7 3 の端部は、孔 7 2 よりも基端側に延びている。孔 7 2 には、第 1 の係止部材（先端係止部材）であるピン 7 5 が挿入されている。ピン 7 5 は、孔 7 2 に入った状態でその一部が先端保持部 7 1 内に突出している。ピン 7 5 は、付勢部材である板バネ 7 6 で先端保持部 7 1 の外周に取り付けられている。板バネ 7 6 は、ピン 7 5 を孔 7 2 に収める方向に付勢している。一方、スリット 7 3 には、細長の解除部材 7 7 が挿入されている。解除部材 7 7 は、レーザ溶接や接着剤などで先端保持部 7 1 に固定された第 2 の解除部材（鉗子解除部材）であり、細長の板状の部材の基端、かつ先端保持部 7 1 の中心軸方向が斜めにカットされている。

【 0 0 2 5 】

先端保持部 7 1 内には、先端開口側から先端カバー 8 0 の筒部 8 1 が挿入されている。先端カバー 8 0 は、先端保持部 7 1 の内径に略等しい外径を有する筒部 8 1 と、筒部 8 1 の先端に一体に形成されたカバー本体 8 2 とを有する。筒部 8 1 の外側には、コイルバネ 8 3 が配置されており、先端保持部 7 1 の先端開口に固定されたブリッジ部 8 5 からカバー本体 8 2 を離すように付勢している。ブリッジ部 8 5 は、挿入方向に直交する方向に延びており、一端部に先端保持部 7 1 の先端が固定され、他端部に後述するケーシング支持部 8 6 の基端部が固定されている。

【 0 0 2 6 】

筒部 8 1 には、複数のスリット 9 1 , 9 2 , 9 3 が長さ方向に沿って形成されている。スリット 9 1 は、筒部 8 1 の軸線回りで先端保持部 7 1 の孔 7 2 の形成位置に合わせて形成されている。スリット 9 1 の幅は、ピン 7 5 が入ることはできない大きさであるが、スリット 9 1 の基端部 9 1 A だけは拡幅されており、ピン 7 5 の先端が進入可能になっている。また、スリット 9 2 は、軸線回りに先端保持部 7 1 のスリット 7 3 の形成位置に合わせて形成されている。スリット 9 2 の幅は、解除部材 7 7 が挿入可能な大きさである。スリット 9 2 の基端は、スリット 9 1 の基端部 9 1 A よりも基端側に延びている。

【 0 0 2 7 】

図 6 に示すように、スリット 9 3 は、他のスリット 9 1 , 9 2 を避ける位置に形成されている。このスリット 9 3 には、ブリッジ部 8 5 に固定されたピン 9 5 が挿入されており、筒部 8 1 のスライドガイドになっている。

【 0 0 2 8 】

図 9 に示すように、筒部 8 1 内には、開閉機構を構成するロッド 1 0 0 が進退自在に挿入されている。ロッド 1 0 0 の基端部には、鉗子操作ワイヤ 1 5 が固定されている。ロッド 1 0 0 の基端寄りの位置は、径方向に延びる凹部 1 0 1 が形成されており、ここに第 2 の係止部材（鉗子係止部材）であるボール 1 0 2 が挿入されている。ボール 1 0 2 は、コイルバネ 1 0 3 によって径方向外側に付勢されている。このボール 1 0 2 は、筒部 8 1 のスリット 9 2 の基端部に設けられた大径部 9 2 A には入り込めるが、大径部 9 2 A よりも先端側には入り込めない。

10

【 0 0 2 9 】

さらに、ボール 1 0 2 の配設位置よりも先端側で、軸線回りに 1 8 0 ° 回転した位置には、第 1 の解除部材（先端解除部材）である解除部材 1 0 5 が取り付けられている。解除部材 1 0 5 は、回転軸回りでボール 1 0 2 と一致する位置に突出している。解除部材 1 0 5 の基端部は、ピン 7 5 が乗り上げ易いようにテーパ面を有する。

ロッド 1 0 0 の先端には、ピン 1 1 0 を介して 2 つのリンク部材 1 1 1 , 1 1 2 のそれぞれの一端部が回転自在に取り付けられている。リンク部材 1 1 1 の他端部は、ピン 1 1 3 で鉗子部材 1 1 5 の一端部 1 1 5 A に回転自在に取り付けられている。鉗子部材 1 1 5 は、一端部 1 1 5 A から他端部 1 1 5 B に至るまでの間に屈曲部 1 1 5 C を有し、この屈曲部 1 1 5 C がピン 1 1 6（枢支軸）で先端カバー 8 0 に回転自在に枢支されている。鉗子部材 1 1 5 の他端部 1 1 5 B には、曲針 1 2 0（装着部）が固定されている。曲針 1 2 0 の先端部には、着脱針 1 2 1 が着脱自在に取り付けられている。着脱針 1 2 1 は、鋭利な先端から縮径した括れ部 1 2 2 を経た後に、曲針 1 2 0 に嵌合する基端部 1 2 3 が形成されている。基端部 1 2 3 には、縫合糸 1 2 5 の一端部が引き込まれて固定されている。括れ部 1 2 2 は、着脱針 1 2 1 に形成した凹部を 4 方向からカシメて、内部に挿入した縫合糸 1 2 5 を固定する際に形成される。このような構成では、従来のように縫合糸の結び目を利用して縫合糸を着脱針に固定する場合に比べて、着脱針の外径を小さくすることができる。なお、縫合糸 1 2 5 は、曲針 1 2 0 のスリット 1 2 0 A を通して引き出されている。

20

30

【 0 0 3 0 】

一方、他方のリンク部材 1 1 2 の他端部は、ピン 1 3 0 で中間部材 1 3 1 A の基端側と回転自在に連結されている。中間部材 1 3 1 A の先端側はピン 1 3 2 で先端カバー 8 0 に回転自在に支持されている。また、鉗子部材 1 3 1 は、基端側で先端カバー 8 0 とピン 1 3 2（枢支軸）で回転自在に枢支されている。鉗子部材 1 3 1 の先端部 1 3 1 B は、開口部 1 3 3 を有する環状になっており、先端に向けて湾曲している。最も先端に位置する部分には、組織に刺入される針 1 3 4 が固定されている。

図 1 0 に示すように、一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 を開いたときに、曲針 1 2 0 に取り付けられた着脱針 1 2 1 の先端と、鉗子部材 1 3 1 の針 1 3 4 の先端とは、挿入方向で同じ位置に配置される。各針 1 2 1 , 1 3 4 が略同時に組織に刺入されるようになるので、針 1 2 1 , 1 3 4 が組織から外れ難くなり、確実に穿刺することが可能になる。また、組織に深く針 1 2 1 , 1 3 4 を刺入できるようになる。

40

【 0 0 3 1 】

ここで、図 6 に示すように、鉗子部材 1 3 1 において、先端カバー 8 0 にピン 1 3 2 で支持される部分 1 3 1 C は、先端カバー 8 0 の外側に配置されている。先端カバー 8 0 は、凹部 8 0 B が形成されており、凹部 8 0 B に鉗子部材 1 3 1 の部分 1 3 1 C がピン 1 3 2 で支持されている。図 7 に示すように、鉗子部材 1 3 1 の部分 1 3 1 C と先端カバー 8 0 との境界に大きな段差がなくなるので、体腔内への挿入が容易になり、操作性が向上する。

50

また、鉗子部材 131 が先端カバー 80 の外側で支持されることで、先端カバー 80 内に、鉗子部材 131 が確実に閉じるように付勢するチャージ用バネを設置するスペースが確保される。図 7 及び図 9 に示すように、チャージ用バネ 140 は、ピン 132 に遊びをもってコイル状に巻かれており、一对の鉗子部材 115, 131 を閉じたときに一端部 140A が中間部材 131A の基端部に当接する。チャージ用バネ 140 の他方の端部 140B は、鉗子部材 131 の部分 131C に当接する。このチャージ用バネ 140 は、鉗子部材 115, 131 を閉じたときに鉗子部材 131 の先端部 131B を完全に閉じるように付勢する。

【0032】

ここで、チャージ用バネ 140 は、コイル状に巻かれているので、端部 140A, 140B 同士は、幅方向に異なる位置に延びている。図 11 に示すように、一端部 140A は外側に配置され、他端部 140B は中心寄りに配置される。なお、この図は鉗子部材 115, 131 を開いたときを示し、チャージ用バネ 140 は機能していない。中間部材 131A の他端部 112A は、チャージ用バネ 140 の一端部 140A を当接できるように幅方向で外側に膨出している。これに対して、中間部材 131A の他端部 112A の内側は、切り欠かれており、幅方向に異形になっている。中間部材 131A の他端部 112A をこのように構成することで、ケーシング 150 を進退させたときに中間部材 131A との干渉を防ぐことができる。さらに、ケーシング 150 を回避する構成において、異形構造を作ることによって十分な剛性が得られる。

【0033】

なお、図 6 に示すように、一对の鉗子部材 115, 131 のそれぞれには、鉗子部材 115, 131 を完全に閉じたときに先端カバー 80 の先端面 80A に当接する突起状のストッパ 151, 152 が設けられている。ストッパ 151, 152 を当接させることで、鉗子部材 115, 131 を閉じたときに鉗子部材 115 が撓まなくなつて着脱針 121 の軸線がずれ難くなる。

【0034】

次に、図 9 に示すように、縫合系 125 の他端部が引き込まれるケーシング 150 と、ケーシング 150 を支持するケーシング支持部 86 について説明する。

図 12 及び図 13 に示すように、ケーシング 150 は、縫合系（糸状部材）125 と着脱針（先端部材）121 と共に、体内に留置されるカートリッジ（あるいは留置具とも称する）153 を形成する。

ケーシング 150 は、筒状の部材 161, 162 を組み合わせて構成されており、着脱針 121 を挿入可能な収容孔 163 が形成されている。収容孔 163 の先端側は、テーパ面 163A になっており収容孔 163 の軸線と着脱針 121 の軸線とを一致させ易くなっている。さらに、収容孔 163 内には、着脱針 121 の抜け止め用の針係止部材（先端部材係止部材）である線バネ 165 が挿入されている。線バネ 165 は、棒材を U 字状に折り曲げて、両端部 166 を同じ方向に平行になるように 90 度折り曲げた構成を有する。線バネ 165 の端部 166 は、収容孔 163 の幅を減少させるように配置される。初期状態では、線バネ 165 の端部 166 は、収容孔 163 の幅を拡張させた溝 167 に収まっており、着脱針 121 が収容孔 163 に進入したときには、端部 166 同士を押し広げることができる。図 13 に示すように、着脱針 121 が収容孔 163 に収容されると、着脱針 121 の基端部 123 は、ケーシング 150 内に完全に収容されるので、着脱針 121 の基端部 123 で組織を痛めることはない。

【0035】

なお、ケーシング 150 の材質としては、ポリフェニルサルフォン、ポリフタルアミド、ポリエーテルエーテルケトン、チタン合金、純チタン、などがあげられる。ケーシング 150 をポリフェニルサルフォン、ポリフタルアミド、ポリエーテルエーテルケトンのような材質から製造すると、耐薬品性、耐酸性に優れていることから生体内で変性し難い。さらに、溶着性に優れていることから超音波溶着やレーザ溶着を利用して組み立てることができる。また、純チタンやチタン合金は、生体適合性に優れる。

【 0 0 3 6 】

着脱針 1 2 1 がケーシング 1 5 0 に收容されると、線バネ 1 6 5 が着脱針 1 2 1 の括れ部 1 2 2 を挟み込む。なお、着脱針 1 2 1 をケーシング 1 5 0 から引き抜こうとすると、線バネ 1 6 5 も一緒にスライド移動し、端部 1 6 6 が先端側の幅の狭い部分 1 6 8 (図 1 2 参照) に入り込む。ここでは端部 1 6 6 を開くことができないので、線バネ 1 6 5 がストッパになって着脱針 1 2 1 の抜け落ちを防止する。なお、着脱針 1 2 1 をケーシング 1 5 0 から取り出したいときには、図 1 3 に示すようにケーシング 1 5 0 の側部に開口する解除穴 1 7 0 に解除装置を挿入し、線バネ 1 6 5 を矢印に示すように基端側に戻せば良い。端部 1 6 6 が溝 1 6 7 まで戻って、端部 1 6 6 同士を押し開くことが可能になる。したがって、線バネ 1 6 5 の位置を固定した状態で、着脱針 1 2 1 を引っ張れば、ケーシング 1 5 0 から引き抜ける。

10

【 0 0 3 7 】

解除装置としては、例えば、図 1 4 に示すように、鉗子 1 8 0 の鉗子部材 1 8 1 に解除ピン 1 8 2 を設けた構成があげられる。術者が手元側の操作で解除ピン 1 8 2 を解除穴 1 7 0 に挿入すると、手技の途中でも着脱針 1 2 1 をケーシング 1 5 0 から引き抜くことが可能になる。なお、解除装置の形態は、図示したものに限定されず、解除穴 1 7 0 に挿入できて、線バネ 1 6 5 を基端側へ移動できる形状であれば何でも良い。

【 0 0 3 8 】

図 1 2 及び図 1 5 に示すように、ケーシング 1 5 0 に引き込まれた縫合糸 1 2 5 は、收容孔 1 6 3 の途中で、着脱針 1 2 1 が進入する領域よりも基端側から收容孔 1 6 3 に引き込まれる。收容孔 1 6 3 の基端側は、ケーシング 1 5 0 の基端面に開口する大径の孔 1 9 0 に連通している。この孔 1 9 0 の内には、ブレーキ部 (糸係止部材) 1 9 1 が配設されている。ブレーキ部 1 9 1 は、縫合糸 1 2 5 を通した弾性部材 1 9 2 の周囲に金属製の板材 1 9 3 を巻いてから潰した扁平形状を有し、縫合糸 1 2 5 との間で所定の摺動抵抗を発生させる。ケーシング 1 5 0 には、径方向に貫通するスリット 1 9 4 が設けられており、スリット 1 9 4 にブレーキ部 1 9 1 を緩く嵌合させている。さらに、孔 1 9 0 とスリット 1 9 4 とが形成する段差 1 9 5 がブレーキ部 1 9 1 のストッパになるので、ブレーキ部 1 9 1 が縫合糸 1 2 5 の長さ方向に引っ張られても、ケーシング 1 5 0 からブレーキ部 1 9 1 が飛び出すことはない。ブレーキ部 1 9 1 によって、縫合糸 1 2 5 の一端から他端の間でケーシング 1 5 0 が移動する際に所定の摺動抵抗を発生させることが可能になり、ケーシング 1 5 0 の移動が抑制される。

20

30

【 0 0 3 9 】

ここで、ケーシング 1 5 0 の基端面から引き出された縫合糸 1 2 5 の端部は、ループ 2 0 0 (フック係合部) を形成している。ループ 2 0 0 の形成には、二重引け解け結び 2 0 1 を使用している。二重引け解け結び 2 0 1 は、結び目を小さくできるのでフックシース 2 1 の内径が小さい場合でもフックシース 2 1 内に挿入し易い。

【 0 0 4 0 】

図 1 0 に示すように、ケーシング 1 5 0 は、ケーシング支持部 8 6 内に收容されている。ケーシング 1 5 0 の側部に形成された環状の凹部 2 0 2 のそれぞれにケーシング支持部 8 6 の孔 2 0 3 を通して挿入されるボール (第 3 係止部材、ケーシング係止部材) 2 0 5 が係止されている。ボール 2 0 5 は、ケーシング支持部 8 6 に固定された付勢部材である板バネ 2 0 6 によってケーシング 1 5 0 に係止するように付勢されている。また、ボール 2 0 5 と板バネ 2 0 6 は、レーザ溶接や接着剤などで一体化しても良い。なお、ケーシング支持部 8 6 の先端は、先端カバー 8 0 のガイド部であるガイド孔 2 1 0 に進退自在に挿入されている。ガイド孔 2 1 0 は、基端部が拡径されている。図 9 に示すように拡径された部分 2 1 0 A では、ボール 2 0 5 を径方向外側に移動させることができる。拡径された部分 2 1 0 A よりも先端部分 2 1 0 B では、ガイド孔 2 1 0 の径が狭くなっており、ボール 2 0 5 を径方向外側に移動させることはできない。

40

【 0 0 4 1 】

ケーシング支持部 8 6 内では、ケーシング 1 5 0 の孔 1 9 0 にフックシース 2 1 に取り

50

付けられた先端爪部 2 1 1 が嵌入されている。先端爪部 2 1 1 は、ケーシング支持部 8 6 の内周に形成された段差 8 6 A に先端側から当接してストッパとなるフランジ 2 1 1 A を有し、貫通孔内にフック 2 1 2 が収容されている。フック 2 1 2 は、フックシース 2 1 内に進退自在に通されたフック操作ワイヤ 1 8 の先端部に固定されている。フック 2 1 2 には、縫合系 1 2 5 の他端部側のループ 2 0 0 (図 1 2 参照) が引っ掛けられる。従来では、フックシース 2 1 とケーシング支持部 8 6 との間に、内側チューブを設けていたが、この実施態様では内側チューブを無くすことで装置構成を簡略化している。これによって、部品コストの低減と、組立工数の削減が図れる。

【 0 0 4 2 】

ここで、図 7 に示すように処置部 7 の先端カバー 8 0 の側部には、内視鏡 4 の挿入方向における位置決めをする規制部として、目印 2 2 0 が設けられている。目印 2 2 0 に内視鏡 4 の先端部を合わせると、内視鏡 4 の先端の硬質部分と、処置部 7 の硬質部分とを挿入方向で重ねることができる。従来では、受け部 6 0 に内視鏡 4 の先端部を位置決めしていたので、全体としての硬質の長さは、処置部 7 の長さ、内視鏡 4 の硬質部の長さを足したものになっており、オーバーチューブ 6 への挿入や、生体内への挿入性が悪かった。この実施態様では、硬質部分の長さが短くなるので、挿入性が向上する。また、内視鏡 4 が先端寄りに配置されるので、内視鏡 4 の観察装置の視野を先端カバー 8 0 などが邪魔しないようになり、視野を確保できる。目印 2 2 0 の代わりに規定部材として、破線で示すように内視鏡 4 の先端面に突き当てる板部材 2 2 1 を先端カバー 8 0 から突出させても良い。さらに、図 8 に示すように、先端カバー 8 0 の隅部を斜めにカットして傾斜面 2 2 5 を形成している。この傾斜面 2 2 5 を形成することで、仮想線で示すオーバーチューブ 6 の内径に縫合器 1 が収まり、進退操作が容易になる。

【 0 0 4 3 】

次に、この実施形態の作用について説明する。なお、以下においては、胃壁に形成された開口を縫合する場合を説明するが、ターゲット部位は、これに限定されず例えば、食道、十二指腸、小腸、大腸、子宮、膀胱などの管腔器官でも良い。また、内視鏡 4 を挿入する自然開口は、口に限定されずに鼻や肛門でも良い。さらに、止血や潰瘍による穿孔部、粘膜欠損部の縫縮などの治療に用いても良い。

【 0 0 4 4 】

内視鏡 4 の内視鏡挿入部 5 をスコープホルダ 2 6、弁体 5 0、受け部 6 0 に順番に通し、内視鏡 4 の先端面を目印 2 2 0 に合わせる。内視鏡 4 を縫合器 1 にしっかりと固定するために、内視鏡 4 の先端と受け部 6 0 とをテープ等で固定しても良い。次に、カートリッジ 1 5 3 を縫合器 1 の所望位置にセットする。別の内視鏡でオーバーチューブ 6 を患者の口から噴門付近あるいは胃内まで挿入する。次に、オーバーチューブ 6 を介して内視鏡 4 に固定された縫合器 1 を胃内に挿入する。

胃内では、ターゲット部位である組織の開口の位置を内視鏡 4 の観察装置で確認する。内視鏡 4 の先端部は、従来のタイプに比べて縫合器の先端側に配置されているので、視野が縫合器 1 に妨げられ難く、組織の開口と着脱針 1 2 1 とを同じ視野内に納めることができる。

【 0 0 4 5 】

次に、縫合に先立って胃内で鉗子部材 1 1 5、1 3 1 を開く。具体的には、術者は、操作部 2 の鉗子操作部 1 3 を前進させる。鉗子操作ワイヤ 1 5 が前進してロッド 1 0 0 に連結されたリンク部材 1 1 1、1 1 2 が鉗子部材 1 1 5、1 3 1 をピン 1 0 6、1 3 2 回りに回転させて開かせる。図 1 6 に示すように、開いた鉗子部材 1 1 5、1 3 1 をターゲット部位である開口 S O に近接させたら、鉗子部材 1 1 5、1 3 1 で開口 S O の周囲の組織を挟み込むようにして鉗子部材 1 1 5、1 3 1 を閉じる。

術者が操作部 2 の鉗子操作部 1 3 を後退させると、鉗子操作ワイヤ 1 5 が後退してリンク部材 1 1 1、1 1 2 が先端カバー 8 0 内に引き込まれ、鉗子部材 1 1 5、1 3 1 がピン 1 0 6、1 3 2 回りに回動して閉じる。鉗子部材 1 3 1 の針 1 3 4 が組織に刺入され、組織を開口 S O 側に押し付ける。一方、鉗子部材 1 1 5 の曲針 1 2 0 は、開口 S O を挟んで

鉗子部材 131 側とは反対側の組織内に刺入され、開口 S O を横断して鉗子部材 131 に手繰り寄せられた組織を通してケーシング 150 側に突き出る。その結果、図 17 に示すように、開口 S O に曲針 120 及び縫合糸 125 が通される。

【0046】

ここで、開口 S O が比較的大きく、1 度の縫合で開口 S O を挟むことができない場合は、開口 S O の一端を最初に穿刺し、曲針 120 を略半分程度開いて着脱針 121 と針 134 との間に空間を作り、その空間に開口 S O の他端の組織を取り込んで穿刺して縫合を行っても良い。

【0047】

また、このとき、組織が硬かったりすると着脱針 121 が組織を貫通し難く、鉗子操作部 13 に大きい力が加わって着脱針 121 が組織から貫通した位置で鉗子操作部 13 を止めることができず、着脱針 121 をケーシング 150 に係合させる位置まで一連の動作として実行されてしまうことがある。この場合には、前述のように 2 回穿刺して縫合することができなくなる。前記のような 2 回穿刺を確実に実行するためには、操作部 2 を図 18 に示すような構成にすると良い。この操作部 2 は、操作本体 10 の基端部にスリット 12 に連通する孔 401 が設けられており、ここにリング 11 の先端に延設されたカムロッド 402 が挿入されている。孔 401 の先端には、突き当て部 403 が開口径を減少させるように設けられている。孔 401 の内周部には螺旋状のカム溝 405 が形成されている。カム溝 405 は、周方向に少なくとも半周 (180°) 以上延びている。カムロッド 402 からは、先端に突き当て部 403 を通過可能なロッド 406 がさらに延びている。ロッド 406 は、スリット 12 内に入り込んでおり、先端にストッパ 407 が鉗子操作部 13 に当接可能に設けられている。さらに、カムロッド 402 の外周には、1 つのピン 408 が径方向外側に向けて延設されている。ピン 408 は、カム溝 405 に挿入されており、ピン 408 を介してリング 11 が操作本体 10 に係合されている。

【0048】

この操作部 2 では、ストッパ 407 に当接するまで鉗子操作部 13 を引くことができる。図 18 に示す位置からリング 11 を 180° 回転させると、リング 11 と共に回転するピン 408 の回転運動がカム溝 405 によってリング 11 の直線運動に変換されて、リング 11 が後退する。リング 11 に一体に設けられているストッパ 407 が例えば移動量 X だけ後退する。ストッパ 407 が後退することで鉗子操作部 13 は、移動量 X だけさらに後退できるようになる。このときの位置を着脱針 121 がケーシング 150 に係合するまで先端カバー 80 が移動する位置に設定しておき、最初のストッパ 407 の位置を 2 回穿刺の一回目の位置に設定しておくと、2 回穿刺を確実にできるようになる。

【0049】

また、別の態様を図 19 に示す。図 19 に示すように、操作本体 10 のスリット 12 の内面に、スリット 12 内側に隆起するように障害レール 410 が長さ方向に沿って所定長さで設けられている。このスリット 12 にスライド自在に鉗子操作部 411 が進退自在に取り付けられている。鉗子操作部 411 は、鉗子部材 115, 131 を開閉させるスライダである。図 20 に示すように、内部にはスライド方向に直交する孔 412 が設けられており、孔 412 にはストッパ部材 413 が挿入されている。ストッパ部材 413 は、弾性部材であるコイルバネ 414 で孔 412 に縮径された開口に向けて付勢されており、その先端部が鉗子操作部 411 から突出してストッパ解除ボタン 415 になっている。さらに、ストッパ部材 413 は、側部に切り欠き 416 が設けられている。図 21 に示すように、切り欠き 416 は、障害レール 410 に比べて十分に大きい。自然状態では切り欠き 416 の位置と障害レール 410 の位置とは一致していない。このため、鉗子操作部 411 は、障害レール 410 にストッパ部材 413 が当たるまでしか後退できない。図 22 に示すように、ストッパ解除ボタン 415 を押し込むと、コイルバネ 414 が収縮する分だけストッパ部材 413 が移動し、切り欠き 416 の位置と障害レール 410 の位置が一致する。切り欠き 416 で障害レール 410 を回避できるようになるので、鉗子操作部 411 をリング 11 に向けてさらに後退させることが可能になる。このように、操作者は、ス

10

20

30

40

50

トップ部材 4 1 3 の先端のストッパ解除ボタン 4 1 5 を押すことで鉗子操作部 4 1 1 の移動量を制御することが可能になるので、2 回穿刺を確実にできるようになる。

【 0 0 5 0 】

開口 5 0 に曲針 1 2 0 及び縫合系 1 2 5 が通されたら、チャージ用バネ 1 4 0 の付勢力で鉗子部材 1 3 1 が閉方向に付勢され、針 1 3 4 が組織にしっかりと噛み込む。さらに、鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 のストッパ 1 5 1 , 1 5 2 が先端カバー 8 0 の先端面 8 0 A に突き当たって、鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 の撓みが防止されて着脱針 1 2 1 の軸線と、ケーシング 1 5 0 の軸線とが略一致する。

【 0 0 5 1 】

ここで、鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 が完全に閉じたときに、又は完全に閉じる直前に、先端カバー 8 0 の筒部 8 1 内に引き込まれたロッド 1 0 0 の解除部材 1 0 5 のテーパ面がピン 7 5 を押し上げる。ピン 7 5 が押し上げられると、筒部 8 1 と、先端保持部 7 1 との係合が解除される。その結果、先端保持部 7 1 に対して先端カバー 8 0 が引き込み可能になる。したがって、図 2 3 に示すように、鉗子操作ワイヤ 1 5 をさらに後退させると、先端カバー 8 0 がコイルバネ 8 3 を圧縮しながら後退し、先端カバー 8 0 にピン 1 1 6 , 1 3 2 及びストッパ 1 5 1 , 1 5 2 で連結された鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 が後退する。なお、このとき、筒部 8 1 のボール 1 0 2 は、解除部材 7 7 を越えて、大径部 9 2 A に入り込み、筒部 8 1 とロッド 1 0 0 とが連結される。

【 0 0 5 2 】

これに対して、ケーシング 1 5 0 は、ケーシング支持部 8 6 に保持されており、移動しない。しかも、先端カバー 8 0 が後退することで、ケーシング 1 5 0 に係合させているボール 2 0 5 の外周をガイド孔 2 1 0 の小径な部分 2 1 0 B が覆うのでボール 2 0 5 は径方向外側に移動できなくなる。その結果、ケーシング 1 5 0 が移動が防止された状態で、曲針 1 2 0 の先端に装着されている着脱針 1 2 1 がケーシング 1 5 0 内に挿入される。収容孔 1 6 3 内では、線バネ 1 6 5 によって着脱針 1 2 1 がケーシング 1 5 0 に係止される。

鉗子操作ワイヤ 1 5 を引ききったら、鉗子操作部 1 3 を前進させる。先端カバー 8 0 は、筒部 8 1 の外側に設けられたコイルバネ 8 3 の復元力で元の位置に移動を開始する。このとき、スリット 9 2 の大径部 9 2 A に入り込んだボール 1 0 2 で筒部 8 1 とロッド 1 0 0 とが連結されているので、先端カバー 8 0 とロッド 1 0 0 とが一体的に前進する。したがって、鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 が開くことなく前進し、鉗子部材 1 1 5 に装着されている曲針 1 2 0 がケーシング 1 5 0 から離れるように平行移動する。

【 0 0 5 3 】

この平行移動より曲針 1 2 0 から着脱針 1 2 1 が外れる。図 2 4 に示すように、着脱針 1 2 1 は、ケーシング 1 5 0 に収容されたままで留まり、曲針 1 2 0 がケーシング 1 5 0 から離れる。このとき、鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 はまだ開いていないので、曲針 1 2 0 とケーシング 1 5 0 とが干渉することはない。その後、先端カバー 8 0 の筒部 8 1 と共に前進するボール 1 0 2 は、解除部材 7 7 に当接し、解除部材 7 7 の基端のテーパ面によってロッド 1 0 0 内に押し込まれる。これによって、ロッド 1 0 0 と筒部 8 1 との係合が解除され、先端カバー 8 0 に対してロッド 1 0 0 を前進できるようになる。その結果、鉗子操作部 1 3 を前進させると、鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 を開けるようになる。図 2 5 に示すように、鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 が開かれることで、曲針 1 2 0 が組織から引き抜かれる。縫合系 1 2 5 は、組織を貫通した状態でループ状に残る。

【 0 0 5 4 】

縫合系 1 2 5 を締め付けるときには、フックシース 2 1 を前進させる。フックシース 2 1 が先端爪部 2 1 1 を押し、先端爪部 2 1 1 がケーシング 1 5 0 を先端カバー 8 0 から組織に向けて押し出す。先端カバー 8 0 は、元の位置に戻っているので、ボール 2 0 5 の周囲にはガイド孔 2 1 0 の拡径された部分 2 1 0 A があり、板バネ 2 0 6 が弾性変形してボール 2 0 5 が凹部 2 0 2 から外れて、ケーシング 1 5 0 とケーシング支持部 8 6 との係合が解除される。ケーシング 1 5 0 をケーシング支持部 8 6 から突出させたら、フック操作部 1 4 を後退させて、フック 2 1 2 を後退させる。フック 2 1 2 に係合させてある縫合系

10

20

30

40

50

１２５が引っ張られるので、組織を貫通する縫合系１２５のループが絞られる。フック操作部１４のハンドル１６は、鉗子操作部１３を越えて引くことができるので、ケーシング１５０を組織に当接させるまで縫合系１２５を引っ張ることができる。その結果、図２６に示すように、カートリッジ１５３で開口５０が縫合される。フック２１２の係合を解除したり、ケーシング１５０から延出した縫合系１２５を内視鏡４の作業用チャンネルに通した公知の系切用処置具で切断することで、カートリッジ１５３が開口５０を縫合した状態で体内に留置される。

【００５５】

この実施態様では、第一係止部材であるピン７５を設けることで鉗子操作ワイヤ１５を後退させる過程で先端保持部７１と先端カバー８０との係合を解除できるように構成したので、鉗子操作ワイヤ１５を引いて鉗子部材１１５，１３１を閉じる動作に連動して着脱針１２１をケーシング１５０内に挿入させることができる。従来の操作部は構造が複雑であり、操作に熟練を要したが、この実施態様では、鉗子操作部１３の一連の動作で着脱針１２１の係合までができるようになるので、操作が簡単になる。即ち、例えば、ＵＳ２００３－０１８１９２４Ａ１に記載された処置具の場合、着脱針をケーシングに係合させるためにケーシングを保持するフックシースの進退操作が必要で、そのためには操作部を持ち替える必要があった。また、着脱針がケーシングに係合するためには、着脱針とケーシングの長手方向中心軸を一致させる必要があり、術者が術中に確認しなければならなかった。これに対して、この実施態様では、着脱針１２１の先端がケーシング１５０に係合し得る状態になったときに先端保持部７１と先端カバー８０との係合を解除できるようにすることで、鉗子部材１１５，１３１を閉じる動作に連動して着脱針１２１をケーシング１５０内に挿入させることができるため、操作性が向上する。

【００５６】

また、処置具の一例として、この実施態様では、縫合器を開示したが、これに限定されずに鉗子部材１１５，１３１の形状が異なる生検鉗子や把持鉗子などに応用することも可能である。生検鉗子に応用する場合には、手元側の操作で組織を掴む操作と組織を引きちぎる操作とを一連の動作して実施することが可能になる。また、把持鉗子に応用する場合には、手元側の操作で組織を掴む操作と組織を移動させる動作とを一連の動作として実施することが可能になる。

【００５７】

第二の係止部材であるボール１０２を設けて鉗子部材１１５，１３１が開く前に、鉗子部材１１５，１３１のリンク機構と先端カバー８０とを一体に前進させるように構成したので、曲針１２０がケーシング１５０から完全に離脱するまで鉗子部材１１５，１３１を開かないようにできる。曲針１２０とケーシング１５０とが干渉しなくなるので、鉗子部材１１５，１３１の開閉動作が確実になる。さらに、鉗子操作部１３の一連の動作で曲針１２０からの着脱針１２１の取り外しと、鉗子部材１１５，１３１を開く動作とができるようになるので、操作が簡単になる。

ケーシング１５０とケーシング支持部８６と係合させるボール２０５を第三の係止部材として設け、先端カバー８０のガイド孔２１０でボール２０５の係合を制御するようにしたので、ケーシング１５０を確実に固定でき、ケーシング１５０に着脱針１２１に係合させ易い。

【００５８】

鉗子部材１１５，１３１に先端カバー８０の先端面８０Ａに当接するストッパ１５１，１５２を設けたので、鉗子部材１１５，１３１を閉じたときに、曲針１２０の軸ずれを防止できる。曲針１２０の軸がずれるとケーシング１５０に着脱針１２１を挿入し難くなったり、曲針１２０から着脱針１２１を外し難くなったりするが、この実施態様では、このような課題が解決される。

【００５９】

挿入部３の経路中に進退操作部２５及びスコープホルダ２６を設け、フックシース２１のみ、又は両シース２１，２２を同時に進退させるようにしたので、従来の操作部の構成

10

20

30

40

50

に比べて操作が容易になる。術者が進退させるシースを觀念し易くなり、操作を習熟し易くなる。また、進退操作部 25 は操作本体 10 から離れているので、操作を分担し易い。

操作部 2 は、鉗子部材 115, 131 の操作を行う操作部（鉗子操作部 13）と、フック 212 の操作をする操作部（フック操作部 14）とが一体に設けられているので、操作部をコンパクトにでき、取り扱いが容易になる。フック操作部 14 を先端側に配置し、ハンドル 16 の間に鉗子操作部 13 が入り込めるようにしたので、フック操作部 14 のストロークを大きくすることができ、縫合系 125 の締め付けが楽になる。

【0060】

ここで、縫合器 1 の種々の変形例を示す。

図 27 に示すように、先端爪部 301 は、フックシース 21 の先端部が固定され、内部にフック操作ワイヤ 18 が引き込まれている。さらに、ケーシング支持部 86（先端部を径方向外側に少し開いてケーシング 150 を受け入れ可能にしてある）にも固定されている。先端爪部 301 の先端には、爪部 302 が一体に形成されており、ケーシング 150 の基端部を係止可能である。この先端爪部 301 は、図 9 に示すような先端爪部 211 と、先端爪部 211 を受けるケーシング支持部 86 の段差 86A とを一体に成形したものであり、製造原価及び組み立て工数の削減が図れる。

【0061】

図 28 に示すように、先端保持部 71 と、ブリッジ部 85 と、ケーシング支持部 86 とを一体に成形した支持部材 310 を使用しても良い。支持部材 310 は、全体としてクラック状に屈曲しており、先端保持部 71 と、ケーシング支持部 86 とを別体で構成する場合に比べて、部品のコストや、組み立てのコストを低減できる。なお、製造方法としては、金属射出成形、ターニングセンタ加工、モールディング、鋳造、鍛造が使用できる。

【0062】

図 29 に示すように、受け部 320 で、コイルシース 41 の先端部が固定されるアウター部材 321 に係合する部分に切り欠き部 322 を設けても良い。受け部 320 は、内視鏡 4 の先端部を縫合器 323 に固定するために用いられる。切り欠き部 322 によって、受け部 320 はアウター部材 321 を略 C 字の断面形状で保持する。切り欠き部 322 の位置は、内視鏡 4 と縫合器 323 を組み合わせるとオーバーチューブ 6 に挿入したときに、オーバーチューブ 6 の内面に接触または近接する位置である。この位置で受け部 320 を切り欠くことで、内視鏡 4 と縫合器 323 を合わせた外径を減少させてオーバーチューブ 6 への挿入を容易することができる。なお、この縫合器 323 は、ケーシング 150 を係合させる先端爪部 301 をシース 326 によって進退させる構成を有する。先端爪部 301 は、先端カバー 80 及びこれと一体化されたケーシング保持部 325 の内部で進退動作する。

【0063】

図 30 に示すように、受け部 320 においてアウター部材 321 を保持する保持部 330 は、断面が C 字形になるように切り欠き部 322 を有すると共に、先端側に向けて開くようなテーパ面 331 を設けてある。テーパ面 331 は、コイルシース 42 の軸線 CL を中心軸とする曲面形状を有する。フックシース 21 と鉗子シース 22 を操作して先端カバー 80 を後退させるときに、ケーシング保持部 325 の基端部が受け部 320 に引っ掛からないようになるので、進退をスムーズに行えるようになる。

なお、第一係止部材は、図 9 に示す球形のピン 75 の代わりに、図 31 に示すように、略円柱形のピン 75A に変更しても良い。円柱形のピン 75A を使用すると、孔 72 との嵌合長が増えて第 1 の係止部材が操作中に外れ難くなる。第 1 の係止部材の係合が解除されるのに必要な力量が安定するので、組織を穿刺している途中で第一係止部材が外れなくなる。

【0064】

（第 2 の実施態様）

図 32 に第 2 の実施態様の縫合器を内視鏡と共にオーバーチューブに通した図を示す。

内視鏡用処置具である縫合器 501（アプリケーション）は、術者が操作する操作部 2 から

10

20

30

40

50

長尺の挿入部 3 が延びている。操作部 2 は、細長の操作本体 10 に鉗子操作部 13 と、フック操作部 14 とがそれぞれ独立してスライド自在に取り付けられている。

【0065】

図 2 の領域 L を拡大した断面図である図 33 に示すように、操作本体 10 の先端には、フック操作ワイヤ 18 及びフックシース 21 と、鉗子操作ワイヤ 15 及び鉗子シース 22 が挿入されている。

フックシース 21 には、シース固定パイプ 511 がロー付け固定されている。シース固定パイプ 511 の端部は、その一部が軸線からオフセットした平面でカットされ、断面視で D 形状になるような切り欠き 512, 513 が軸線方向に沿って 2ヶ所形成されている。切り欠き 512, 513 の間に残された部分 514 は、基端側の壁面が先端に向かって開くように傾斜している。部分 514 の先端側の壁面は、軸線に略垂直である。切り欠き 513 の先端側の壁面は、先端かつ径方向外側に向けて傾斜させており、シース固定パイプ 511 を挿入するときに引っ掛からないようにしてある。操作本体 10 の先端部は、シース固定パイプ 511 を挿入可能な孔 515 が形成されている。孔 515 は、シース固定パイプ 511 の端部が突き当てられる壁部 516 を有し、この壁部 516 から先が断面視で略 D 字形の孔 515A になっている。この孔 515A の外形は、シース固定パイプ 511 の切り欠かれた部分の断面形状に略等しい。さらに、孔 515A より先端側には、弾性変形可能なフック 517 が孔 515 の周壁を利用して形成されている。フック 517 は、切り欠き 513 に係合可能に突出しているので、シース固定パイプ 511 は抜けない。

【0066】

シース固定パイプ 511 を操作本体 10 に挿入し、端部を壁部 516 に突き当てると、切り欠き 512 が略 D 字形の孔 515A に収まり、軸線回りの回転が規制される。これと同時に、切り欠き 513 には、フック 517 が挿入される。フック 517 は、シース固定パイプ 511 が引っ張れたとき、シース固定パイプ 511 の部分 514 の壁部に引っ掛かるので、フックシース 21 の抜けを防止する。なお、シース固定パイプ 511 は、操作本体 10 の先端から所定長だけ突出し、フックシース 21 の折れを防止する機能も有する。

フックシース 21 内に進退自在に通されたフック操作ワイヤ 18 は壁部 516 を越えて引き出され、リング 518 内を通った後に、フック操作部 14 に挿入される。

【0067】

図 34 と、図 35 に示すように、フック操作部 14 は、フック操作ワイヤ 18 が通る経路を越えて延びる一対の爪 519 を有し、爪 519 の間を通してフック操作ワイヤ 18 が内部に挿入される。フック操作ワイヤ 18 の端部には、ワイヤ固定パイプ 520 がカシメ固定されている。ワイヤ固定パイプ 520 をフック操作部 14 に係止させることで、抜け止めされる。ワイヤ固定パイプ 520 は、フック操作部 14 の外周側から内部に向けて形成したスリット 521 内に配置されている。スリット 521 の長さは、ワイヤ固定パイプ 520 の長さに略等しく、スリット 521 の前後方向の壁部 521A, 521B でワイヤ固定パイプ 520 の進退が規制される。

【0068】

さらに、スリット 521 には、係止帯 523 が挿入されている。係止帯 523 は、略 U 字形で、開放端側が開いている。係止帯 523 の湾曲した部分は、ワイヤ固定パイプ 520 の外周面でフック操作部 14 の中心側の側面に面接触し、ここからフック操作部 14 の外周に向かって延び、その端部がワイヤ固定パイプ 520 が通された位置より径方向外側においてフック操作部 14 に固定されている。これによって、ワイヤ固定パイプ 520 の径方向内側への移動が防止される。

【0069】

ワイヤ固定パイプ 520 の径方向外側への移動は、爪 519 のスリットの端部にフック操作ワイヤ 18 が係止されて規制される。このようにしてフック操作ワイヤ 18 をフック操作部 14 に固定したので、フック操作ワイヤ 18 の押し出し抵抗が大きくなってフック操作ワイヤ 18 が変形してもフック操作部 14 から外れなくなる。

【 0 0 7 0 】

図 3 3 に示すように、鉗子シース 2 2 の端部には、真鍮性のシース固定パイプ 5 2 5 がカシメ固定されている。シース固定パイプ 5 2 5 は、先端側の外周を拡径させて係止部 5 2 5 A が形成されている。係止部 5 2 5 A を操作本体 1 0 側に形成された溝 5 2 6 に挿入すると、鉗子シース 2 2 を操作本体 1 0 に係止できる。シース固定パイプ 5 2 5 は、鉗子シース 2 2 を係止部 5 2 5 A 側から通し、基端側からカシメて固定する。係止部 5 2 5 A が先端側に形成されているので、カシメ工具が入れ易くなる。また、シース固定パイプ 5 2 5 を真鍮で製造したのでステンレスに比べて切削加工が容易で、原価を低減できる。

図 3 6 に示すように、フックシース 2 1 と鉗子シース 2 2 は、進退操作部 2 5 とスコープホルダ 2 6 のそれぞれに順番に通されている。鉗子シース 2 2 は、進退操作部 2 5 に固定されている。フックシース 2 1 は、進退操作部 2 5 内に收容されたリング 5 3 0 で摺動抵抗を増大させている。リング 5 3 0 の收容部 5 3 1 は、長さ方向に 2 つ形成されており、その一方のみにリング 5 3 0 が收容されているが、両方の收容部 5 3 1 にリング 5 3 0 を收容しても良い。

10

【 0 0 7 1 】

また、スコープホルダ 2 6 に通された鉗子シース 2 2 は、收容部 5 3 2 内のリング 5 3 0 で摺動抵抗を増大させてある。收容部 5 3 2 は、長さ方向に 2 つ形成されており、その各々にリング 5 3 0 が收容されているが、一方のみに收容しても良い。鉗子シース 2 2 は、進退操作部 2 5 内に收容される部分に、パイプ 5 3 3 がカシメ固定されている。パイプ 5 3 3 は、進退操作部 2 5 の溝に嵌合している。

20

【 0 0 7 2 】

ここで、進退操作部 2 5 とスコープホルダ 2 6 の間に露出しているフックシース 2 1 を掴んで進退させると、フックシース 2 1 のブレーキとして機能するリング 5 3 0 が 1 個なのに対し、鉗子シース 2 2 のブレーキとして機能するリング 5 3 0 が 2 個であり、鉗子シース 2 2 の方が摺動抵抗が大きい。このため、フックシース 2 1 のみが移動し、鉗子シース 2 2 は移動しない。

2 つのシース 2 1 , 2 2 を同時に移動させたいときは、進退操作部 2 5 を掴んで進退させる。パイプ 5 3 3 で鉗子シース 2 2 と進退操作部 2 5 は係合しているので、スコープホルダ 2 6 内の 2 つのリング 5 3 0 のブレーキ力に打ち勝つような進退力を与える。フックシース 2 1 は、進退操作部 2 5 内のリング 5 3 0 の摺動抵抗によって進退操作部 2 5 と一緒に移動する。

30

【 0 0 7 3 】

進退操作部 2 5 に摺動抵抗の調整部材として、リング 5 3 0 を使用することで、シース 2 1 , 2 2 を進退させるときに適度なブレーキを安価に実現できる。シース 2 1 , 2 2 との摺動抵抗が小さいリングを使用する場合などには、リングを 3 つ以上使用しても良い。ブレーキ性能を確保しつつ、リングの耐久性を向上できる。また、リングの代わりに、シリコンなどの樹脂製のチューブを使用しても良い。

なお、進退操作部 2 5 を前進させるときに鉗子シース 2 2 が曲がってフックシース 2 1 のみが前進しないように、鉗子シース 2 2 のコイルの素線径を太くして硬度を高めている。この場合に好適な鉗子シース 2 2 の硬度は、組織に縫合器 5 0 1 を押し付けたときに、鉗子シース 2 2 が座屈しない程度の硬さとする。

40

【 0 0 7 4 】

また、スコープホルダ 2 6 を掴んでフックシース 2 1 を押し込むときに、フックシース 2 1 が撓まないように、フックシース 2 1 のコイルの素線径を太くしている。これによって、フックシース 2 1 をスムーズに押し込むことができる。さらに、フックシース 2 1 と、フック操作ワイヤ 1 8 の間のクリアランスを小さくし、フック操作ワイヤ 1 8 がフックシース 2 1 に摺動するようにした。フックシース 2 1 とフック操作ワイヤ 1 8 の間のクリアランスが大きいと、フック操作ワイヤ 1 8 がフックシース 2 1 内で撓んで蛇行することがある。この場合、フック操作ワイヤ 1 8 が蛇行した分だけフック操作部 1 4 の操作ストロークを大きくしなければならなくなる。これに対して、この縫合器 5 0 1 は、クリアラ

50

ンスを小さくしたのでストローク量が小さくなり、フック操作ワイヤ 18 の操作性が向上する。

【0075】

ここで、鉗子シース 22 とフックシース 21 は、決められた順番でスコープホルダ 26 に挿入されている。内視鏡 4 を左手で持ち、右手でフックシース 21 及び鉗子シース 22 を操作するときに、術者の右側にフックシース 21 が配置され、術者の左側に鉗子シース 22 が配置される。その結果、図 37 に示す内視鏡 4 の画像 535 で、右側にフック、左側に曲針 120 が配置されるようになる。術者の左右と画面上の左右が一致するので、術者が操作し易くなる。

【0076】

図 36 に示すように、フックシース 21 及び鉗子シース 22 は、スコープホルダ 26 内で、コイルシース 41 及びコイルシース 42 にそれぞれ挿入される。これらコイルシース 41, 42 は、平板を密巻きしたコイルからなる。スコープホルダ 26 には、これらコイルシース 41, 42 の抜け止めとして、係止部材 340, 341 が嵌め込まれている。係止部材 540, 541 は、スコープホルダ 26 側に設けられた凹部に嵌め込まれており、2 つの突起 542 がコイルシース 41, 42 の長さ方向に離間して設けられている。コイルシース 41 を挟んで配置される 2 つの係止部材 540, 541 では、突起 542 が長さ方向の交互に配置されている。同様に、コイルシース 42 を挟んで配置される 2 つの係止部材 540, 541 では、突起 542 が長さ方向の交互に配置されている。各突起 542 は、コイルの素線の間に進入するので、コイルシース 41, 42 の抜け止めとなる。コイルシース 41, 42 を固定するときは、スコープホルダ 26 に係止部材 540, 541 を嵌め込んでおき、フックシース 21 と鉗子シース 22 をスコープホルダ 26 の貫通溝に通した状態で、スコープホルダ 26 からのコイルシース 41, 42 の突出量を調整する。位置決めをしたら、コイルシース 41, 42 を押し込んで突起 542 に係合させる。このようにすると、組立時間を短縮できると共に、コイルシース 41, 42 の長さ調整が容易になる。

【0077】

フックシース 21 の外周は、被覆しておらず、フックシース 21 とコイルシース 41 の 2 重構造になっている。これらシース 21, 41 は、ステンレスから製造され、被覆がないことでシース 21, 41 間の滑りが良好になる。内視鏡 4 にアングルをかけて湾曲させているときでもフックシース 21 を容易に進退させることができる。

【0078】

図 38 に示すように、フックシース 21 を手元側のコイル 21A と、先端側のコイル 21B で素線径を異ならせている。手元側のコイル 21A の素線径を太くすることで、フックシース 21 を引っ張ったときにコイルが伸びないようになる。また、先端側のコイル 21B の素線径を細くすることで、可撓性が向上するので内視鏡 4 にアングルをかけ易くなる。さらに、アングルをかけた状態でフックシース 21 を軽い力で摺動できる。図 38 に示すように、コイルシース 41 の手元側を板厚の大きい平コイル 41A にし、先端側を板厚の薄い平コイル 41B にした。鉗子シース 22 を前進させたときにコイルシース 41 が伸び難くなって、鉗子シース 22 の操作性が向上し、先端側で内視鏡 4 のアングルをかけ易くなる。平コイル 41B を用いずに、板厚の大きい平コイル 41A を先端まで用いれば、さらにコイルシースを延び難くできる。なお、各コイル 21A, 21B, 41A, 41B の境界は、溶接によって行っている。

【0079】

鉗子シース 22 の外周は、被覆しておらず、鉗子シース 22 とコイルシース 42 の 2 重構造になっている。これらシース 22, 42 をステンレスから製造することで、シース 22, 42 間の滑りが良好になる。図 38 に示すように、鉗子シース 22 を手元側のコイル 22A の素線径を太くして、鉗子シース 22 を引っ張ったときにコイルが伸びないようになっている。また、先端側のコイル 22B の素線径を細くして、内視鏡 4 にアングルをかけ易くしている。さらに、アングルをかけた状態で鉗子シース 22 を軽い力で摺動できる。

【 0 0 8 0 】

ここで、コイルシース 4 1 とフックシース 2 1 の間のクリアランスを小さくして、体内に送気した気体がシース 2 1 , 4 1 の間を通して体外に漏れないようになっている。コイルシース 4 2 と鉗子シース 2 2 の間のクリアランスを同様に小さくしている。気密性が向上して、例えば、胃を膨らませるときに空気が漏れ難くなり、短時間で膨らませることが可能になる。一端膨らませた胃がすぐに萎まないようになる。送気の回数や時間が減って、処置が容易になり、術者のストレスを軽減できる。

【 0 0 8 1 】

図 3 2 及び図 3 8、図 4 0、図 4 1 に示すように、コイルシース 4 1 , 4 2 の先端は、スコープ受部 5 5 0 に溶接されている。スコープ受部 5 5 0 は、コイルシース 4 1 , 4 2 の 1 本ずつ接続される 2 つの筒部 5 5 1 , 5 5 2 と、内視鏡 4 を受ける筒部 5 5 2 とが先端側の連結部 5 5 4 で一体化され、各筒部 5 5 1 ~ 5 5 3 が略平行に配置されている。3 つの筒部 5 5 1 ~ 5 5 3 を一体化したので、2 つの筒部 5 5 1 , 5 5 2 の平行度が高くなって処置部 7 の突没が容易になる。

【 0 0 8 2 】

図 4 0 に示すように、樹脂製のフード 5 5 は、内環 5 5 6 に取り付けられ、内環 5 5 6 と筒部 5 5 3 は溶接で一体化されている。したがって、各部材の加工が容易になる。内環 5 5 6 の内径は、フード 5 5 の内径に略等しく、基端面 5 5 6 A は内径を拡げるように面取りされている。内環 5 5 6 の外径はフード 5 5 の内径より大きく、溝 5 5 6 B が環状に形成されている。フード 5 5 は、内視鏡 4 を保持できる範囲内で内環 5 5 6 から自然に外れない大きさのものが使用される。組立時のフード 5 5 の取り付けが容易になって、組立工数を削減できる。フード 5 5 を取り付けるときは、内環 5 5 6 を嵌めて、溝 3 5 4 B にフード 5 5 の先端部を嵌合させる。次に、内環 5 5 6 の先端面と筒部 5 5 3 とをレーザ溶接等で一体化する。内環 5 5 6 の溝 5 5 6 B の深さと、フード 5 5 の嵌合高さとを十分に確保することで、フード 5 5 の取り付け強度が向上する。

【 0 0 8 3 】

図 4 1 に示すように、筒部 5 5 2 の先端の開口部 5 5 2 A は、スコープ受部 5 5 0 の回転軸 C 1 を中心とする円弧形にカットされており、略 C 字形になっている。スコープ受部 5 5 0 の外形が小さくなって、オーバーチューブ 6 に挿入し易くなる。処置部 7 が傾いたときにでも引き込みが容易になる。

【 0 0 8 4 】

図 3 8 及び図 4 0 に示すように、処置部 7 は、スコープ受部 5 5 0 に支持される先端カバー 5 6 0 を有し、先端カバー 5 6 0 に一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 が開閉自在に支持されている。さらに、先端カバー 5 6 0 には、鉗子部材 1 1 5 に装着された着脱針 5 6 1 を受け取るケーシング 1 5 0 が突没に收容されている。先端カバー 5 6 0 は、鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 を開いた状態から着脱針 5 6 1 を受け取る時までの間、針先が内視鏡 4 の画面に確実に治まるように、長さが調整されている。これによって、例えば、図 3 7 に示すように、内視鏡 4 の画像 5 3 5 では、開いた一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 と着脱針 5 6 1 が画面の下方に表示される。このような配置にすることで、一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 が閉じるまでの間、着脱針 5 6 1 の軌跡を画像 5 3 5 で確認することができる。術者は、着脱針 5 6 1 を常に確認しながら処置を行えるので、処置の確実性を向上できる。

【 0 0 8 5 】

図 3 8 及び図 4 0、図 4 2 に示すように、先端カバー 5 6 0 は、鉗子シース 2 2 がレーザ等で溶接される鉗子受部 5 7 1 と、フックシース 2 1 がレーザ等で溶接されるケーシング支持部 5 7 2 とが、連結部 5 7 3 で連結された一体構成を有する。鉗子受部 5 7 1 内には、鉗子操作ワイヤ 1 5 に連結されたロッド 5 7 5 を含んで構成されるリンク機構 5 7 6 が設けられている。ロッド 5 7 5 の先端には、ピン 1 1 0 で一对のリンク部材 1 1 1 , 1 1 2 が連結されている。リンク部材 1 1 1 は、ピン 1 1 3 で第一の鉗子部材 1 1 5 に連結されている。第一の鉗子部材 1 1 5 は、ピン連結された一端部から曲針 1 2 0 が固定された他端部まで延び、その途中においてピン 1 1 6 で先端カバー 5 6 0 に回転自在に支持さ

れている。曲針 120 の先端には、着脱針 561 が装着されている。

【0086】

他方のリンク部材 112 の他端部は、ピン 130 で中間部材 131A の基端側と回転自在に連結されている。中間部材 131A の先端側はピン 132 で先端カバー 560 に回転自在に支持されている。

鉗子部材 131 において、先端カバー 560 にピン 132 で支持される部分 131C は、先端カバー 560 の内側に配置されている。鉗子部材 131 は、チャージ用バネ 577 で鉗子部材 115, 131 を閉じたときに鉗子部材 131 の先端部 131B を完全に閉じないように付勢される。チャージ用バネ 577 は、ピン 132 に摺動可能にコイル状に巻かれている。チャージ用バネ 577 の端部 577A は、一对の鉗子部材 115, 131 を閉じたときにリンク部材 112 の他端部 112A (図 40 参照) に当接する。チャージ用バネ 577 の他方の端部は、鉗子部材 131 の部分 131C に当接する。チャージ用バネ 577 は、ピン 132 に摺動しつつ回転できる程度に巻かれており、ピン 132 に対して殆ど傾くことがないので、リンク部材 112 や、鉗子部材 131 から外れない。

【0087】

図 42 に示すように、鉗子部材 115, 131 を開いたときに、チャージ用バネ 577 の端部 577A は、先端カバー 560 から組織に向かって突出する。他端部 577A は、略 U 字形に折り曲げられて湾曲している部分が先端に向かうので、処置部 7 を組織に押し付けても組織に刺さることはない。

【0088】

図 41 に示す状態では、ロッド 575 からピン 116, 132 までの距離に対して、リンク部材 111, 112 が長いので、ロッド 575 はこの位置より先端に移動できない。このため、第 1 の実施の形態のようなピンをロッドに設けて、先端カバーにガイド孔を設ける必要がなくなる。なお、他の実施態様で記載する装着装置の位置決めに使用する場合には、先端カバー 560 の片側のみにガイド孔を設けても良い。

【0089】

ここで、曲針 120 は、第一の鉗子部材 115 に形成された断面円形の孔 115D に挿入され、溶接で固定されている。曲針 120 の断面形状も略円形になっており、両者の位置出しは不図示の治具で行う。従来のように、曲針 120 の固定部の断面を D 字形にカットして位置出しをする場合に比べて加工工数を削減できる。

フック操作ワイヤ 18 の先端には、フック 581 が固定されている。フック 581 は、引き込んだ状態ではフックシース 21 内に収容される。このときにフック 581 とフックシース 21 の間の摺動抵抗が大きいと、フック 581 の動きが悪くなる。さらに、内視鏡 4 を湾曲したときにフック 581 の動きが重くなる。このため、フック 581 とフックシース 21 の間のクリアランスを大きくして、フック 581 の進退を小さい力で行えるようにしてある。なお、クリアランスは、0mm より大きく、0.1mm 以下であることが望ましい。この範囲であれば、フック 581 の動作が良好で、かつフック 581 から縫合系 125 が外れることもない。

【0090】

図 43 及び図 44 に示すように、フック 581 は、先端部の幅を減少させた係合部 582 を有する。係合部 582 は、フックシース 21 との間で縫合系 125 が通過可能な大きさで、基端側に向かう返し 582A によって縫合系 125 を引っかけることができる。係合部 582 を製造するときは、テーバを付けた刃を使用したエンドミルによる切削加工を行う。この際に、エンドミルの外径が縫合系 125 に略等しい部分を使って、基端側から斜めに切削する。これによって形成される溝 583 の基端部は、オーバーハングした顎 584 が形成される。この顎 584 は、フック 581 の軸線からオフセットした位置で、かつ周方向で係合部 582 の返し 582A と同じ側に配置されている。コイルシース 41 からフック 581 を押し出したときに、この顎 584 に縫合系 125 が引っ掛かるので、フック 581 を進退させる過程で縫合系 125 を抜け難くできる。また、コイルシース 41 が曲がっているときでも顎 584 によって縫合系 125 の抜け落ちが防止される。フック

５８１を製造する際には、大きくカッターテーパを付けた刃を使用したエンドミルで、縫合系１２５を通す溝５８３を形成する際に、エンドミルの拡径部を押し当てて、溝５８３の周囲にフック５８１の幅を減少させるような面取り５８５を形成している。溝５８３と面取り５８５の加工を一度で行えるので、フック５８１を製造するときの製造コストを低減できる。

【００９１】

このようなフック５８１は、例えば、ＳＵＳ４２０Ｆ２材のように、切削性が良好な材料を切削加工することで製造されている。これによって、加工時間を短縮し、加工刃物の耐久性を向上できる。

【００９２】

図３８に示すように、フックシース２１は、先端カバー５６０のケーシング支持部３７２内に収容された支持部材５９１にレーザ等で溶接されている。支持部材５９１は、先端にケーシング１５０を保持する突部が設けられ、内部にフック５８１を通す貫通孔が形成されている。さらに、ケーシング１５０に係合する一对のアーム５９２が溶接されている。アーム５９２は、細長形状を有する弾性部材から製造されており、支持部材５９１に溶接された根元部分を起点にして先端側が径方向外側に開くように曲げられている。アーム５９２の先端部は、内側に屈曲されている。溶接後にアーム５９２の曲げ加工を行うと、組立時間を削減できる。アーム５９２は、支持部材５９１の凹部に溶接されているので、アーム５９２が溶接された部分の支持部材５９１の外径は、他の部分と略等しく、ケーシング支持部５７２に対してスムーズに進退できる。

【００９３】

ケーシング支持部５７２は、基端が支持部材５９１に当接可能に縮径させられており、ここから支持部材５９１の外径に略等しい内径を有して軸線方向に延び、その後、さらに拡径して先端に開口している。なお、内孔の先端側には、スペーサ６０１が挿入されているので、内径が拡げられた部分は、一部分のみになっている。内径が拡げられた部分では、支持部材５９１の一对のアーム５９２が弾性力によって復元して開き、ケーシング１５０の凹部２０２との係合が解消される。スペーサ６０１が挿入された部分では、アーム５９２が閉じられて、ケーシング１５０の凹部２０２に係合する。スペーサ６０１が挿入された部分は、一对の鉗子部材１１５，１３１を閉じた後、曲針１２０をケーシング１５０から引き抜くときの位置に相当する。したがって、曲針１２０を引き抜くときは、アーム５９２がスペーサ６０１に押圧されることで弾性変形してケーシング１５０に係合し、ケーシング支持部５７２からの抜け落ちを防止する。

【００９４】

ここで、ケーシング１５０を装着するときは、支持部材５９１が基端側にあるので、一对のアーム５９２はケーシング１５０を受け入れ可能に開いている。したがって、フック５８１をループ１２５Ａに引っ掛けて、フック５８１を引き込むだけで、先端カバー５６０への装着が終了する。ケーシング１５０を装着するときの手間が削減される。

【００９５】

図４５に示すように、カートリッジ（あるいは留置具とも称する）１５３は、着脱針５６１と、着脱針５６１にカシメ固定された縫合系１２５と、縫合系１２５が通されたケーシング１５０とを有する。着脱針５６１は、先端に鋭利な端部になっており、基端部に曲針１２０に嵌入可能なすり割り６１０が形成されている。すり割り６１０は、曲針１２０の内径に寸法誤差があったときでも着脱針５６１の保持や、離脱が適度な力量で行えるように、その寸法が定められている。例えば、着脱針５６１の全長が５ｍｍ程度の場合に、すり割り６１０の長さを１．４ｍｍ程度にすると、バネ定数が下がって、着脱針５６１と曲針１２０の着脱力量のばらつきを押さえられる。なお、着脱針５６１には、曲針１２０の先端面に当接する当接部６１１が設けられているが、すり割り６１０は当接部６１１の形成位置より基端側で止まっている。曲針１２０に挿入される部分の一部にすり割り６１０を設けないことで、着脱針５６１のぐらつきを防止し、曲針１２０の軸線と着脱針５６１の軸線を一致させやすくなる。

【 0 0 9 6 】

図 4 5 及び図 4 6 に示すように、着脱針 5 6 1 の基端は、すり割り 6 1 0 を形成するスリットに直交する平面でカットすることで、この方向の長さを短くしている。カットされた端面 6 1 2 間の距離は、曲針 1 2 0 の孔が設計値の公差を含む最小径であった場合でもすり割り 6 1 0 が撓むことで挿入可能な大きさである。すり割り 6 1 0 によって幅を縮小可能な方向の長さは、端面 6 1 2 間の距離より長い、この方向はすり割り 6 1 0 によって曲針 1 2 0 の孔径に合わせて弾性的に変形可能である。着脱針 1 2 1 の端部を部分的にカットすることで、曲針 1 2 0 の寸法誤差を許容して、着脱針 5 6 1 を曲針 1 2 0 に軽い圧入嵌合で確実に装着できる。

【 0 0 9 7 】

10

図 4 5 に示すように、縫合系 1 2 5 は、ケーシング 1 5 0 内に通され、一方の端部が着脱針 5 6 1 に固定され、他の方の端部で二重引き解け結びによるループ 1 2 5 A を形成している。着脱針 5 6 1 からケーシング 1 5 0 に至るまでの縫合系 1 2 5 の長さは、3 5 m m 程度であり、組織を緊縛するに必要、かつ十分な長さである。また、ケーシング 1 5 0 から引き出された部分の長さは、ループ 1 2 5 A の端に至るまでで 1 0 m m 程度である。これによって、カートリッジ 1 5 3 を装着したときにフック 5 8 1 を突出させた位置から緊縛位置までフック 5 8 1 のストローク量を減らせる。縫合系 1 2 5 の長さを最適化することで、手元側のフック操作部 1 4 のストローク量を小さくでき、操作が容易になる。ケーシング 1 5 0 から引き出された部分の長さを短くすることで、ケーシング 1 5 0 を押し出すときに縫合系 1 2 5 がぐしゃぐしゃに押し潰されることが起き難くなり、フックシース 2 1 内で引っ掛からないようになる。

20

【 0 0 9 8 】

さらに、ループ 1 2 5 A を形成した後に残る縫合系 1 2 5 の端部 1 2 5 B の長さを 2 m m 以上にしている。これによって、ケーシング 1 5 0 をリリースするときに、縫合系 1 2 5 の端部 1 2 5 B がフックシース 2 1 の内面に引っ掛かったり、擦れたりしなくなる。ケーシング 1 5 0 の進退をスムーズに行える。

【 0 0 9 9 】

図 3 8 及び図 4 5 に示すように、ケーシング 1 5 0 は、2 ピース構造を有する。基端側の部材 6 2 1 は、支持部材 5 9 1 に係合可能で内部に線バネ 1 6 5 が収容されている。先端側の部材 6 2 2 は、着脱針 5 6 1 の基端部を収容可能な貫通孔 6 2 3 が形成されている。線バネ 1 6 5 は、平面視で略 U 字形を有し、両端部 1 6 5 A が着脱針 5 6 1 の挿入方向に略垂直に折り曲げられている。折り曲げられた一对の端部 1 6 5 A の間の距離は、着脱針 5 6 1 がカシメられた縮径部 5 6 1 A の外径に略等しく、着脱針 5 6 1 の基端側の当接部 6 1 1 の外径より小さい。図 4 5 及び 4 7 に示すように、先端側の部材 6 2 2 には、貫通孔 6 2 3 と共に、線バネ 1 6 5 を挿入可能な孔 6 2 4 が形成されている。この孔 6 2 4 は、線バネ 1 6 5 の略 U 字形の部分の挿入可能な扁平形状を有する。線バネ 1 6 5 を挿入するときは、一对の端部 1 6 5 A が貫通孔 6 2 3 の外径以下に近接するように変形させて、孔 6 2 3 , 6 2 4 から挿入する。先端側の部材 6 2 2 と基端側の部材 6 2 1 の間には、端部 1 6 5 A を広げられるスペース 6 2 5 があるので、このスペース 6 2 5 まで線バネ 1 6 5 を挿入すると、端部 1 6 5 A が開き、以降は線バネ 1 6 5 が抜けなくなる。着脱針 5 6 1 が挿入されるときは、着脱針 5 6 1 の先端で端部 1 6 5 A が押し広げられる。着脱針 5 6 1 の縮径部 5 6 1 A では、端部 1 6 5 A が復元して閉じて着脱針 5 6 1 に係合する。この状態の線バネ 1 6 5 の端部 1 6 5 A は、先端側の部材 6 2 2 の壁面に引っ掛かるので、着脱針 5 6 1 を引っ張っても線バネ 1 6 5 が着脱針 5 6 1 を係止する。したがって、着脱針 5 6 1 がケーシング 1 5 0 から外れることはない。線バネ 1 6 5 を先端側から挿入する構造にすることで、ケーシング 1 5 0 の先端側の部材 6 2 1 と基端側の部材 6 2 2 を一体構造にすることが可能になる。したがって、着脱針 5 6 1 を確実に収容することができる。

30

40

【 0 1 0 0 】

従来は、ケーシングを 2 部材から構成する際は、接着や超音波溶着で一体化させている

50

。この場合、接合部分で分離されると、着脱針 5 6 1 の先端側が露出して組織に接触してダメージを与える可能性がある。この実施態様では、ケーシング 1 5 0 を一体化して分離しない構造にしたので、線パネ 1 6 5 を着脱針 5 6 1 を受ける先端の開口側から、つぼめながら挿入して組み立て、アンダーカットになる部分で線パネ 1 6 5 を広げて抜けなくなる構造にしている。

【 0 1 0 1 】

カートリッジ 1 5 3 で組織を緊縛するときは、一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 を閉じ、曲針 1 2 0 を組織に穿通させる。図 4 8 に示すように、着脱針 5 6 1 が、手元側に向けて、かつケーシング 1 5 0 と同軸上に配置される。手元側でフックシース 2 1 を前進させると、図 4 9 に示すようにケーシング 1 5 0 内に着脱針 5 6 1 が挿入される。このとき、ス
10
ペーサ 6 0 1 に押されて一对のアーム 3 9 2 が閉じて凹部 2 0 2 を締め付けるので、ス
ペーサ 6 0 1 が落下したり、軸がずれたりしない。着脱針 5 6 1 が線パネ 1 6 5 によって係
止されたら、手元側でフックシース 2 1 を引き戻す。図 5 0 に示すように、着脱針 5 6 1
が曲針 1 2 0 から外れてケーシング 1 5 0 と共に、先端カバー 5 6 0 内に引き込まれる。

【 0 1 0 2 】

その後、一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 を開き、フックシース 2 1 を前進させる。図 5
0 に示すように、ケーシング 1 5 0 を先端カバー 5 6 0 より先に突出させたら、手元側の
フック操作部 1 4 を引いて、フック 5 8 1 を後退させる。縫合系 1 2 5 が引っ張られて、
組織を締め付ける。組織を締め付けた後は、フックシース 2 1 を後退させて、フック 5 8
1 を前進させてケーシング 1 5 0 を支持部材 5 9 1 から外す。フック 5 8 1 を支持部材 5
20
9 1 から突出させて縫合系 1 2 5 をフック 5 8 1 から外す。カートリッジ 1 5 3 が組織を
緊縛した状態で留置される。

【 0 1 0 3 】

(第 3 の実施態様)

図 5 2 に示すように、スコープホルダ 2 6 には、内視鏡操作部 4 A に装着される受け部
7 0 1 が設けられている。受け部 7 0 1 は、断面が略 C 字形を有し、鉗子栓部 4 B に合わ
せて切り欠き 7 0 2 が形成されている。スコープホルダ 2 6 を内視鏡 4 に装着するときは
、受け部 7 0 1 を内視鏡操作部 4 A に嵌めて、鉗子栓部 4 B を跨がせた結束バンド 7 0 3
で締め付ける。結束バンド 7 0 3 は、細長のバンド部 7 0 4 の一方の端部に係止ヘッド部
7 0 5 が一体に設けられている。バンド部 7 0 4 には、ラックが長さ方向に沿って配設さ
30
れている。結束バンド 7 0 3 は、受け部 7 0 1 の切り欠き 7 0 2 を挟んで配置される 2 つ
の取り付け部 7 0 7 , 7 0 8 のそれぞれに係止される。

【 0 1 0 4 】

一方の取り付け部 7 0 7 は、バンド部 7 0 4 は通すが、係止ヘッド部 7 0 5 は通さない
挿入部 7 0 7 A を有し、バンド部 7 0 4 のずれを防止する突起 7 0 7 B が設けられている
。図 5 3 に示すように、他方の取り付け部 7 0 8 は、バンド部 7 0 4 のずれを防止する突
起 7 0 8 A と、バンド部 7 0 4 を通す挿入部 7 0 8 B が設けられている。さらに、挿入部
7 0 8 B には、バンド部 7 0 4 のラックに係合するラチェット爪が設けられた係止部 7 0
8 C が固定されている。ラチェット爪は、バンド部 7 0 4 を挿入する方向にはラックを係
40
合せずに、バンド部 7 0 4 を引き戻す方向にはラックに係合する方向に形成されている。
このスコープホルダ 2 6 では、鉗子栓部 4 B を結束バンド 7 0 3 で締め付けて固定する
ようにしたので、内視鏡 4 の機種によらずにスコープホルダ 2 6 を取り付けられる。また、
結束バンド 7 0 3 で締め付けることで、縫合器 1 を内視鏡 4 に強固に固定できる。

【 0 1 0 5 】

この実施の形態の変形例について説明する。図 5 4 に示すスコープホルダ 2 6 は、受け
部 7 0 1 の取り付け部材 7 1 0 の構成が異なる。取り付け部材 7 1 0 は、係止部 7 0 8 D
を有する。係止部 7 0 8 D は、バンド部 7 0 4 の挿入方向と直交する方向にカットされ、
ラチェット爪 7 1 1 が露出している。内視鏡 4 にスコープホルダ 2 6 を取り付けるときは
、結束バンド 7 0 3 を取り付け部 7 0 7 から挿入し、バンド部 7 0 4 の他端を取り付け部
7 0 8 に通して引っ張る。スコープホルダ 2 6 を内視鏡 4 から取り外すときは、係止部 7
50

08Dに通されたバンド部704を図53に矢印で示す挿入方向と略直交する方向にスライドさせ、カットされた面からバンド部704を引き出す。結束バンド703の再利用が可能になる。

【0106】

また、図55に示す結束バンド712を用いても良い。結束バンド712は、バンド部704の端部に略V字の切り込み713が形成されている。内視鏡4にスコープホルダ26を取り付けるときは、結束バンド712を取り付け部707から挿入する。図56に示すように、バンド部704の切り込み713を挿入部707Aに引っかける。バンド部704の他端を取り付け部材710を通して引っ張る。スコープホルダ26を内視鏡4から取り外すときは、係止部708Dに通されたバンド部704をスライドさせてバンド部704を引き出す。取り付け部707側は、切り欠き513を引っかけたただけなので、結束バンド712は簡単に外れる。結束バンド712は、再利用できる。

10

【0107】

また、図57に示すように、受け部701の切り欠き702の周縁から弾性変形可能なロック部715を一体に延設させても良い。ロック部715は、鉗子栓部4Bに係止する爪715Aが突設されており、爪715Aの係脱を操作するレバー715Bが一体に設けられている。内視鏡4に装着するときには、レバー715Bを押してロック部715を変形させて爪715Aを開く。この状態で受け部701を内視鏡4に取り付けたら、レバー715Bを離す。ロック部715が復元して爪715Aが鉗子栓部4Bに係止し、スコープホルダ26が固定される。レバー操作によるワンタッチでスコープホルダ26を内視鏡4に取り付けられる。なお、ロック部715は、受け部701と別体で構成しても良い。

20

【0108】

(第4の実施態様)

図58に示すように、2つのコイルシース41, 42と内視鏡4の内視鏡挿入部5とを束ねる弁体721は、第1の実施態様の弁体50に比べて大径の貫通孔722を有する。内視鏡挿入部5を通したときに、弁体721の内周面に接触し難くすることで内視鏡4を挿通させ易くなる。また、弁体721の圧入部723の径を第1の実施態様に比べて小さくしてある。内視鏡4を通して圧入部723が潰されても、内視鏡4との接触面積が小さくなるので、内視鏡4を挿通させ易くなる。この弁体721によれば、内視鏡4を挿通する作業が楽になる。

30

【0109】

また、弁体721をオーバーチューブ6に挿入するときの摺動抵抗を小さくするために、弁体721の外周の圧入部724の半径を小さくした。オーバーチューブ6内で圧入部724が潰されても接触面積を小さくできるので、挿入し易くなる。なお、これら圧入部724の大きさは、気密保持と摺動性のバランスが良好になる大きさに設定してある。

さらに、弁体721をオーバーチューブ6に挿入するときの摺動抵抗を小さくするために、弁体721を構成するゴムの硬度を例えば従来の50°から40°に落としている。オーバーチューブ6に挿入するのに必要な力量を低減でき、処置時間の削減や、作業ストレスの軽減ができる。

【0110】

40

(第5の実施態様)

図59(a)及び図60にカートリッジの変形例を示す。また、図61にこのカートリッジと共に使用されるフックを示す。

カートリッジ751は、ケーシング150に縫合系125が通されており、縫合系125に着脱針561が取り付けられている。縫合系125は、基端側の部材621Aの孔190内でブレーキ部191に通された後に、引き出され、ケーシング150外で折り返されて再び部材621A内に引き込まれており、これによって縫合系125のループ125Aを形成している。ケーシング150内に引き込まれた縫合系125の端部は、孔190内に収容されたブレーキ部191にカシメ固定されている。さらに、結び目126を形成することで、抜け止めされている。縫合系125を固定する手段は、カシメ固定と結び目

50

1 2 6 のどちらか一方でも良い。

このカートリッジ 7 5 1 では、縫合系 1 2 5 のループ 1 2 5 A が部材 6 2 1 A 内まで延びているので、部材 6 2 1 A から延出する縫合系 1 2 5 が見かけ上 2 本になる。

【 0 1 1 1 】

図 6 1 に示すフック 5 8 1 A は、縫合系 1 2 5 を通す部分の基端が先端に向かってせり出した、いわゆるオーバハング形状になっていないので、フック 5 8 1 A を前進させると、縫合系 1 2 5 がフック 5 8 1 A とシース 2 1 の隙間に逃げて、フック 5 8 1 A のみが前進する。フック 5 8 1 A をさらに前進させてブレーキ部 1 9 1 に突き当てると、ケーシング 1 5 0 を確実に離脱させられる。なお、組織を緊縛するときは、図 6 2 に示すように、フック 5 8 1 A を後退させる。フック 5 8 1 A に縫合系 1 2 5 のループ 1 2 5 A が引っ掛かるので、縫合系 1 2 5 を引き絞ることができる。

10

このようなフック 5 8 1 A を用いると、ケーシング 1 5 0 を直接に押せるので、ケーシング 1 5 0 を確実に押し出すことができる。

【 0 1 1 2 】

図 5 9 (a) に示す例では、ケーシング 1 5 0 の孔 1 9 0 内の軸線方向に結び目 1 2 6 を収容可能な空間 1 9 0 A を設けているが、先端側の空間 1 9 0 A を省略しても良い。この場合、図 5 9 (b) に示すように、結び目 1 2 6 は、手元側に折り返されて孔 1 9 0 内に収容される。

【 0 1 1 3 】

(第 6 の実施態様)

20

図 6 3 には、内視鏡用処置具である縫合器 8 0 1 (アプリケータ) の処置部 8 0 7 の断面が示されている。なお、ケーシング 1 5 0 の保持構造は、第 2 の実施態様が使用できる。

図 6 3 及び図 6 4 に示すように、処置部 8 0 7 は、先端カバー 8 1 0 内に第一の鉗子部材である鉗子部材 1 1 5 を回動させる第一のリンク 8 1 1 と、第二の鉗子部材である鉗子部材 1 3 1 を回動させる第二のリンク 8 1 2 とが設けられている。

【 0 1 1 4 】

第一のリンク 8 1 1 は、リンク部材 1 1 1 にピン 8 2 1 で連結ロッド 8 2 2 が進退自在に連結される。連結ロッド 8 2 2 は、入力部材であるロッド 1 0 0 と平行に延び、先端カバー 8 1 0 に支持されている。連結ロッド 8 2 2 の基端部は、連結ロッド 8 2 2 が挿通される第一の接続部 8 2 3 になっている。第一の接続部 8 2 3 は、内部に 2 枚の制御板 8 2 4 A , 8 2 4 B がロッド 1 0 0 の進退方向に前後して配置されている。これら制御板 8 2 4 A , 8 2 4 B は、第一の接続部 8 2 3 に設けられた 2 つのスリット 8 2 5 に傾倒自在に 1 つずつ挿入されている。各制御板 8 2 4 A , 8 2 4 B には、孔 8 2 6 が 1 つずつ形成されており、各孔 8 2 6 にロッド 1 0 0 が通されている。さらに、ロッド 1 0 0 に通されたコイルバネ 8 2 7 で制御板 8 2 4 A , 8 2 4 B 間を押圧させており、側面視でスリット 8 2 5 側が近接し、反対側が離れるように傾斜させてある。孔 8 2 6 は、制御板 8 2 4 A , 8 2 4 B が傾斜した状態ではロッド 1 0 0 に係合し、制御板 8 2 4 A , 8 2 4 B が軸線に垂直に立てられたときにはロッド 1 0 0 との間にクリアランスを形成できる大きさである。先端側の制御板 8 2 4 A は、スリット 8 2 8 を通して反対側に突出している。

30

40

【 0 1 1 5 】

第二のリンク 8 1 2 は、リンク部材 1 1 2 にピン 8 3 1 で連結ロッド 8 3 2 が進退自在に連結される。連結ロッド 8 3 2 は、ロッド 1 0 0 に対して第一のリンク 8 1 1 とは反対側で、ロッド 1 0 0 と平行に先端カバー 8 1 0 に支持されている。連結ロッド 8 3 2 は、第一のリンク 8 1 1 の第一の接続部 8 2 3 より先端側において、第二の接続部 8 3 3 を形成している。第二の接続部 8 3 3 は、ロッド 1 0 0 が進退自在に通されており、内部に 2 枚の制御板 8 3 4 A , 8 3 4 B がロッド 1 0 0 の進退方向に前後して配置されている。先端側の制御板 8 3 4 A は、第一のリンク 8 1 1 の制御板 8 2 4 A , 8 2 4 B に対して、軸線回りに 9 0 ° 回転した方向に挿入され、第二の接続部 8 3 3 に形成された不図示のスリットに傾倒自在に通されている。制御板 8 3 4 B は、制御板 8 2 4 A , 8 2 4 B に対して

50

軸線回りに約 180° 回転した方向から挿入され、第二の接続部 833 のスリット 835 に傾倒自在に支持されている。各制御板 834A, 834B の孔 836 には、ロッド 100 が通されており、ロッド 100 に通されたコイルバネ 837 で互いに離れる方向に付勢されている。孔 836 は、制御板 834A, 834B が傾斜した状態でロッド 100 に係合し、制御板 834A, 834B が軸線に垂直に立てられたときにはロッド 100 との間にクリアランスを形成できる大きさである。制御板 834B は、スリット 838 を通して反対側に突出している。

【0116】

また、ロッド 100 よりもフックシース 21 側には、ロックアーム 841 が略平行に配置されている。ロックアーム 841 は、ピン 132 を長孔 842 に通して揺動自在に先端カバー 810 に支持されている。ロックアーム 841 は、連結ロッド 832 の第二の接続部 833 に先端側から係合可能な突起 843 と、制御板 834A に係合可能なラック 844 とを有し、ラック 864 の先の端部がロッド 100 に向かって鉤状に突出している。このロックアーム 841 は、長孔 842 と突起 843 の間で押さえバネ 845 によって先端がロッド 100 に向かう方向に付勢されている。

【0117】

なお、先端カバー 830 は、第二の接続部 833 の先端側に制御板 834A を当接可能な突き当て部 851 が設けられている。また、図 63 に示す初期位置で、制御板 834B より基端側に、制御板 834B で連結ロッド 822 から突出する部分を当接可能な突き当て部 851 が設けられている。さらに、ロッド 100 の基端付近には、制御板 824B を当接可能な突き当て部 853 が設けられている。また、ロックアーム 841 が乗り上げ、制御板 824A とロックアーム 841 の間隔を開ける乗り上げ部 854 が設けられている。

【0118】

この縫合器 801 の動作について説明する。

開いた一对の鉗子部材 115, 131 を閉じるときは、ロッド 100 を後退させる。それぞれのリンク 811, 812 は、基端側の制御板 824B, 834B が斜めになることでロッド 100 に連結される。したがって、図 65 に示すように、ロッド 100 を引くに連れて一对の鉗子部材 115, 131 が閉方向に回転する。なお、ロックアーム 841 は、第二のリンク 812 の連結ロッド 822 が引き込まれることで、突起 843 と連結ロッド 822 の係合が外れる。押さえバネ 845 の付勢によって、ロックアーム 841 は、縫合器 801 の基端に向かう近位端側がロッド 100 に向けて回転する。しかしながら、ロックアーム 841 のラック 844 の向きは逃げる方向に形成してあるため、押さえバネ 845 の付勢でもロックアーム 841 が回転し、この方向に移動する制御板 824A には、係止しない。

【0119】

図 66 に示すように、一对の鉗子部材 115, 131 が初期状態に対してそれぞれ 90° 回転したところで、第二のリンク 812 の制御板 834B が先端カバー 810 の突き当て部 852 に当接する。制御板 834B は、突き当て部 852 に押されてコイルバネ 837 に抗して略水平に戻される。その結果、第二のリンク 812 とロッド 100 の連結が解消される。図 67 に示すように、ロッド 100 をさらに引くと、ロッド 100 に連結された鉗子部材 131 が回転せずに、鉗子部材 115 のみが回転する。

【0120】

図 68 に示すように、鉗子部材 115, 131 が閉じると、第一のリンク 811 の制御板 824B が突き当て部 853 に当接する。制御板 824B は、突き当て部 853 に押されてコイルバネ 827 に抗して略水平に戻される。その結果、第一のリンク 811 とロッド 100 の連結が解消される。この位置は、ロッド 100 が最も引かれた位置に相当する。同時に、制御板 824A は、ロックアーム 841 をロッド 100 が後退するときの移動方向に引っ掛けて移動させるので、ロックアーム 841 は乗り上げ部 854 に乗り上げて、制御板 824A が移動してもラチェット爪 844 と干渉しない状態が保持される。

【 0 1 2 1 】

一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 が閉じた状態からロッド 1 0 0 を前進させると、第二のリンク 8 1 2 は先端側の制御板 8 3 4 A とロッド 1 0 0 の係合によってロッド 1 0 0 に連動し、鉗子部材 1 3 1 が開く。鉗子部材 1 3 1 が全開になる直前にロックアーム 8 4 1 は、連結ロッド 8 2 2 に乗り上げつつ、かつ押されて先端に向けて移動する。同時に、第一のリンク 8 1 1 は、ロックアーム 8 4 1 で傾斜させられた先端側の制御板 8 2 4 A とロッド 1 0 0 の係合によってロッド 1 0 0 に連動するので、鉗子部材 1 1 5 が開く。図 6 9 に示すように、鉗子部材 1 3 1 が 90° 回転して開いたところでは、制御板 8 3 4 A が先端側の突き当て部 8 5 1 に当接し、コイルバネ 8 3 7 に抗して略垂直に押し戻される。したがって、以降は、ロッド 1 0 0 を前進させても鉗子部材 1 3 1 は移動しない。鉗子部材 1 1 5 は、第一のリンク 8 1 1 が係合状態を保つので、90° を越えて約 180° まで開く。

10

【 0 1 2 2 】

ここで、図 6 7 に示す位置からロッド 1 0 0 を途中で押し戻すと、鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 を順番に開くことができる。図 6 5 に示すように、ロックアーム 8 4 1 のラック 8 4 4 が第一のリンク 8 1 1 の制御板 8 2 4 A に係合して制御板 8 2 4 A を水平にする。その結果、第一のリンク 8 1 1 とロッド 1 0 0 の連結が解消される。鉗子部材 1 1 5 は開かずに、鉗子部材 1 3 1 のみが開く。図 7 1 に示すように、鉗子部材 1 3 1 が 90° 開いたときに、制御板 8 3 4 A が突き当て部 8 5 1 に当接して第二のリンク 8 1 2 とロッド 1 0 0 の連結が解消される。

20

【 0 1 2 3 】

この実施態様では、1つのロッド 1 0 0 に対して、2つの接続部 8 2 3 , 8 3 3 を切り離し可能に接続し、ロッド 1 0 0 の進退方向に接続を断続させるポイントを各接続部 8 2 3 , 8 3 3 ごとに設けたので、鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 を独立に回動可能に構成したので、組織をつかみ直したり、刺入し直したりでき、狙った組織を確実に掴める。

【 0 1 2 4 】

図 7 2 から図 7 5 を参照して、一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 の開閉動作のバリエーションを説明する。なお、各図において横軸は時間を示し、縦軸は開状態からの鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 の回転角度とロッド 1 0 0 のストローク量を示す。ライン S 1 は、ロッド 1 0 0 のストローク量の変化の軌跡を示し、数字が大きいほど、手元側に引き戻したことになる。ライン S 2 はロッド 1 0 0 のストローク量に応じて変化する鉗子部材 1 1 5 の回転角度の軌跡を示す。ライン S 3 は、ロッド 1 0 0 のストローク量に応じて変化する鉗子部材 1 3 1 の回転角度の軌跡を示す。ライン S 2 , S 3 で示す回転角度は、各鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 が完全に開いた位置を 0° にしている。

30

【 0 1 2 5 】

図 7 2 は、ライン S 1 に示すようにロッド 1 0 0 を最も前進させた位置から最も後退させた位置まで移動させ、かつ再び前進させた。ライン S 2 に示すように、鉗子部材 1 1 5 は、ロッド 1 0 0 に常に連動して動いた。ライン S 3 に示すように、鉗子部材 1 3 1 は、90° 以上は回転しなかった。

【 0 1 2 6 】

図 7 3 では、ロッド 1 0 0 を最も前進させた位置から引き戻し、一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 が 90° 閉じたところで、ロッド 1 0 0 を前進させた。ロッド 1 0 0 を前進させるときには、鉗子部材 1 1 5 は停止し、鉗子部材 1 3 1 はロッド 1 0 0 に対応して開いた。その後、ロッド 1 0 0 を引くと、一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 が共に閉方向に回動し、それぞれ 180°、90° で停止した。

40

【 0 1 2 7 】

図 7 4 では、ロッド 1 0 0 を最も前進させた位置から引き戻し、鉗子部材 1 1 5 が 90° を越えて 135° 回転したところで、ロッド 1 0 0 を前進させた。ロッド 1 0 0 の移動に伴って鉗子部材 1 3 1 は開いたが、鉗子部材 1 1 5 は停止した。再びロッド 1 0 0 を引き戻すと、一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 が閉じた。

50

【 0 1 2 8 】

図 7 5 では、ロッド 1 0 0 を最も前進させた位置から引き戻し、90°に至る前にロッド 1 0 0 の移動方向を前進に切り換えた。ロッド 1 0 0 の移動に伴って鉗子部材 1 3 1 は開いたが、鉗子部材 1 1 5 は停止する。再びロッド 1 0 0 を後退させると、一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 が閉じた。

【 0 1 2 9 】

このような動作の例として、図 7 3 に対応する動作を図 7 6 から図 8 1 に具体的に示す。図 7 6 に示すように、開口の一方の側の組織に一方の鉗子部材 1 1 5 に取り付けられた曲針 1 2 0 が刺入し始める。図 7 7 に示すように、創傷部 T 1 の一方の組織が一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 によって手繰りよせられ把持され、曲針 1 2 0 が組織を穿通する。この状態からロッド 1 0 0 を先端方向に移動させると、鉗子部材 1 1 5 を回動させるリンクとロッド 1 0 0 の係合が解除されるので、鉗子部材 1 3 1 のみが開く。図 7 8 に示すように、鉗子部材 1 3 1 が開くが、曲針 1 2 0 は組織を穿通したままである。縫合器 8 0 1 を移動させ、図 7 9 に示すように、創傷部 T 1 の反対側の組織に鉗子部材 1 3 1 を食い込ませる。ロッド 1 0 0 を基端方向に移動させると、曲針 1 2 0 側の鉗子部材 1 1 5 が停止したまま、鉗子部材 1 3 1 が閉じる。図 8 0 に示すように、鉗子部材 1 3 1 で手繰りよせられた組織が曲針 1 2 0 に穿通される。さらに、ロッド 1 0 0 を前進させると、図 8 1 に示すように、鉗子部材 1 1 5 側のリンクが接続され、一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 が閉じる。

【 0 1 3 0 】

図 7 3 や図 7 5 では、回動可能範囲が大きい方の鉗子部材 1 1 5 を 90°で停止させた状態で、回動可能範囲が小さい方の鉗子部材 1 3 1 を回動させることができる。曲針 1 2 0 を刺入し直すときに有効である。図 7 3 の時間 3 から時間 5 の間や、図 7 5 の時間 4 から時間 7 の間のように、一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 を開くようにロッド 1 0 0 を移動させたとき、回動範囲の大きい方の鉗子部材 1 1 5 は、回動範囲の小さい鉗子部材 1 3 1 が全開するまでは、停止している。

【 0 1 3 1 】

図 7 3 や図 7 5 では、回動可能範囲が大きい方の鉗子部材 1 1 5 を停止させた状態で、回動可能範囲が小さい方の鉗子部材 1 3 1 を開くことができる。鉗子部材 1 3 1 はチャージ用パネ 5 7 7 で付勢されることで組織を掴んでいるので、一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 を開くと、鉗子部材 1 3 1 より先に鉗子部材 1 1 5 が開いてしまい曲針 1 2 0 が抜けてしまうことがある。このような場合に、鉗子部材 1 1 5 を組織に刺入した状態で鉗子部材 1 3 1 を開くことができる。このように、一对の鉗子部材 1 1 5 , 1 3 1 をロッド 1 0 0 で独立に動作させることが可能になると、鉗子部材 1 1 5 に一度組織を穿刺させた後に、そのまま鉗子部材 1 3 1 のみ開いて再度別の組織も含めて咬み合わせて穿刺することができる。また、このような構成により、狙った位置で狙った運針が可能になる。

【 0 1 3 2 】

(第 7 の実施態様)

図 8 2 及び図 8 3 に示す装着装置 9 0 1 は、2 枚のベースプレート 9 0 2 , 9 0 3 を張り合わせた内部に、カートリッジ 1 5 3 が収容されている。装着装置 9 0 1 は、細長の針保持部 9 1 1 と、ケーシング保持部 9 1 2 とを有し、針保持部 9 1 1 とケーシング保持部 9 1 2 がアーム部 9 1 3 で連結されている。この装着装置 9 0 1 は、図 8 2 に矢印で示す方向から縫合器 1 を装着して使用する。

【 0 1 3 3 】

ケーシング保持部 9 1 2 には、一对のロック部材 9 2 1 , 9 2 2 が開閉自在に取り付けられている。ロック部材 9 2 1 , 9 2 2 の端部には、突起 9 2 1 A , 9 2 2 A が形成されている。これら突起 9 2 1 A , 9 2 2 A は、縫合器 1 の先端カバー 8 0 のガイド孔 8 0 C に挿入される。ガイド孔 8 0 C が一方の側面のみに形成されている場合には、対応するロック部材 9 2 1 , 9 2 2 のみに突起が形成される。

【 0 1 3 4 】

図 8 4 及び図 8 5 に示すように、ベースプレート 9 0 3 は、針保持部 9 1 1 を形成するプレート 9 3 1 が図中に矢印で示す縫合器 1 の挿入方向に略沿って細長に延びている。その端部には、曲針 1 2 0 を受け入れ可能な受け入れ部 9 3 2 が凹設されている。受け入れ部 9 3 2 は、曲針 1 2 0 を受け入れ易いように、開口幅が徐々に広がっている。受け入れ部 9 3 2 の奥には、着脱針 5 6 1 が収容されている。受け入れ部 9 3 2 には、縫合系 1 2 5 を引き出すための切り欠き 9 3 2 A が形成されている。着脱針 5 6 1 を弾性的に支持するために、プレート 9 3 1 には、ステー 9 3 3 が着脱針 5 6 1 に直交する方向に設けられている。さらに、着脱針 5 6 1 は、プレート 9 3 1 に装着された針ホルダ 9 3 5 に支持されている。針ホルダ 9 3 5 は、支持部 9 3 5 A で片持ち支持されており、曲針 1 2 0 を受け入れ可能に、かつ着脱針 5 6 1 を芯出しして支持している。

10

【 0 1 3 5 】

プレート 9 3 1 の端部には、アーム部 9 1 3 を形成するプレート 9 4 0 が一体に、かつプレート 9 3 1 と直交する方向に延びている。プレート 9 4 0 の端部には、ケーシング保持部 9 1 2 を形成するプレート 9 4 1 が一体に接続されている。

プレート 9 4 1 は、スライド溝 9 4 3 が矢印の方向に沿って設けられている。スライド溝 9 4 3 には、ケーシング 1 5 0 を収容するホルダ 9 4 2 が配置される。スライド溝 9 4 3 の途中には、係止溝 9 4 4 がスライド溝 9 4 3 の長さ方向と略直交する方向に凹設されている。また、プレート 9 4 1 には、縫合器 1 を案内するためのガイド片 9 4 5 と、鉗子部材 1 3 1 を弾性的に押圧するアーム 9 4 6 が一体に延設されている。略中央に設けられた軸 9 4 7 には、ロック部材 9 2 2 が回転自在に支持される。プレート 9 4 1 は、プレート 9 3 1 と略平行に延びており、それぞれのプレート 9 3 1 , 9 4 1 の近接する端部にガイド片 9 3 1 A , 9 3 1 B , 9 4 1 A が立設されている。

20

【 0 1 3 6 】

ベースプレート 9 0 2 は、針保持部 9 1 1 を構成するプレート 9 4 8 と、ケーシング保持部 9 1 2 を構成するプレート 9 4 9 と、アーム部 9 1 3 を構成するプレート 9 5 0 とを有する。ベースプレート 9 0 2 の内面の構成は、ベースプレート 9 0 3 と略同じ構成になっている。ただし、ベースプレート 9 0 2 には、ステー 9 3 3 は設けられていない。また、ガイド片 9 3 1 A , 9 3 1 B をスライド自在に受け入れる溝がプレート 9 0 3 に設けられ、ガイド片 9 4 1 A をスライド自在に受け入れる溝がプレート 9 4 8 に形成されている。

30

【 0 1 3 7 】

図 8 6 に示すように、ホルダ 9 4 2 は、ケーシング 1 5 0 を収容可能な本体部 9 5 1 にシリンダ 9 5 2 が回転可能に挿入されている。

ホルダ 9 4 2 の本体部 9 5 1 には、ケーシング 1 5 0 が挿入されている。本体部 9 5 1 は、弾性変形可能な一对のアーム 9 5 3 でケーシング 1 5 0 を係止されており、ケーシング 1 5 0 の基端の一部がホルダ 9 4 2 の外に露出している。本体部 9 5 1 の外周には、突部 9 5 1 A がフランジ状に設けられており、この突部 9 5 1 A に突き当てるように系ホルダ 9 5 5 が装着されている。

【 0 1 3 8 】

図 8 6 及び図 8 7 に示すように、系ホルダ 9 5 5 は、断面が略 C 字形を有し、一部がシリンダ 9 5 2 に合わせて円弧状に凹設されている。この円弧状の曲面 9 5 5 A から内周面にかけて、縫合系 1 2 5 を通す溝 9 5 6 が形成されている。また、中心軸を基準にして曲面 9 5 5 A に対して反対側には、ケーシング 1 5 0 に略沿って延びるガイド部 9 5 7 が延設されている。ガイド部 9 5 7 の外周の肩部 9 5 7 A には、縫合系 1 2 5 が巻き回される。

40

【 0 1 3 9 】

図 8 6 及び図 8 8 に示すように、縫合系 1 2 5 は、ケーシング 1 5 0 から引き出され、ケーシング 1 5 0 の外周に 1 重に巻き回される。ループ 1 2 5 A は、系ホルダ 9 5 5 のガイド部 9 5 7 の肩部 9 5 7 A に引き回された後に、溝 9 5 6 を通してからシリンダ 9 5 2 に巻き掛けられる。ループ 1 2 5 A の途中には、シリンダ 9 5 2 に引っかける結び目 1 2

50

５Ｃが形成されている。

シリンダ９５２は、溝９６１が円筒の中央に向かって形成されている。この溝９６１は、縫合糸１２５を１本挿通可能であるが、結び目１２５Ｃは通過不能な幅を有する。シリンダ９５２は、本体部９５１内に収容された不図示のネジリコイルバネで軸線回りに回転するように付勢されている。図８６に示すように、シリンダ９５２は、その一部が本体部９５１の端部から突出しており、突出した部分９５２Ａには、径方向外側に膨出するストッパ９６２が設けられている。ストッパ９６２は、ベースプレート９０２側の係止溝９４４内に挿入される。

【０１４０】

ホルダ９４２の長さは、ベースプレート９０２のスライド溝９４３の長さに比べて小さい。アーム部９１３側の端部とホルダ９４２の間には、コイルスプリング９６５が架け渡されており、ホルダ９４２は、プレート９４０側に常に付勢されている。しかしながら、初期状態ではストッパ９６２を係止溝９４４に係止させるので、ホルダ９４２がプレート９４０側に引き寄せられることはない。

【０１４１】

図８９に示すように、カートリッジ１５３を装着するときは、一對の鉗子部材１１５，１３１を開いた状態で、フックシース２１（留置具２０の非処置側を牽引する牽引部材を収容しているシース）を前進させて、ケーシング支持部８６内の先端爪部２１１（図１０参照）を先端に突出させる。

図９０及び図９１に示すように、処置部７を装着装置９０１に押し付けると、ロック部材９２１，９２２の突起９２１Ａ，９２２Ａが縫合器１の先端カバー８０のガイド溝８０Ｃに嵌る。

【０１４２】

このとき鉗子部材１１５は、曲針１２０が針保持部９１１の受け入れ部９３２に入り込む。受け入れ部９３２は、奥に進むに従って開口径が小さくなるような円錐台形状を有するので、曲針１２０と受け入れ部９３２との間に微小な位置ずれがあった場合でも、曲針１２０は、受け入れ部９３２のテーパに倣って着脱針５６１に導かれる。曲針１２０は、針ホルダ９３５を押し退けながら、針ホルダ９３５で芯出しされた着脱針５６１に嵌入し始める。曲針１２０に押し退けられることで針ホルダ９３５は、片持ちされている部分９３５Ａを支点として、ステー９３３を越えて移動し、曲針１２０の移動経路から退避する。このとき、ステー９３３の先端が針ホルダ９３５に当接して針ホルダ９３５が着脱針５６１側に戻らないように押さえ付ける。

【０１４３】

ここで、着脱針５６１は、受け入れ部９３２の開口端寄りに支持されているので、曲針１２０は着脱針５６１を押し込みながら嵌着する。針保持部９１１は、アーム部９１３が弾性変形することでケーシング保持部９１２に対して自由に移動できるが、ベースプレート９０３側のガイド片９３１Ａ，９３１Ｂ，９４１Ａは、ベースプレート９０２側の溝に沿ってしかスライドできないので、針保持部９１１の移動方向は縫合器１の挿入方向のみに規制される。したがって、曲針１２０の先端の軸線と着脱針５６１の軸線とがずれることなく、確実に装着される。

【０１４４】

一方、鉗子部材１３１は、ケーシング保持部９１２のアーム９４６に突き当たる。アーム９４６によって鉗子部材１３１が開方向に付勢される。これによって、鉗子部材１３１に遊びや、製造誤差があった場合でも、一對の鉗子部材１１５，１３１がカートリッジ１５３の装着に適した状態に強制的に開かれる。

【０１４５】

図９２に示すように、フック２１２を前進させて、ケーシング１５０をホルダ９４２内に押し込む。ケーシング１５０が完全に押し込まれると、ケーシング１５０の外周に巻きまわされていた縫合糸１２５のループ１２５Ａが余るので、シリンダ９５２がネジリコイルバネによって本体部９５１に対して回転する。ループ１２５Ａがシリンダ９５２に巻き

10

20

30

40

50

取られることで、縫合系 1 2 5 が引っ張られてフック 2 1 2 に巻き付く。

フック 2 1 2 を引き戻すと、縫合系 1 2 5 が溝 9 6 1 に引っ掛かっていることから、糸ホルダ 9 5 5 が縫合器 1 に引き寄せられる。ホルダ 9 4 2 は、ストッパ 9 6 2 が係止溝 9 4 4 に引っ掛かっており、かつコイルスプリング 9 6 5 で反対側に付勢されている。このため、図 9 3 に示すように、糸ホルダ 9 5 5 のみが移動する。糸ホルダ 9 5 5 に引っ張れるようにして縫合系 1 2 5 がシリンダ 9 5 2 から抜ける。

【 0 1 4 6 】

シリンダ 9 5 2 は、縫合系 1 2 5 が外れることで、さらに回転し、本体部 9 5 1 から突出する部分 9 5 2 A に設けられたストッパ 9 6 2 が係止溝 9 4 4 から外れる。図 9 4 に示すように、コイルスプリング 9 6 5 が短縮し、ホルダ 9 4 2 がスライド溝 9 4 3 に沿って移動する。フック 2 1 2 は移動しないので、フック 2 1 2 に巻き付いた縫合系 1 2 5 にテンションがかかる。フック 2 1 2 を引き戻すと、図 9 5 に示すように、縫合系 1 2 5 を介してホルダ 9 4 2 が引っ張られる。フック 2 1 2 を引っ張る力と、コイルスプリング 9 6 5 の引っ張り力がホルダ 9 4 2 のアーム 9 5 3 (図 8 6 参照) に作用する。フック 2 1 2 を所定長引いてケーシング 1 5 0 がケーシング支持部 8 6 に引き込まれると、ケーシング 1 5 0 と共にホルダ 9 4 2 が縫合器 1 側に移動する。この位置には、アーム 9 5 3 が開くことができる空間が確保されているので、アーム 9 5 3 がケーシング 1 5 0 から外れ、ケーシング 1 5 0 がホルダ 9 4 2 から離脱してケーシング支持部 8 6 内に収容される。ロック部材 9 2 1 , 9 2 2 を開いて縫合器 1 を後退させて図 9 6 に示すように装着装置 9 0 1 から引き離すと、カートリッジ 1 5 3 の装着が終了する。

【 0 1 4 7 】

この実施態様では、装着装置 9 0 1 を使用することで、カートリッジ 1 5 3 の装着が容易になる。また、装着装置 9 0 1 は、フック 2 1 2 に縫合系 1 2 5 が巻き付いた後に、ホルダ 9 4 2 がコイルスプリング 9 6 5 の付勢によって引っ張れるので、フック 2 1 2 に巻き付いた縫合系 1 2 5 にテンションをかけた状態で、縫合系 1 2 5 を縫合器 1 内に引き込むことができる。このため、フック 2 1 2 から縫合系 1 2 5 が外れることがなく、カートリッジ 1 5 3 を確実に装着できる。なお、この装着装置 9 0 1 は、縫合器 5 0 1 にも使用できる。

【 0 1 4 8 】

(第 8 の実施態様)

図 9 7 に示す装着装置 1 0 0 1 は、2 枚のベースプレート 1 0 0 2 , 1 0 0 3 を張り合わせた内部に、カートリッジ 1 5 3 が収容されている。図 9 8 に示すように、装着装置 1 0 0 1 の内部には、溝 1 0 0 9 が形成されており、ここにロッド 1 0 1 0 が長さ方向に進退自在に収容されている。ロッド 1 0 1 0 の先端には、係止部材 1 0 7 1 が固定されており、係止部材 1 0 7 1 をケーシング 1 5 0 に挿入することでケーシング 1 5 0 を保持する。係止部材 1 0 7 1 は、ケーシング 1 5 0 が軽い圧入状態になるようなゴム軸を用いることで抜け易くなっている。ロッド 1 0 1 0 の外周には、コイルバネ 1 0 1 2 が巻き回されている。コイルバネ 1 0 1 2 の一端は、溝 1 0 0 9 の端に係止されている。コイルバネ 1 0 1 2 の他端は、ロッド 1 0 1 0 に固定されている。ロッド 1 0 1 0 は、コイルバネ 1 0 1 2 が所定長に圧縮される位置で突起 1 0 1 5 により係止されている。したがって、コイルバネ 1 0 1 2 が圧縮された分だけロッド 1 0 1 0 が図 9 8 の矢印方向に付勢されている。突起 1 0 1 5 は、ベースプレート 1 0 0 2 に一体に設けられたボタン 1 0 1 4 から延設されている。ボタン 1 0 1 4 は、ベースプレート 1 0 0 2 の面に直交する方向に押圧可能であり、ボタン 1 0 1 4 が押されると突起 1 0 1 5 も同じ方向に移動する。

【 0 1 4 9 】

ベースプレート 1 0 0 2 には、受け部 1 0 1 6 がさらに設けられている。受け部 1 0 1 6 は、着脱針 5 6 1 を芯出ししつつ保持可能で、曲針 1 2 0 を受け入れ可能に開口端側の幅が広がっている。受け部 1 0 1 6 の反対側のベースプレート 1 0 0 2 の端部には、アーム 1 0 1 7 が突設されている。

なお、ベースプレート 1 0 0 3 は、突起 1 0 1 3、ボタン 1 0 1 4 を有しない他は、ベ

10

20

30

40

50

ースプレート 1002 と略同じ構成である。

【0150】

係止部材 1071 にカートリッジ 153 のケーシング 150 を嵌合させると、図 99 に示すように、ケーシング 150 がロッド 1010 に支持される。受け部 1016 には着脱針 561 が装着される。縫合系 125 は、ベースプレート 1002, 1003 の隙間を通して引き回される。

【0151】

カートリッジ 153 を縫合器 1 に装着するときは、フック 212 にループ 125A を引っかけてからボタン 1014 を押す。図 100 に示すように、突起 1015 がロッド 1010 から外れ、ロッド 1010 が縫合器 1 から離れる方向に移動する。このとき、縫合系 125 が引っ張られ、フック 212 とループ 125A の間にテンションがかかる。コイルバネ 1012 の作用によって、フック 212 からループ 125A が外れない。曲針 120 は、受部 1016 に進入して着脱針 561 に嵌合する。鉗子部材 131 は、アーム 1017 に突き当たって押圧されるので、一对の鉗子部材 115, 131 は完全に開いた状態になる。

【0152】

フック 212 を引くと、縫合系 125、ケーシング 150 を介してロッド 1010 が引き寄せられる。図 101 に示すように、コイルバネ 1012 が圧縮されて、ロッド 1010 が突出し、ケーシング 150 が先端カバー 80 の中のケーシング保持部に引き込まれる。この後、縫合器 1 を引き離すと、ケーシング 150 と係止部材 1011 の係合が解消され、カートリッジ 153 が縫合器 1 に受け渡される。

このとき、フック 212 が自然に引き戻されるように、バネ等の弾性部材を使用すると、操作部 2 側で指掛け用のリング 17 を基端側で引く操作が不要になる。図 102 に示すように、操作部 2 で、フック操作ワイヤ 18 を覆う補強パイプ 1021 の外周にバネ 1022 を配置し、フック操作部 14 を基端方向に付勢する。操作部 2 をこのような構成すると、実施態様に示される装着装置 1001 を用いずにカートリッジ 153 を装着する場合でも操作が楽になる。

【0153】

この実施態様では、フック 212 に最初にループ 125A を引っ掛けて、コイルバネ 1012 の力を利用してテンションをかけながらカートリッジ 153 を縫合器 1 に装着できるので、フック 212 からループ 125A が外れずに確実に装着できる。ボタン操作でテンションをかけることのできる、ゴム手袋をした状態でも簡単に操作できる。

【0154】

ここで、変形例を図 103 に示す。装着装置 1101 は、ロッド 1010 が進退自在に配置されている。カートリッジ 153 を装着するときは、フック 212 にループ 125A を引っかけてから、フック 212 を引き戻す。ロッド 1010 の引き摺り抵抗によって縫合系 125 にテンションがかかる。このような装着装置 1101 では、簡単な構成でカートリッジ 153 を縫合器 1 に装着することが可能になる。

【0155】

以上、望ましい実施態様を説明したが、本発明は上記の実施態様に限定されることはない。例えば、実施態様では、柔軟性を有する挿入部を備えた軟性内視鏡用として記載されているが、挿入部がリジッドな硬性内視鏡に応用することも可能である。各実施態様の構成要素は、任意に組み合わせて使用することができる。また、前記した各部品の同士の接合には、レーザ溶接、ロー付け、半田付け、接着、圧入、カシメ及びこれらの接合方法の組み合わせによる接合などを使用できる。また、2 部品で構成されるものは、圧接や成型で一体に製造しても良い。本発明の趣旨を逸脱しない範囲で構成の付加、省略、置換、及びその他の交換が可能である。本発明は、上記の説明によって限定されることはなく、添付の特許請求の範囲によってのみ限定される。

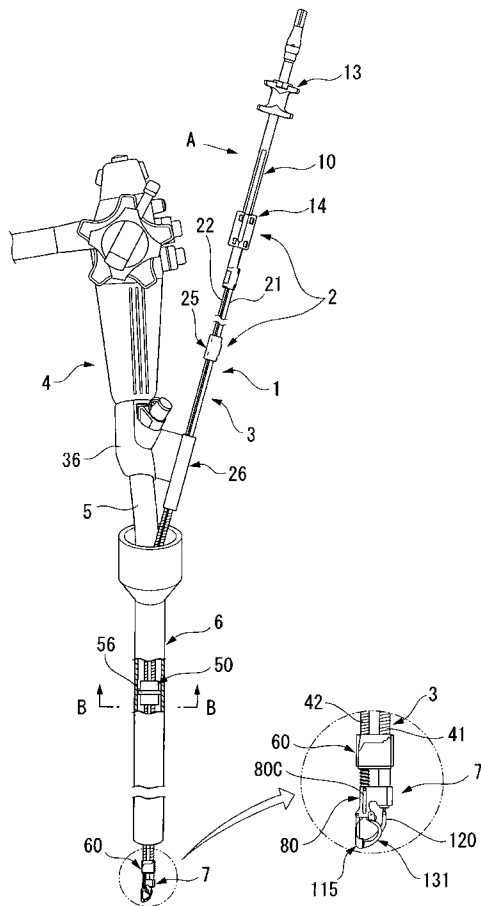
【符号の説明】

【0156】

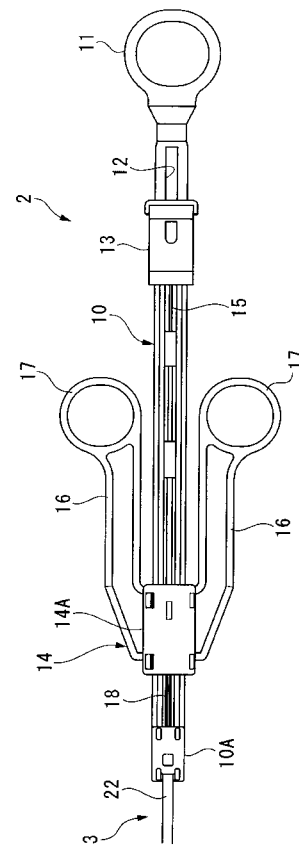
1 , 3 2 3 , 5 0 1 , 8 0 1	縫合器（内視鏡用処置具）	
2	操作部	
3	挿入部	
4	内視鏡	
7	処置部	
1 3	鉗子操作部	
1 4	フック操作部	
1 5	鉗子操作ワイヤ（操作部材）	
1 7	リング（指掛け部）	
2 0	留置具	10
2 1	コイルシース	
2 2	鉗子シース	
2 5	進退操作部（第 1 のホルダ）	
2 6	スコープホルダ（第 2 のホルダ）	
3 2	第 1 の調整部材	
3 7	第 2 の調整部材	
7 1	先端保持部	
7 5	ピン（第 1 の係止部材、先端係止部材）	
7 7	解除部材（鉗子解除部材）	
8 0	先端カバー	20
8 6	ケーシング支持部	
1 0 0	ロッド（入力部）	
1 0 2	ボール（鉗子係止部材）	
1 0 5	解除部材（先端解除部材）	
1 1 5 , 1 3 1	鉗子部材	
1 2 0	曲針	
1 2 1 , 5 6 1	着脱針	
1 2 5	縫合糸（糸状部材）	
1 2 5 A , 2 0 0	ループ（フック係合部）	
1 4 0	チャージ用パネ	30
1 5 0	ケーシング	
1 5 1 , 1 5 2	ストッパ	
1 7 0	解除穴	
1 9 1	ブレーキ部	
1 9 2	弾性部材	
2 1 1	先端爪部	
2 1 2	フック	
3 0 1	先端爪部	
3 0 2	爪部	
3 1 0	支持部材	40
3 2 3	縫合器	
3 2 5	ケーシング保持部	
3 7 2	ケーシング支持部	
5 6 1	着脱針	
5 7 2	ケーシング支持部	
5 8 1	フック	
5 9 1	支持部材	
5 9 2	アーム	
6 0 1	スペーサ	
6 2 5	スペース	50

7 5 1	カートリッジ	
8 0 7	処置部	
8 1 1	第一のリンク	
8 1 2	第二のリンク	
8 2 3	第一の接続部	
8 2 4 A , 8 2 4 B , 8 3 4 A , 8 3 4 B	制御板	
8 3 2	連結ロッド	
8 3 3	第二の接続部	
8 4 1	ロックアーム	
9 0 1	装着装置	
9 1 2	ケーシング保持部	
9 3 5	針ホルダ	
1 0 0 1	装着装置	
1 0 1 0	ロッド	
1 0 1 2	コイルバネ	
1 0 1 4	ボタン	
1 1 0 1	装着装置	

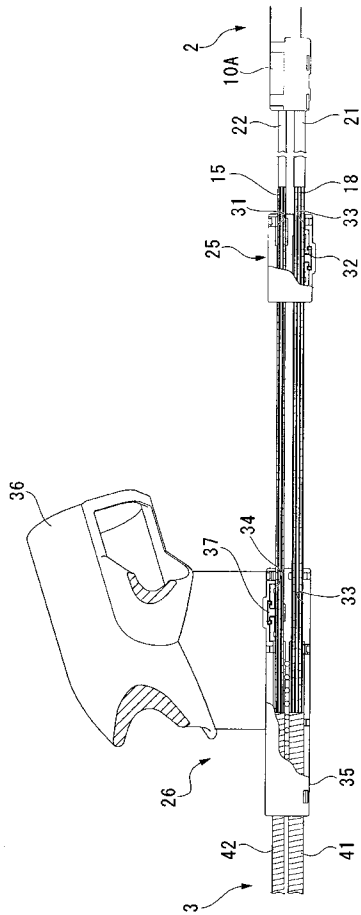
【 図 1 】



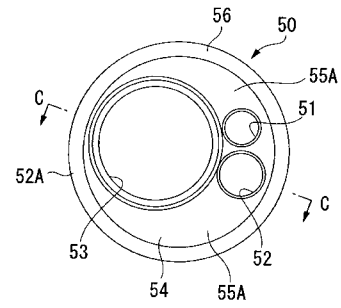
【 図 2 】



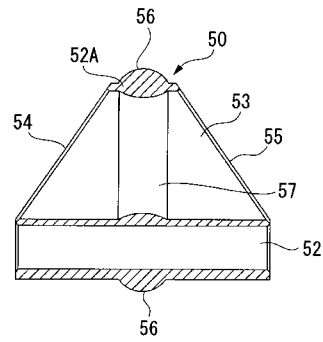
【図 3】



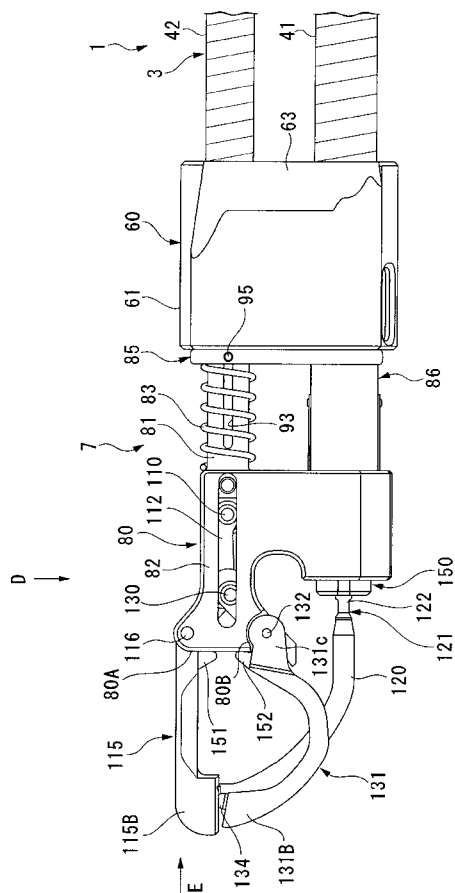
【図 4】



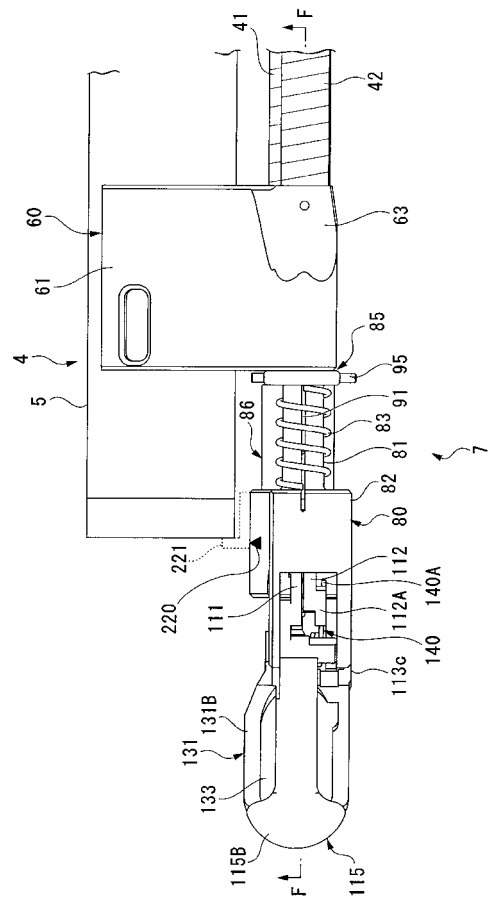
【図 5】



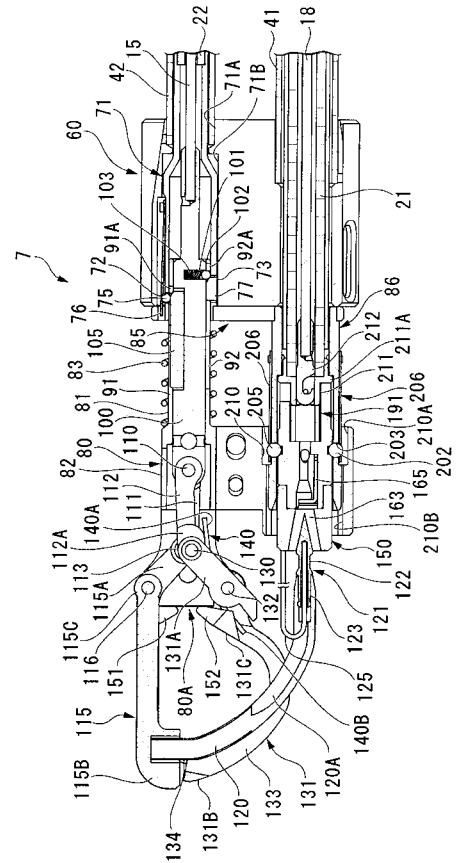
【図 6】



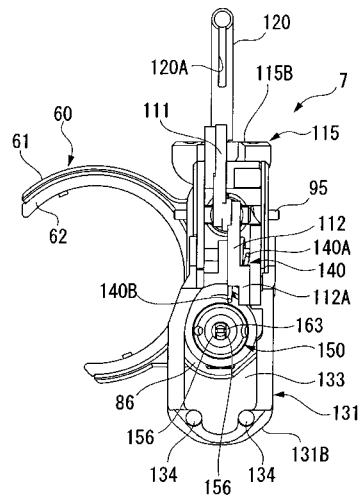
【図 7】



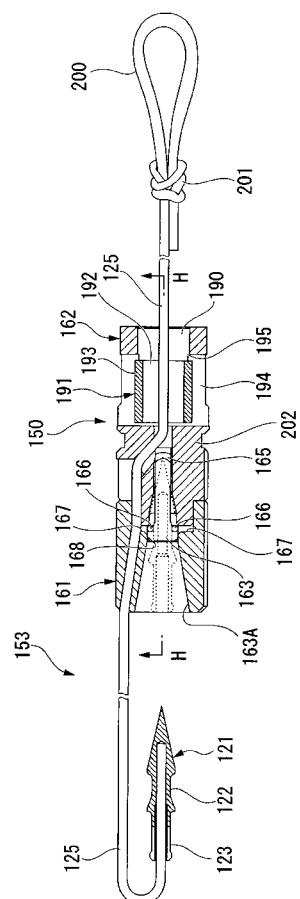
【 図 9 】



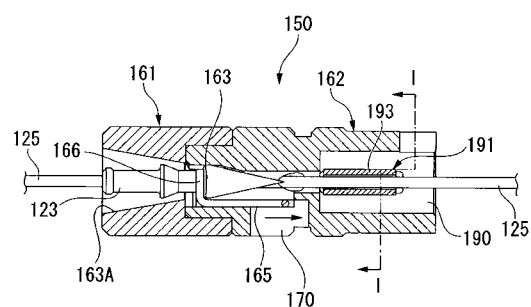
【 ㊦ 1 1 】



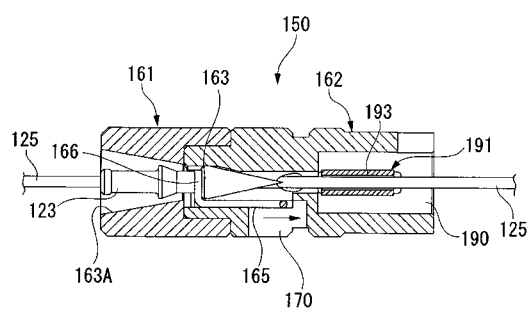
【 図 1 2 】



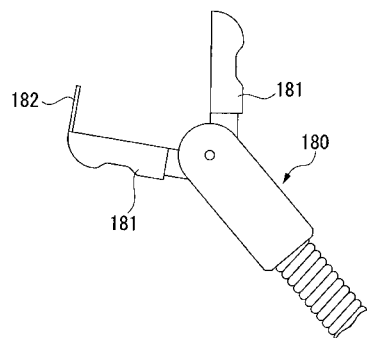
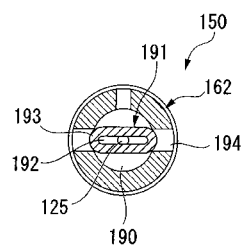
【 図 1 3 】



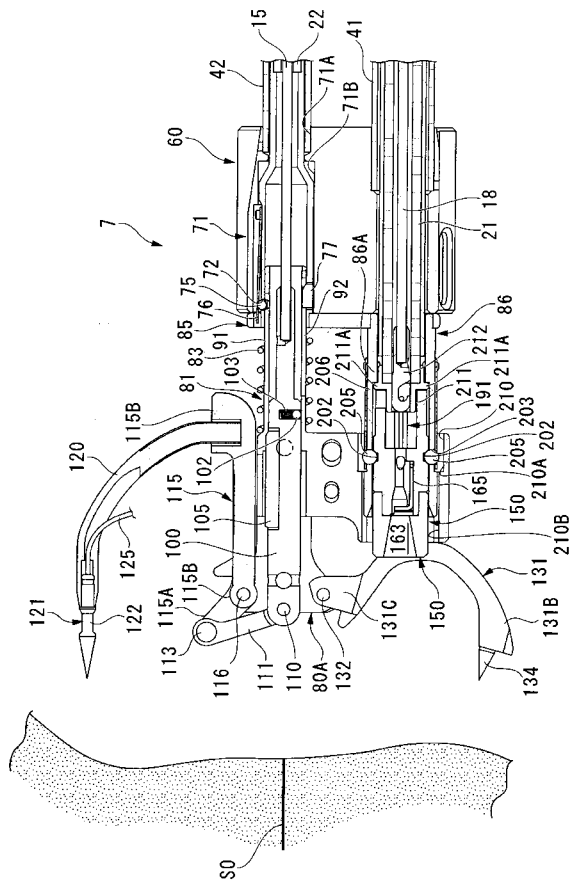
【 図 1 4 】



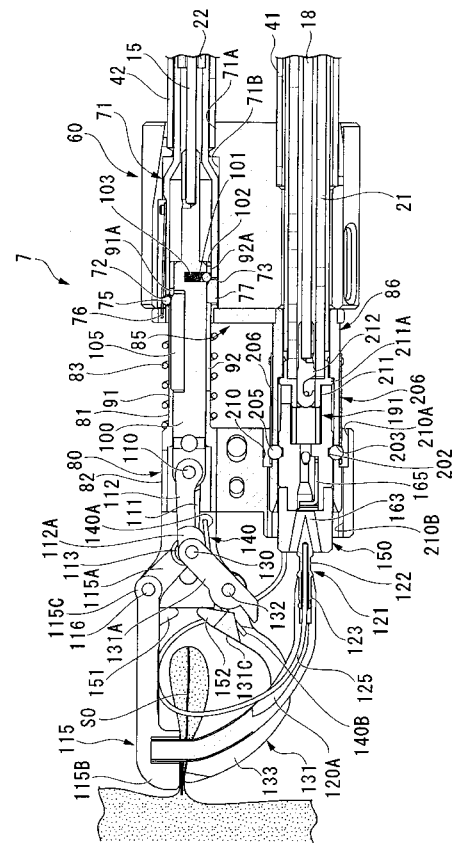
【 図 1 5 】



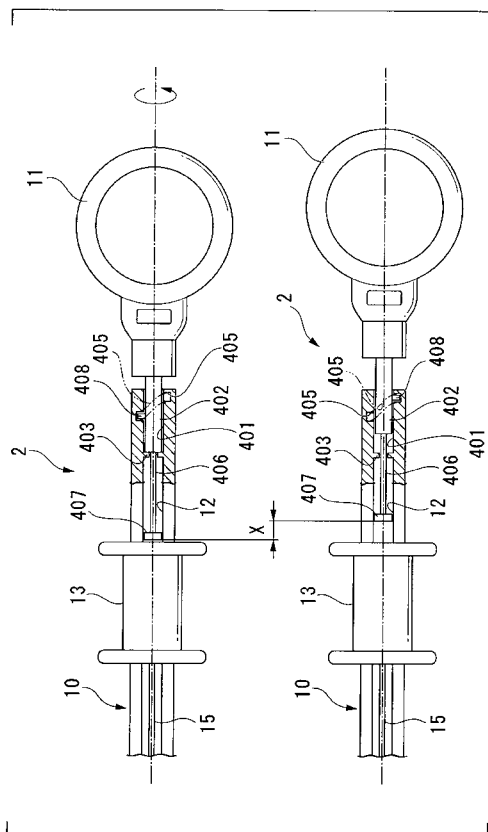
【図 16】



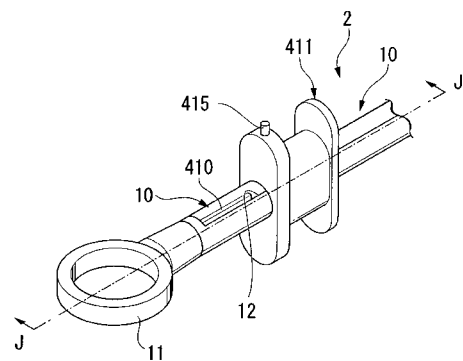
【図 17】



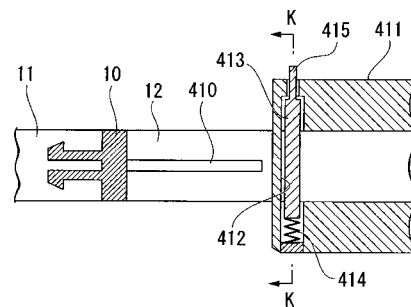
【図 18】



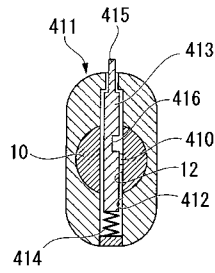
【図 19】



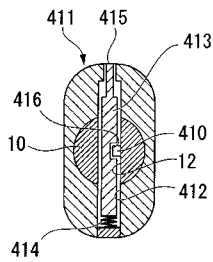
【図 20】



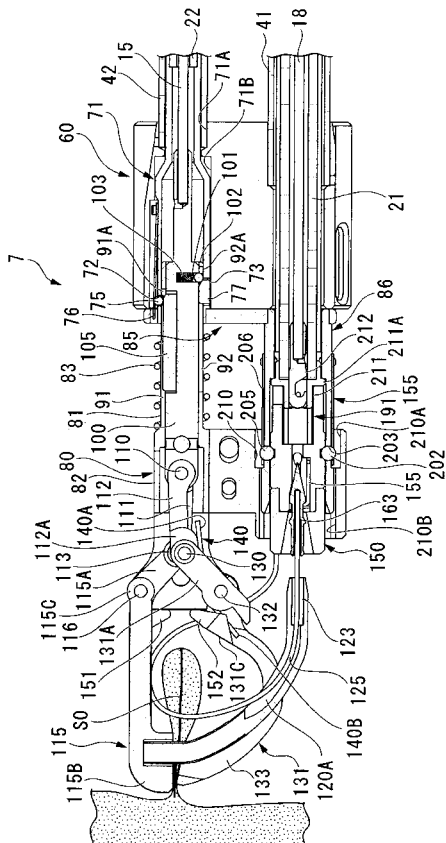
【図 2 1】



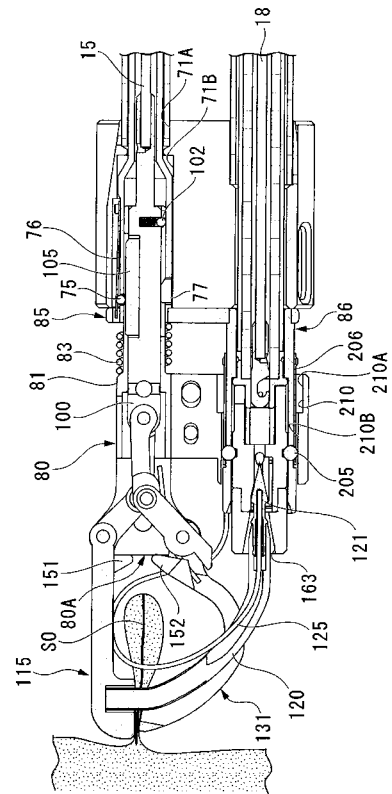
【図 2 2】



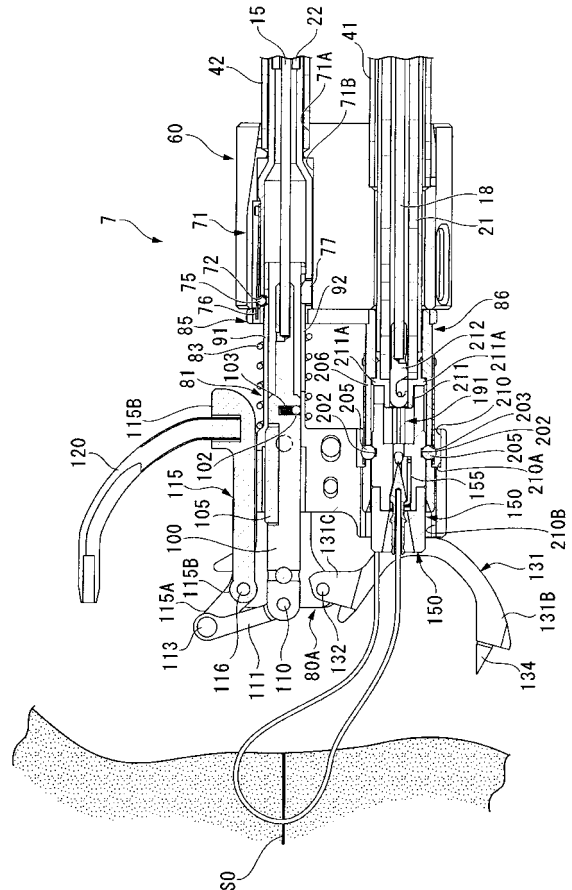
【図 2 4】



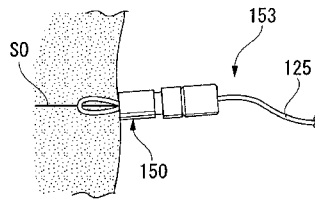
【図 2 3】



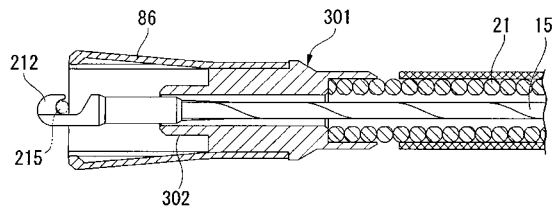
【図 2 5】



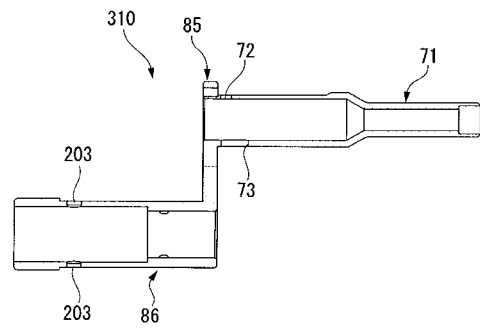
【図 26】



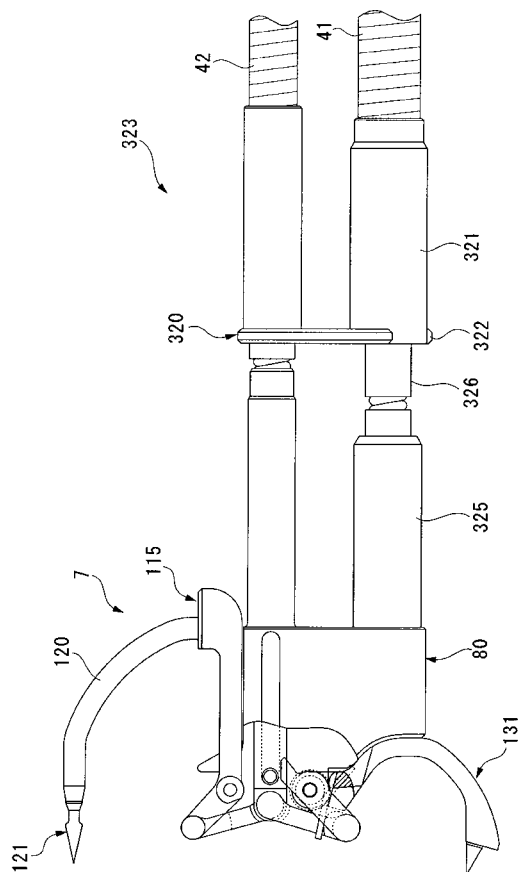
【図 27】



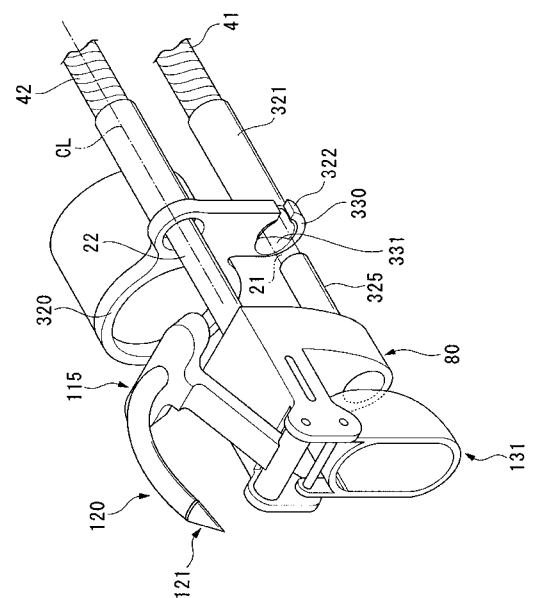
【図 28】



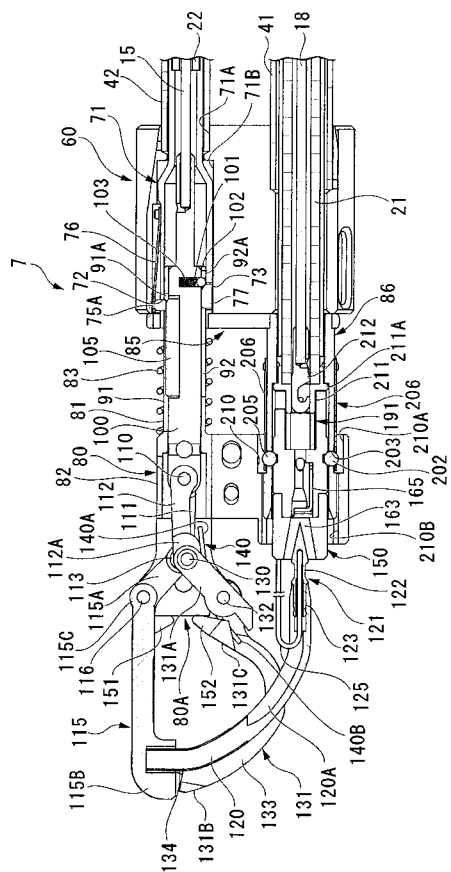
【図 29】



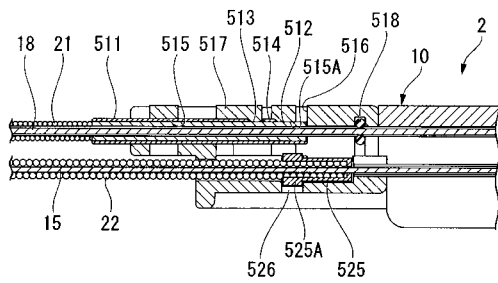
【図 30】



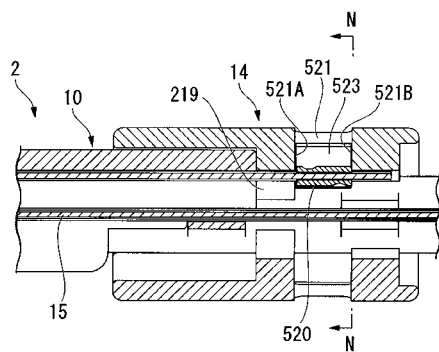
【 図 3 1 】



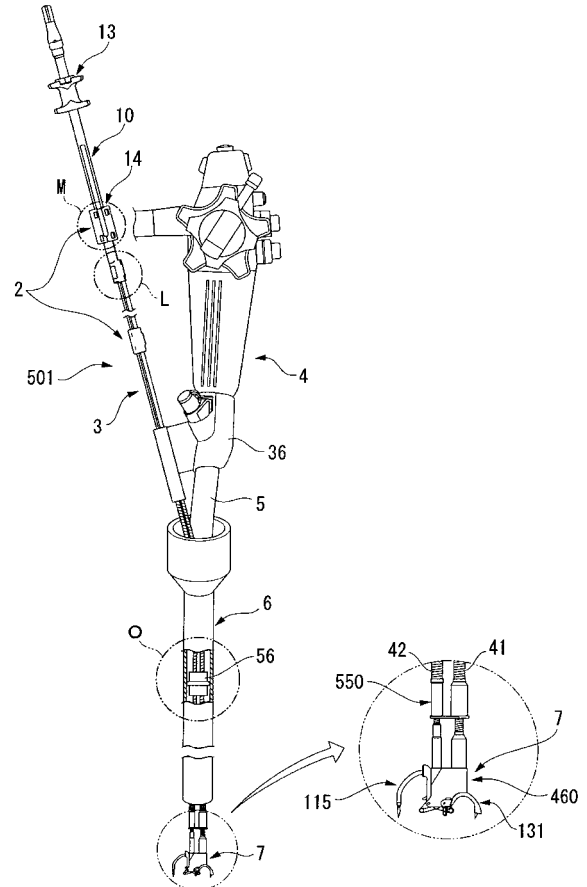
【 ㊦ 3 3 】



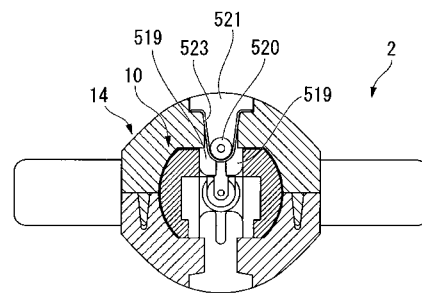
【 ㊦ 3 4 】



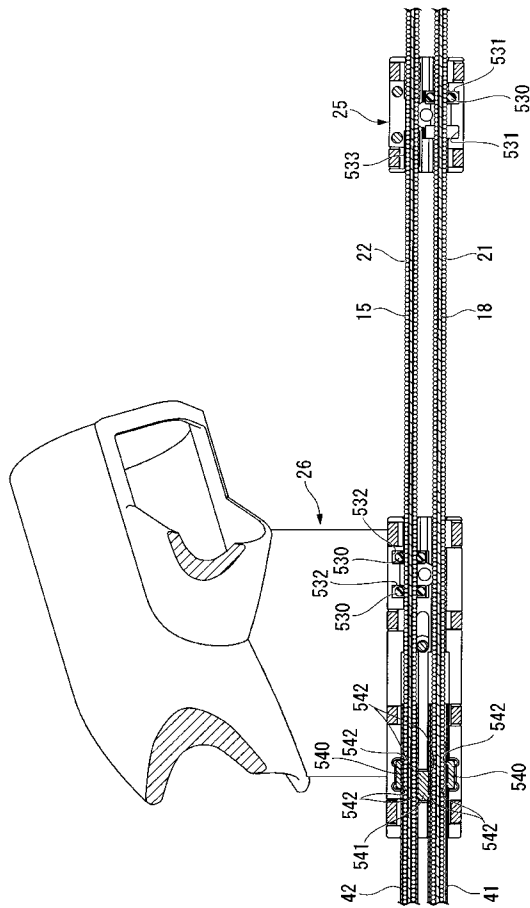
【 図 3 2 】



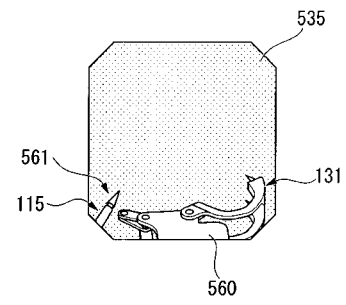
【 ㄨ 3 5 】



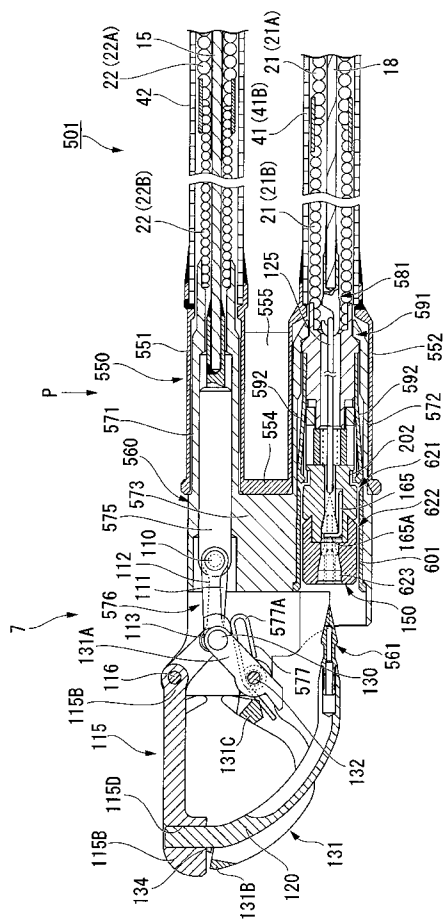
【図 36】



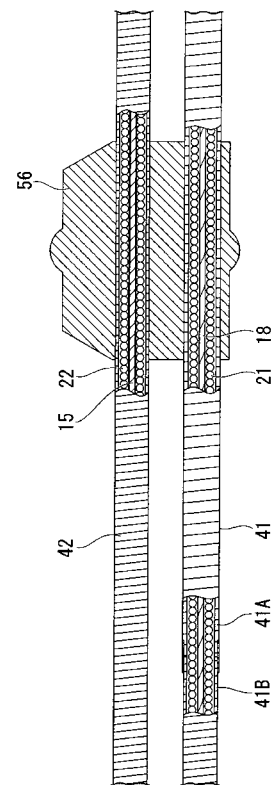
【図 37】



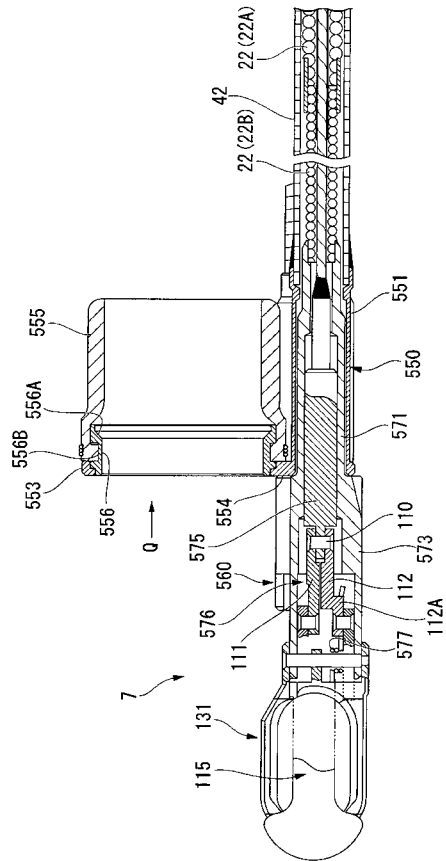
【図 38】



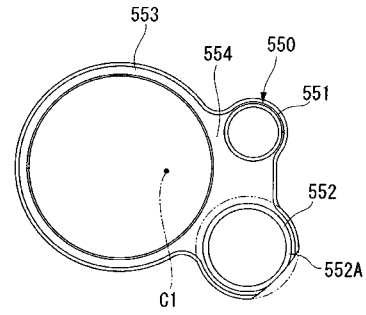
【図 39】



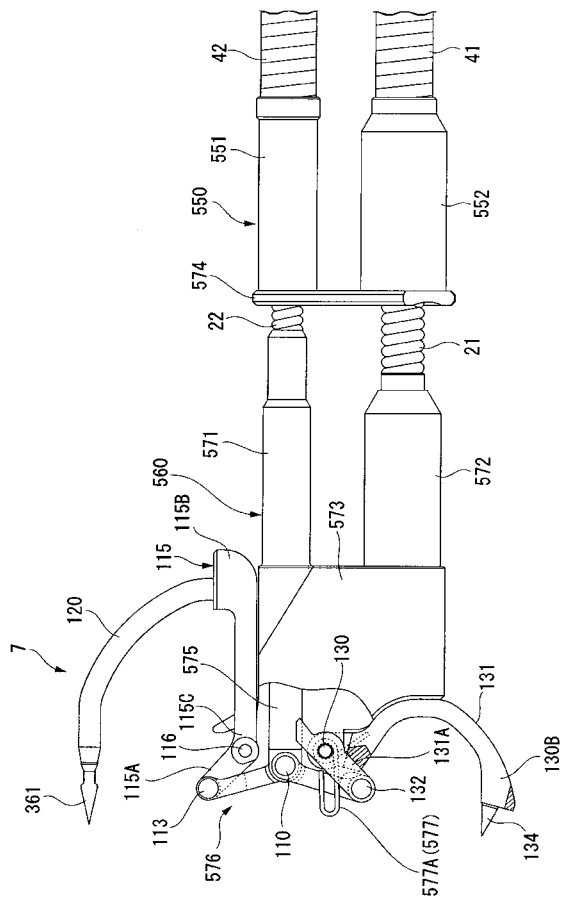
【図 40】



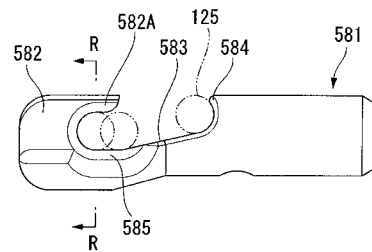
【図 41】



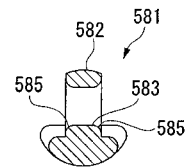
【図 42】



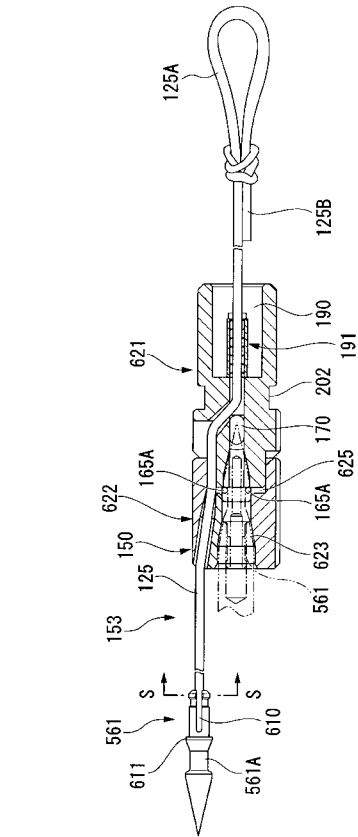
【図 43】



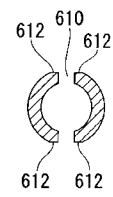
【図 44】



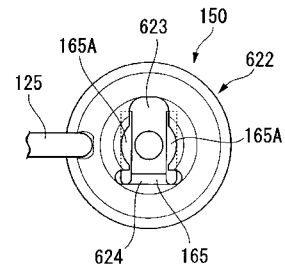
【図 4 5】



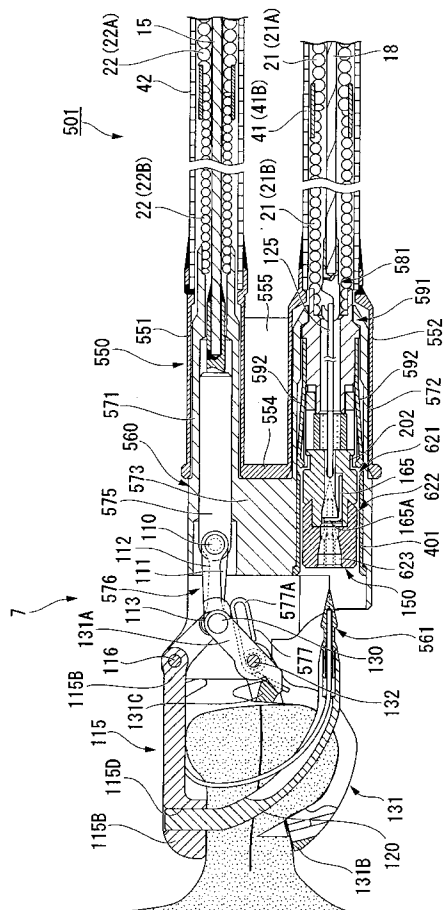
【図 4 6】



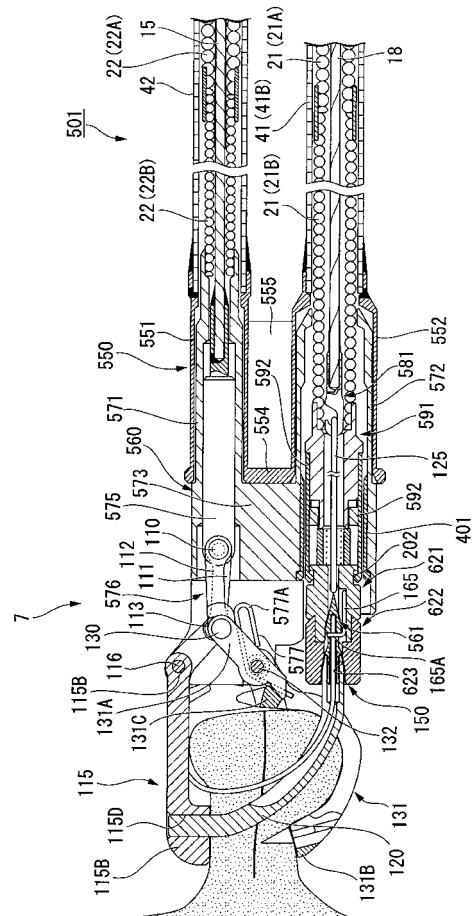
【図 4 7】



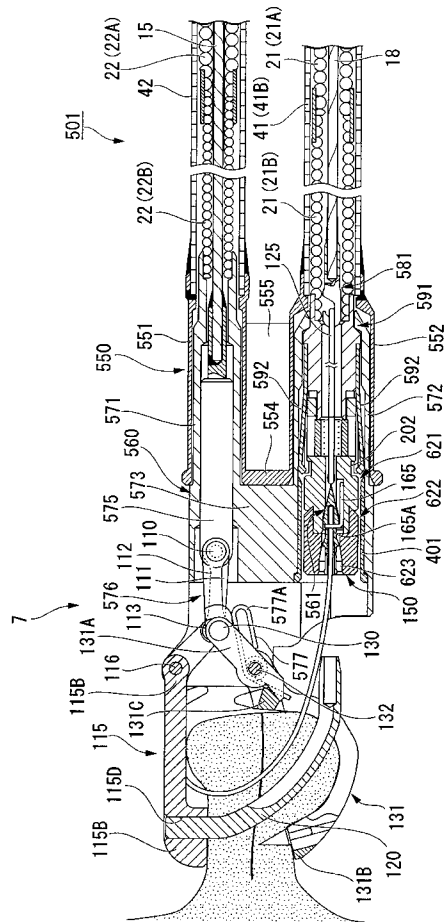
【図 4 8】



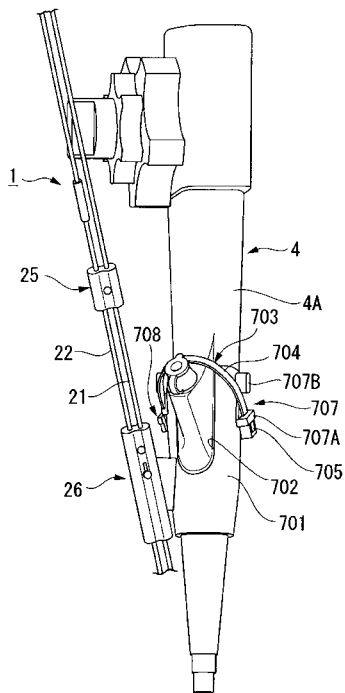
【図 4 9】



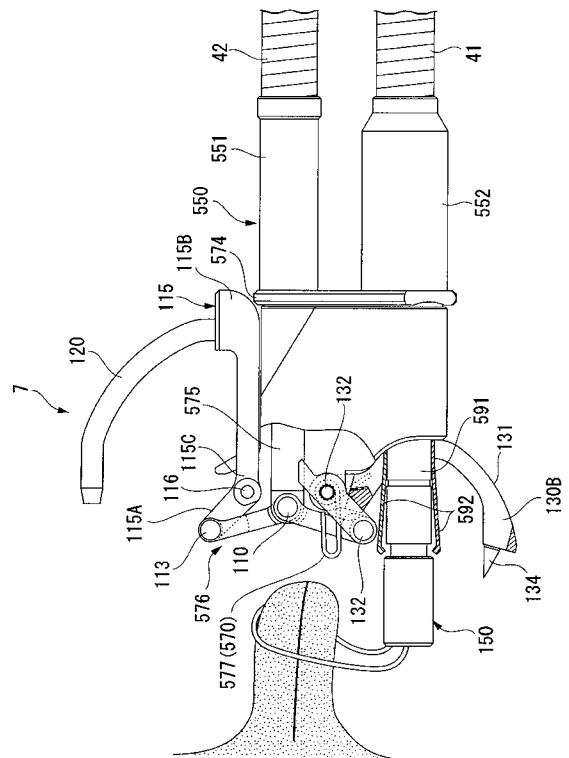
【図 50】



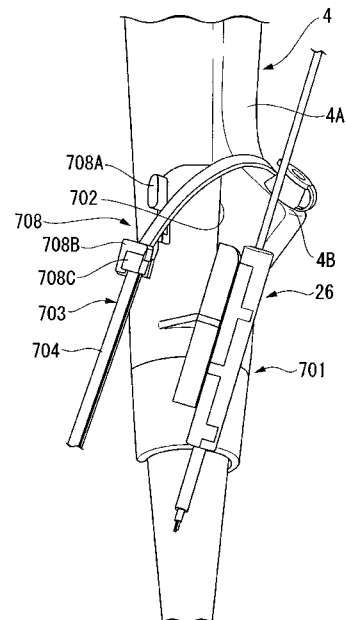
【図 52】



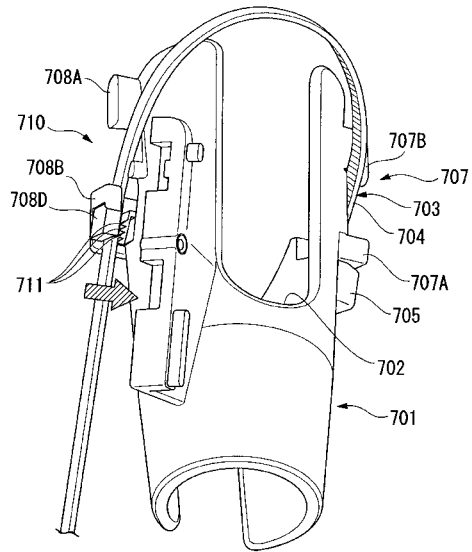
【図 51】



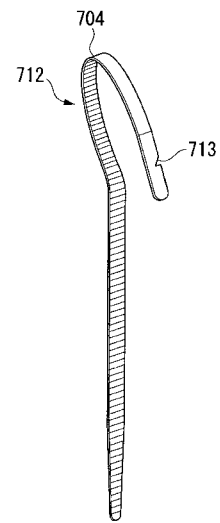
【図 53】



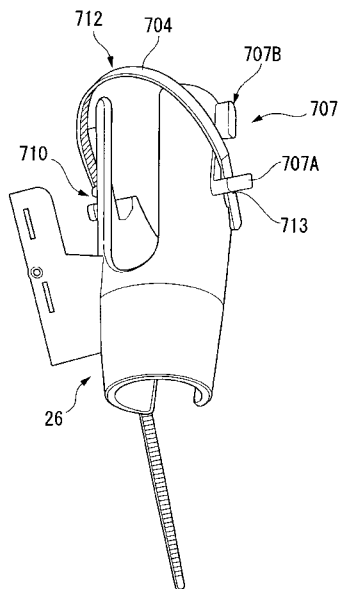
【図 5 4】



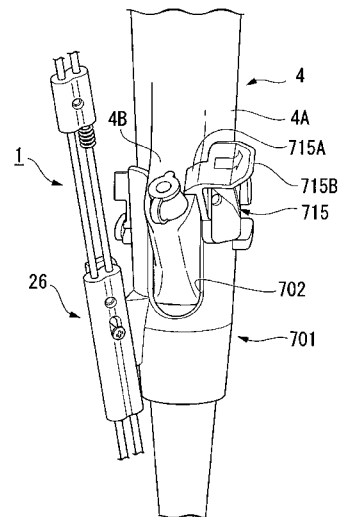
【図 5 5】



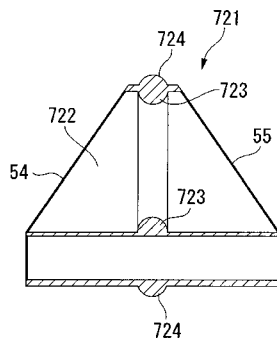
【図 5 6】



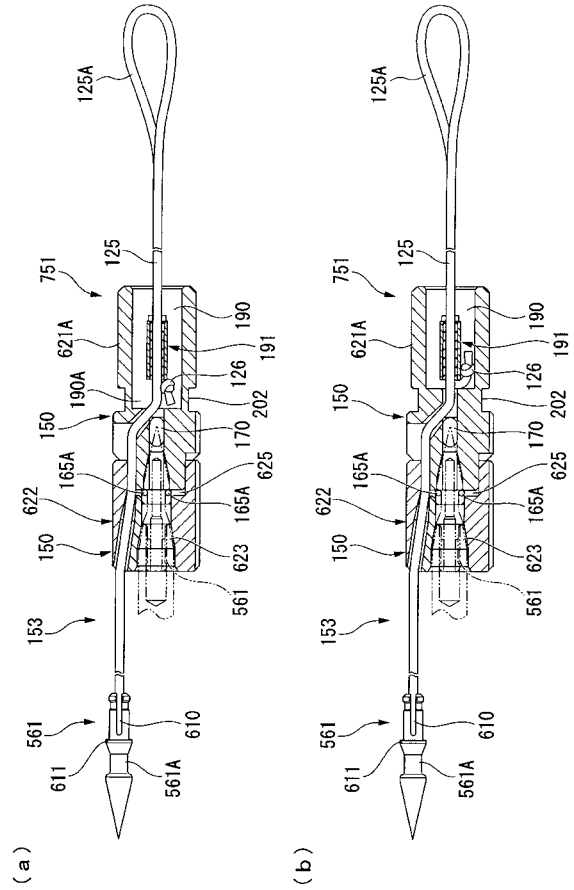
【図 5 7】



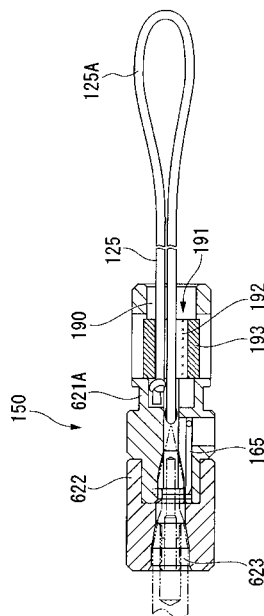
【図 58】



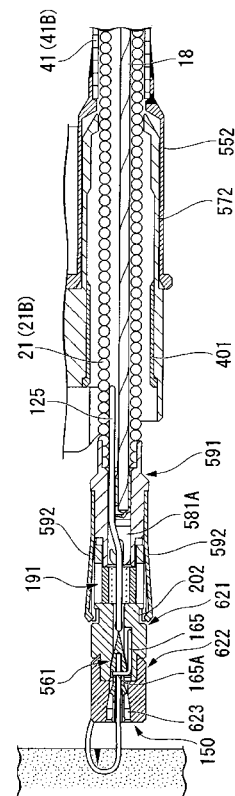
【図 59】



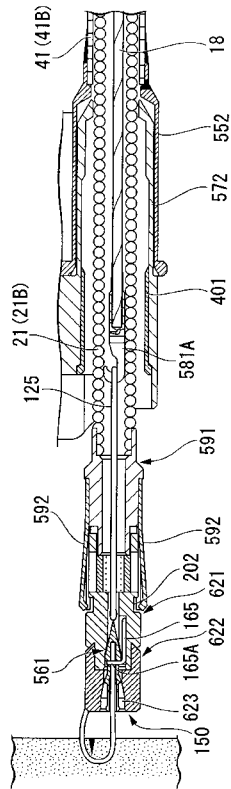
【図 60】



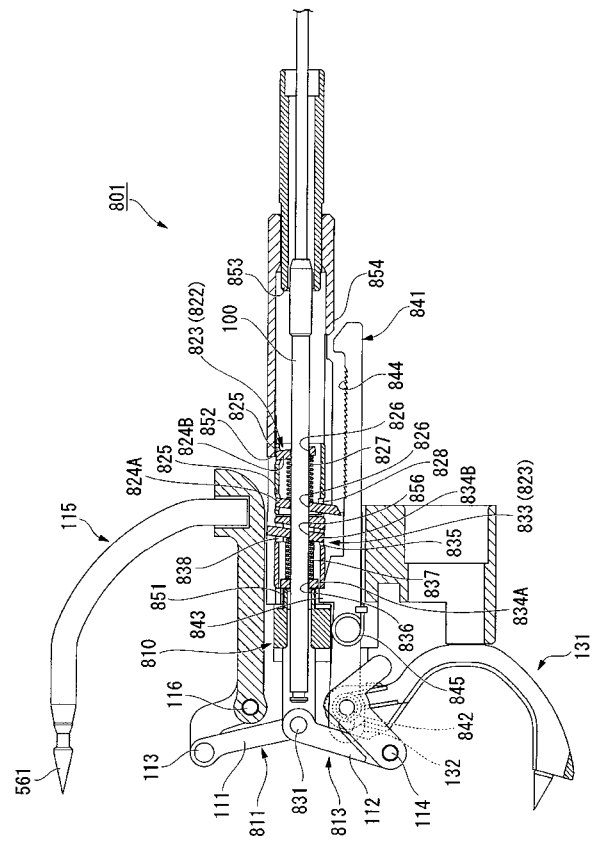
【図 61】



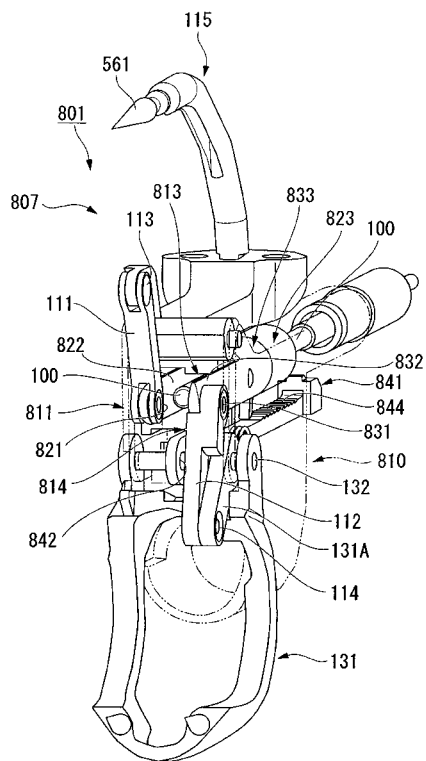
【圖 6 2】



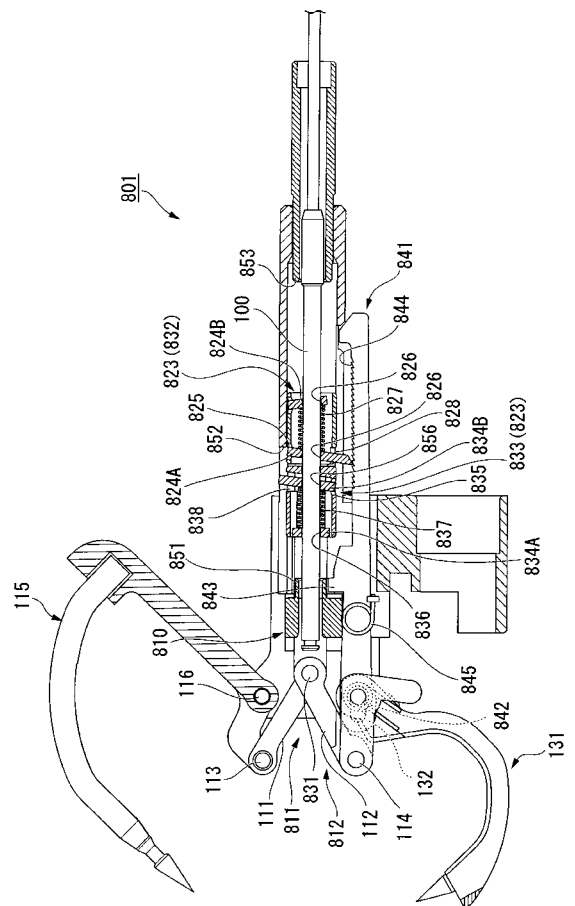
【 図 6 3 】



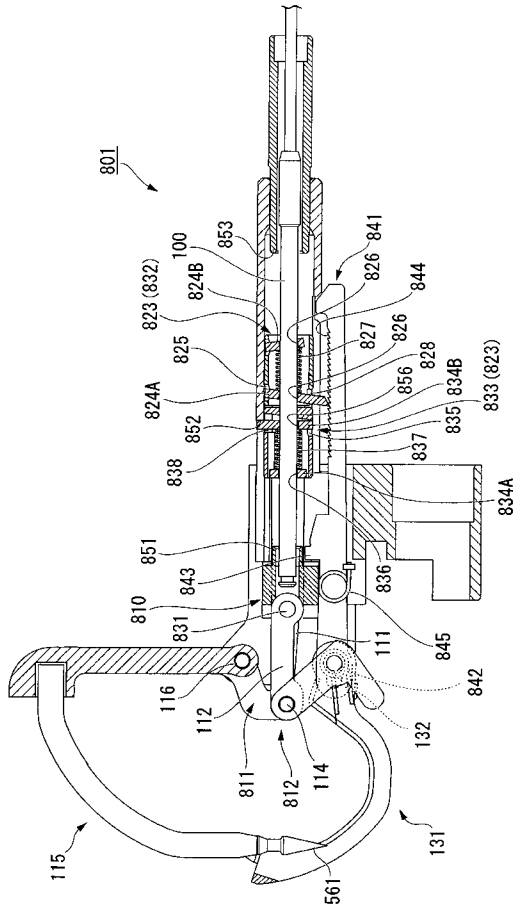
【 ㊦ 6 4 】



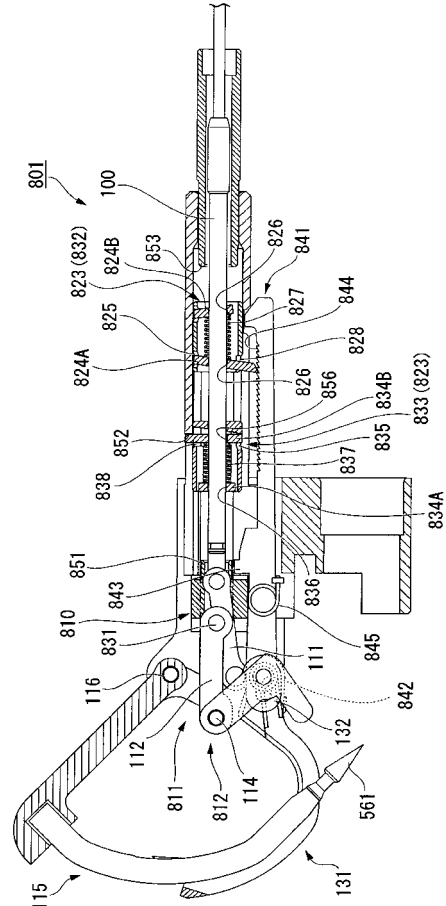
【 ㊦ 6 5 】



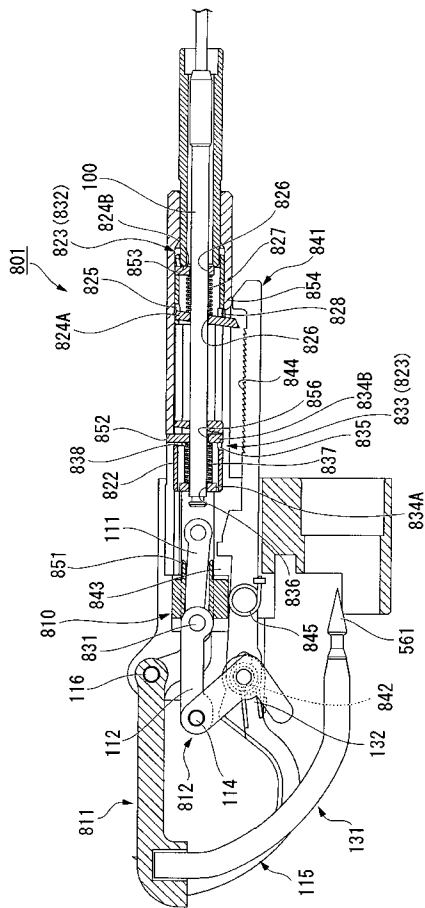
【図 66】



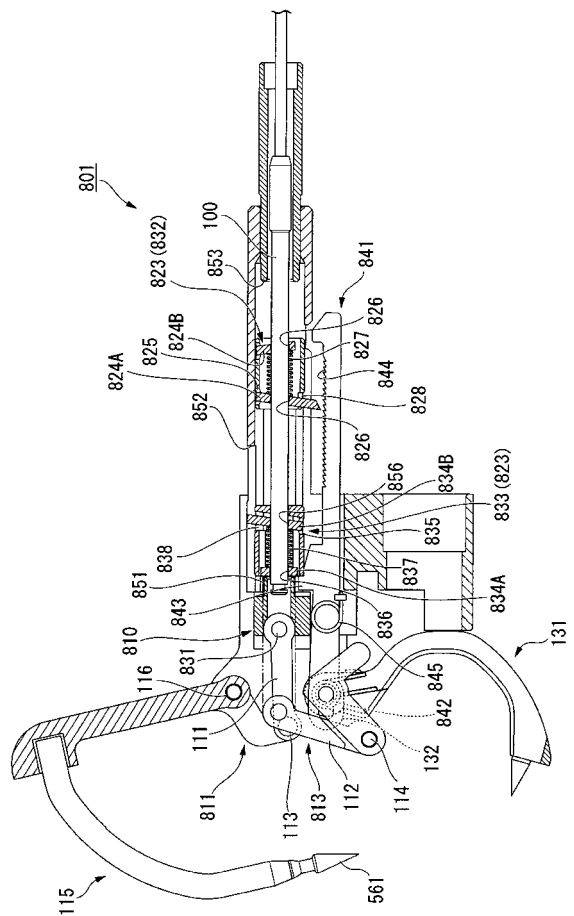
【図 67】



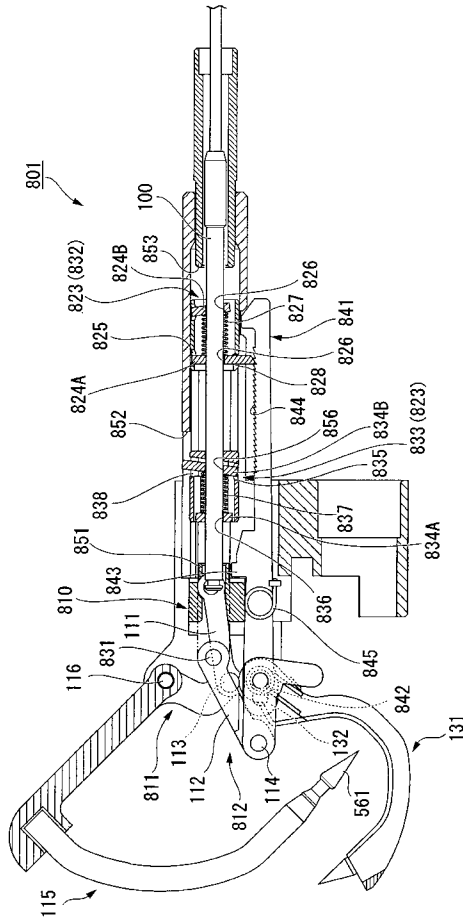
【図 68】



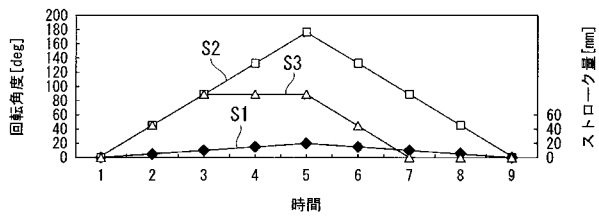
【図 69】



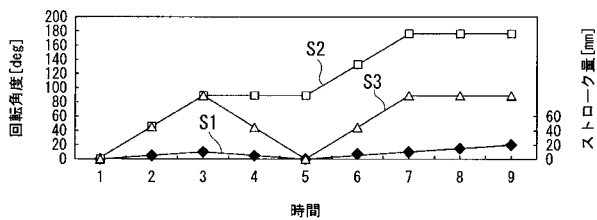
【図 70】



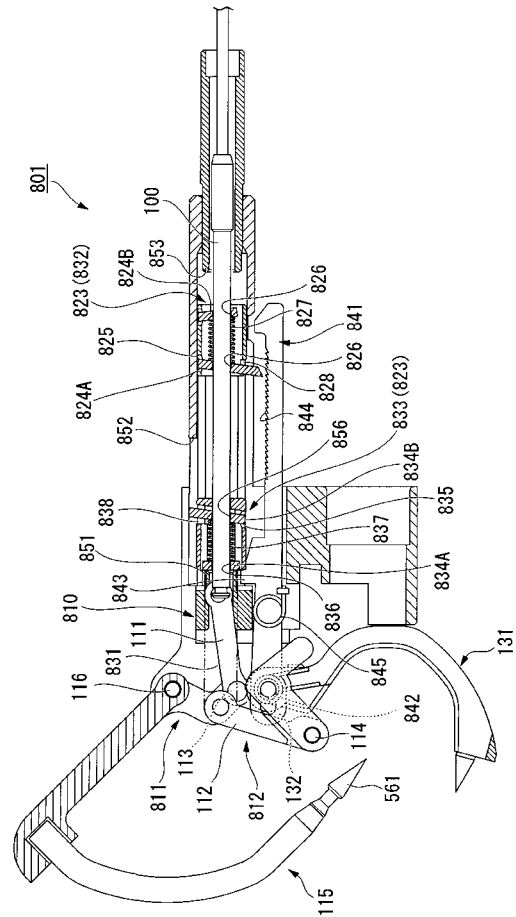
【図 72】



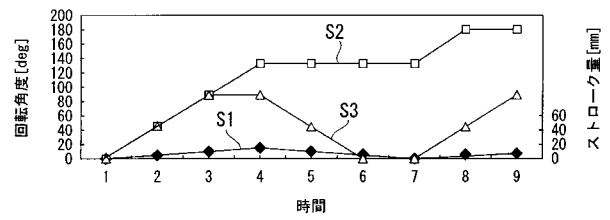
【図 73】



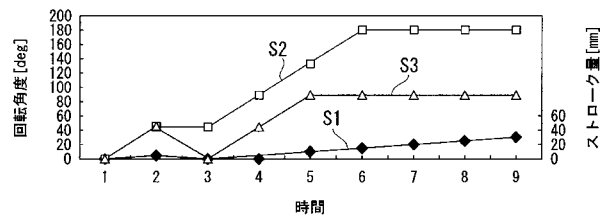
【図 71】



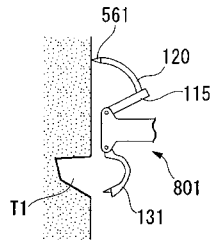
【図 74】



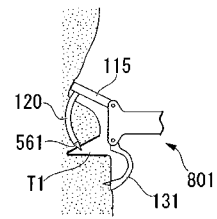
【図 75】



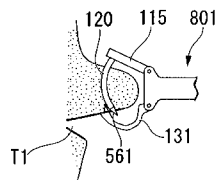
【図 7 6】



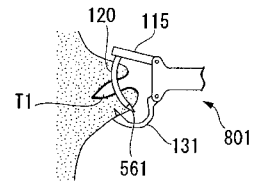
【図 7 9】



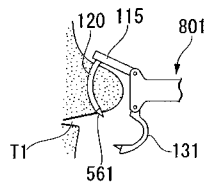
【図 7 7】



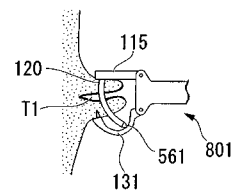
【図 8 0】



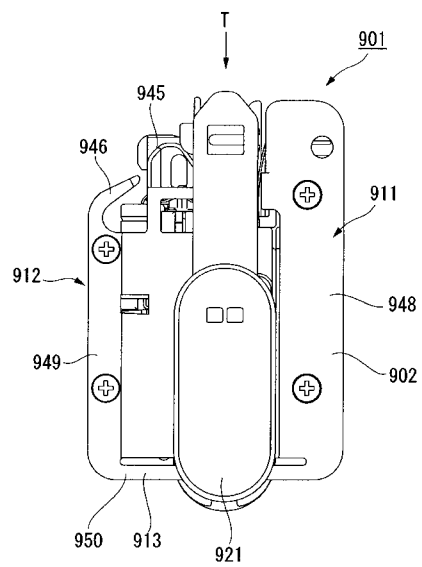
【図 7 8】



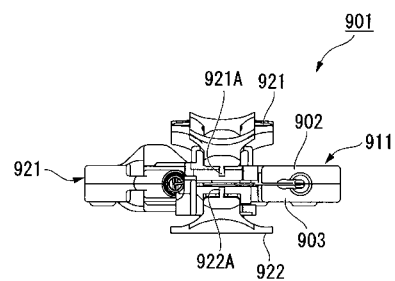
【図 8 1】



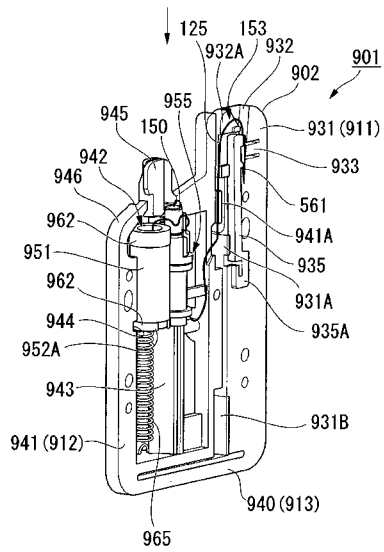
【図 8 2】



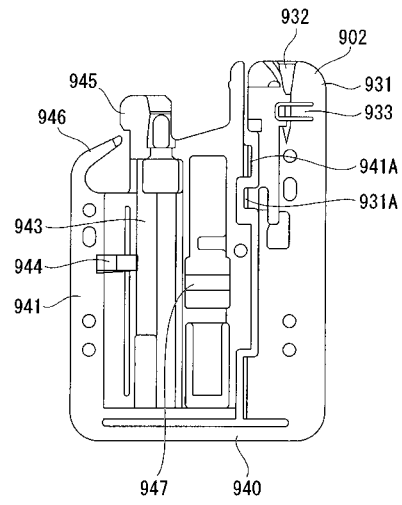
【図 8 3】



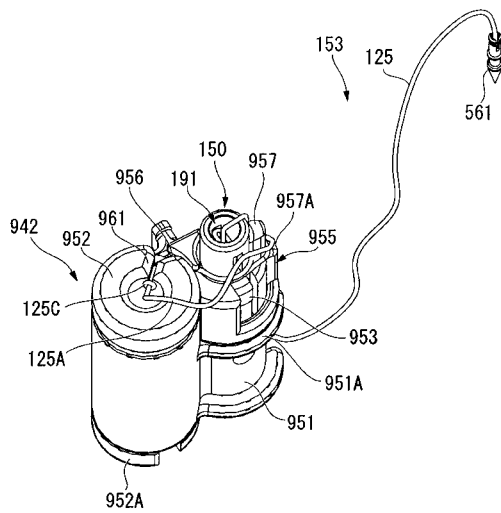
【図 8 4】



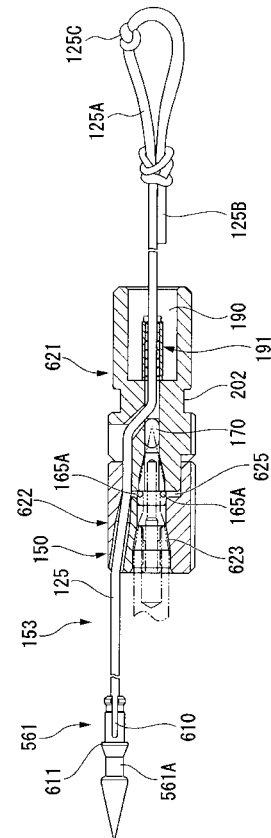
【図 8 5】



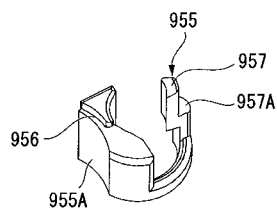
【図 8 6】



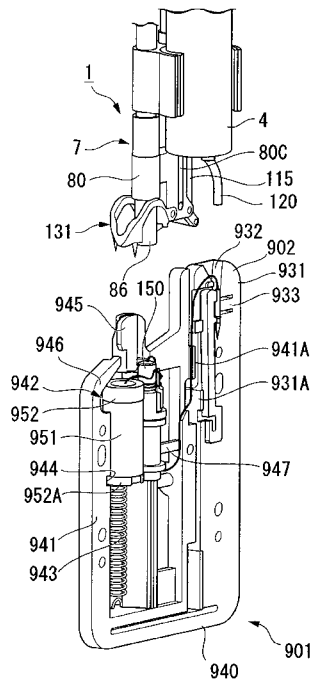
【図 8 8】



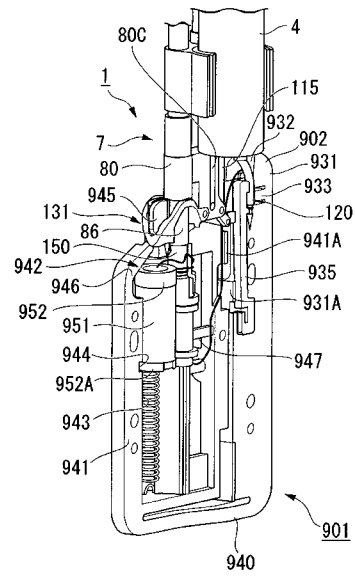
【図 8 7】



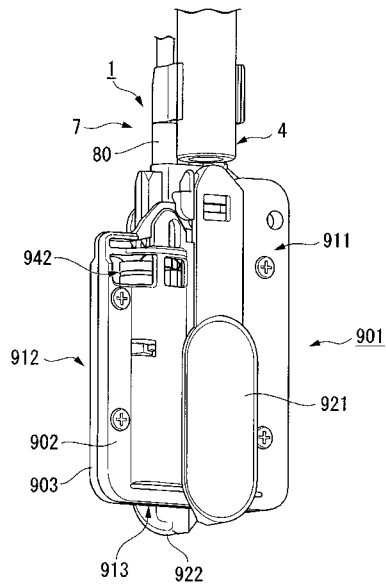
【図 89】



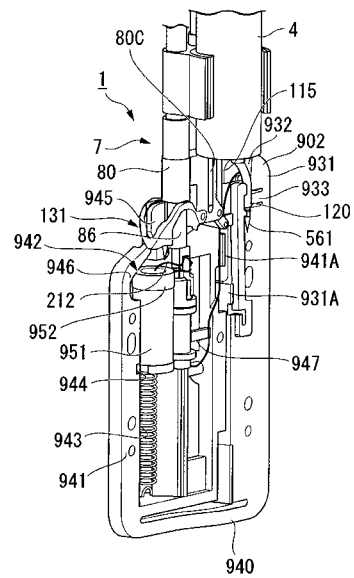
【図 90】



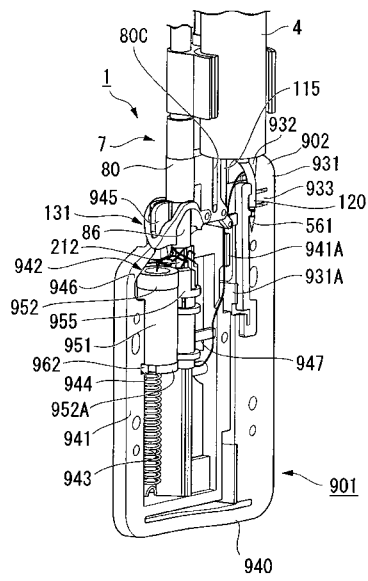
【図 91】



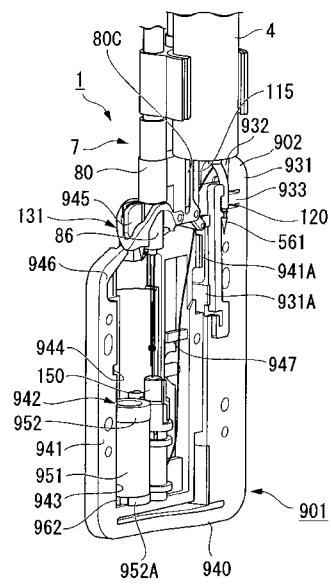
【図 92】



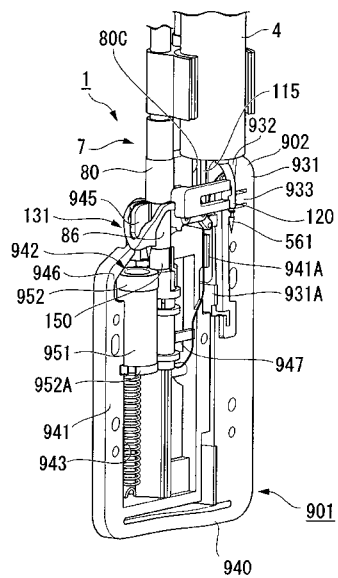
【図 9 3】



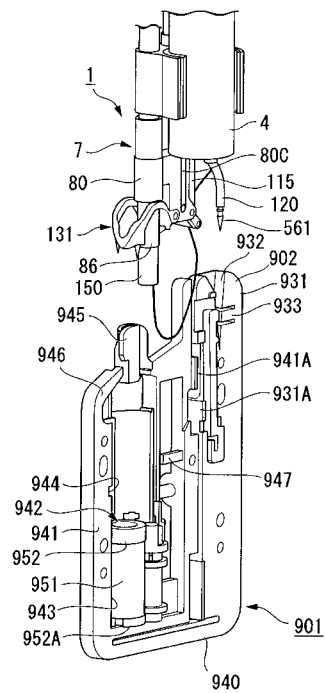
【図 9 4】



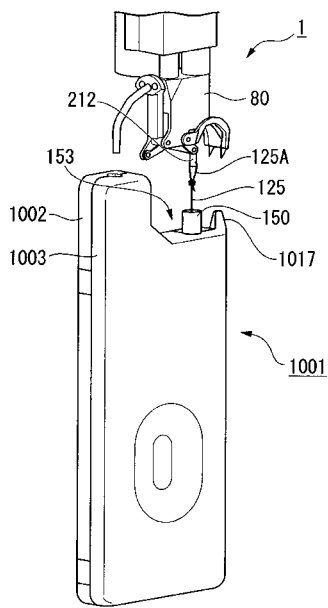
【図 9 5】



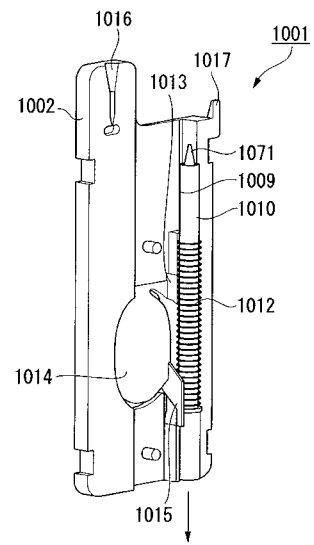
【図 9 6】



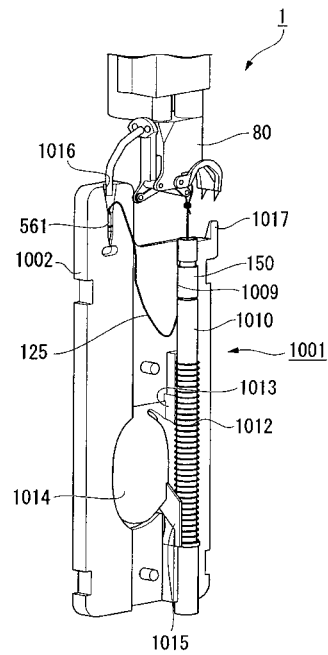
【図 97】



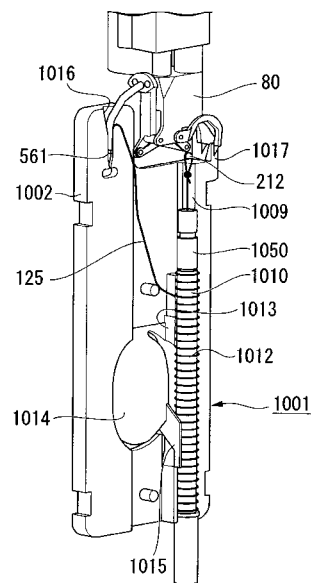
【図 98】



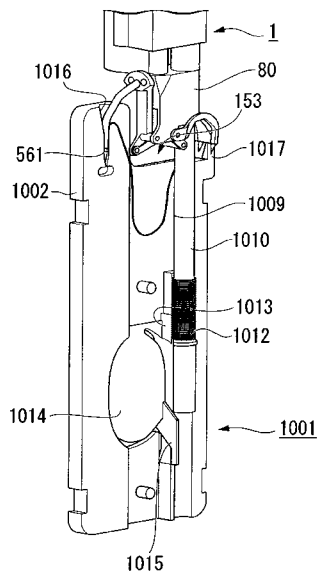
【図 99】



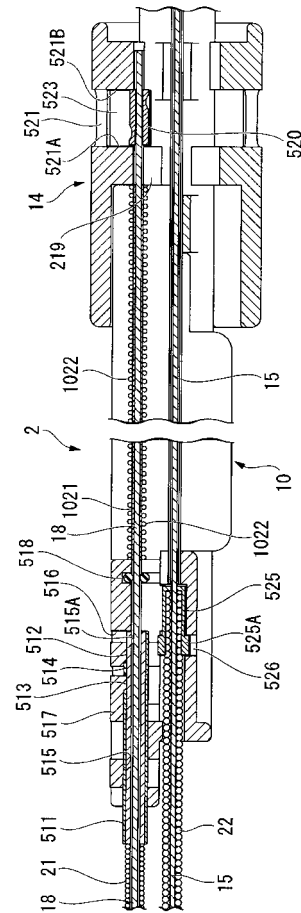
【図 100】



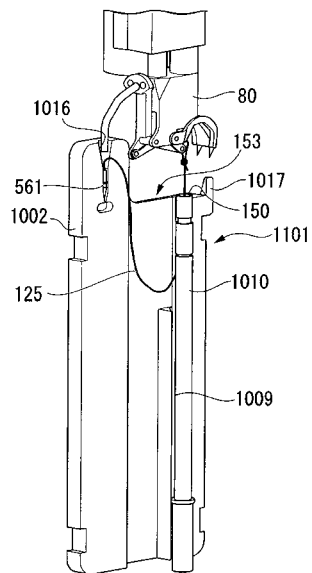
【図 101】



【図 102】



【図 103】



フロントページの続き

(74)代理人 100161702

弁理士 橋本 宏之

(72)発明者 竹本 昌太郎

東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 オリンパスメディカルシステムズ株式会社内

(72)発明者 山本 哲也

東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 オリンパスメディカルシステムズ株式会社内

(72)発明者 橋本 達鋭

東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 オリンパスメディカルシステムズ株式会社内

(72)発明者 松野 清孝

東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 オリンパスメディカルシステムズ株式会社内

F ターム(参考) 4C160 BB01 BB12 BB18 BB23 MM32 NN01 NN04 NN09 NN15 NN21

专利名称(译)	内窥镜治疗仪		
公开(公告)号	JP2012130723A	公开(公告)日	2012-07-12
申请号	JP2012033098	申请日	2012-02-17
[标]申请(专利权)人(译)	奥林巴斯医疗株式会社		
申请(专利权)人(译)	オリンパスメディカルシステムズ株式会社		
[标]发明人	竹本昌太郎 山本哲也 橋本達鋭 松野清孝		
发明人	竹本 昌太郎 山本 哲也 橋本 達鋭 松野 清孝		
IPC分类号	A61B17/06		
CPC分类号	A61B17/0469 A61B17/0482 A61B17/0487 A61B17/29 A61B2017/0454 A61B2017/0464 A61B2017/06028		
FI分类号	A61B17/06		
F-TERM分类号	4C160/BB01 4C160/BB12 4C160/BB18 4C160/BB23 4C160/MM32 4C160/NN01 4C160/NN04 4C160/NN09 4C160/NN15 4C160/NN21		
代理人(译)	塔奈澄夫 铃木史朗		
优先权	11/331962 2006-01-13 US		
其他公开文献	JP5409828B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

要解决的问题：提供一种具有改进的可操作性的内窥镜治疗工具。内窥镜用处理器具包括：前端和基端；将前端插入到体内的插入部；设在前端的处理部；以及设在基端的操作部。处理部包括通过操作部的操作而进退的一个输入构件100，经由第一连接部823可拆卸地连接至输入构件的第一连杆811和第一连杆。可以通过第二连杆打开和关闭的第一钳子构件115，通过第二连接部分833可拆卸地连接到输入构件的第二连杆和可以通过第一连杆打开和关闭的第二连杆。第二钳子构件131具有比钳子构件小的打开/关闭角度。[选择图]图63

