

(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2011-200664

(P2011-200664A)

(43) 公開日 平成23年10月13日(2011.10.13)

(51) Int.Cl.	F I	テーマコード (参考)
A 6 1 B 17/072 (2006.01)	A 6 1 B 17/10 3 1 O	4 C 1 6 O
A 6 1 B 17/3201 (2006.01)	A 6 1 B 17/32 3 2 O	

審査請求 有 請求項の数 15 O L (全 45 頁)

(21) 出願番号	特願2011-111900 (P2011-111900)	(71) 出願人	508024083
(22) 出願日	平成23年5月18日 (2011.5.18)		エシコン エンドーサージェリー, インク
(62) 分割の表示	特願2009-118008 (P2009-118008)		.
原出願日	平成18年7月25日 (2006.7.25)		アメリカ合衆国 オハイオ州 4 5 2 4 2
(31) 優先権主張番号	60/702,643		, シンシナティ, クリークロード 4 5 4
(32) 優先日	平成17年7月26日 (2005.7.26)	(74) 代理人	100096024
(33) 優先権主張国	米国 (US)		弁理士 柏原 三枝子
(31) 優先権主張番号	60/760,000	(74) 代理人	100125520
(32) 優先日	平成18年1月18日 (2006.1.18)		弁理士 高橋 剛一
(33) 優先権主張国	米国 (US)	(74) 代理人	100155310
(31) 優先権主張番号	60/811,950		弁理士 柴田 雅仁
(32) 優先日	平成18年6月8日 (2006.6.8)		
(33) 優先権主張国	米国 (US)		

最終頁に続く

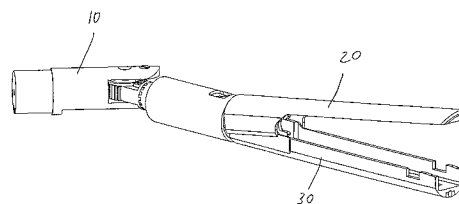
(54) 【発明の名称】 外科用ステープリング及び切断デバイスおよびこのデバイスの使用方法

(57) 【要約】 (修正有)

【課題】内視鏡や腹腔鏡外科手順にて組織のステープリングおよび切断を行うことができる医療用デバイスを提供する。

【解決手段】 接続ジョイントアクチュエータを有する制御ハンドルと、外科用端部作動体と、当該端部作動体を前記制御ハンドルに連結する受動的接続ジョイントとを具える医療用デバイス。非作動状態では、この接続ジョイントアクチュエータが受動的接続ジョイント、及び端部作動体を、実質的に固定された接続位置に保持し、作動状態では、受動的接続ジョイントを自在な接続状態に解放して、端部作動体に作用する外力に応じて制御ハンドルに対して端部作動体を自在に接続する、端部作動体を操作する方法。受動的接続ジョイントを接続係止によって安定位置に保持するステップと、接続係止を解除して、受動的接続ジョイントを解除することによって、端部作動体に作用する外力に応じて受動的接続ジョイントを介して端部作動体の接続動作を行う。

【選択図】 図4



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

制御ハンドルに外科用端部作動体制御アッセンブリを結合させるための方法であって、
長手軸を有する制御シャフトアッセンブリに、前記長手軸に平行な動作部の変位によって少なくとも部分的に動作する遠位の端部作動体アッセンブリを設けるステップと；

前記制御ハンドルに前記制御シャフトアッセンブリを前記長手軸を中心として回転可能に結合させるよう動作可能な回転リンクを有する近位のハンドルコネクタを前記制御シャフトアッセンブリに設けるステップと；

2 機能の端部作動体制御デバイスを固定するステップであって、

前記制御シャフトアッセンブリの少なくとも部分に回転可能に固定して、前記長手軸を中心とする前記 2 機能の制御デバイス、前記制御シャフトアッセンブリ、及び前記端部作動体制御アッセンブリの回転を結合し、

作動部に長手方向に固定して、前記制御シャフトアッセンブリに対する前記 2 機能の制御デバイス及び前記作動部の長手方向の移動を結合するステップと；

を具えることを特徴とする方法。

10

【請求項 2】

請求項 1 に記載の方法において、さらに、選択的に、

前記長手軸を中心として前記 2 機能の制御デバイスを回転させることで、前記長手軸を中心として前記制御シャフトアッセンブリ及び前記端部作動体アッセンブリを対応して回転させ、及び、

20

長手方向に前記 2 機能の制御デバイスを移動させることで、前記制御シャフトアッセンブリに対して前記作動部を対応して長手方向に移動させることによって、

前記 2 機能の制御デバイスで多機能端部作動体制御を実行するステップを具えることを特徴とする方法。

【請求項 3】

請求項 1 に記載の方法において、さらに、前記回転リンクを具えたハンドルに前記制御シャフトアッセンブリを自由に回転するよう結合するステップを具えることを特徴とする方法。

【請求項 4】

請求項 3 に記載の方法において、さらに、

30

ベル形状に前記ハンドルの遠位端を形成するステップと；

対応するベル形状で前記 2 機能の制御デバイスの近位の内部ベル空洞を形成して、前記ハンドルのベル形状で入れ子にするステップと；

を具えることを特徴とする方法。

【請求項 5】

請求項 1 に記載の方法において、さらに、

前記制御シャフトアッセンブリに、長手方向に可動な連接作動スイッチを有する受動的連接ジョイントを設けるステップと；

前記 2 機能の制御デバイスが長手方向に移動するときに前記受動的連接ジョイントを選択的に係止及び解放するための前記作動部として、前記長手方向に可動な連接作動スイッチを設けるステップと；

40

を具えることを特徴とする方法。

【請求項 6】

請求項 3 に記載の方法において、さらに、

前記制御シャフトアッセンブリに、長手方向に可動な連接作動スイッチを有する受動的連接ジョイントを設けるステップと；

前記 2 機能の制御デバイスが長手方向に移動するときに前記受動的連接ジョイントを選択的に係止及び解放するための前記作動部として、前記長手方向に可動な連接作動スイッチを設けるステップと；

を具えることを特徴とする方法。

50

【請求項 7】

請求項 6 に記載の方法において、前記受動的接続ジョイントが、前記遠位の端部作動体アセンブリの端部作動体の接続移動を制御し、この制御が、さらに、

接続ロック部で固定位置に前記受動的接続ジョイントを選択的に保持するステップと；

前記接続ロック部のリリースを動作させて、前記受動的接続ジョイントを解放し、前記端部作動体に作用する外力に応じて、前記受動的接続ジョイントを通した前記端部作動体の接続移動を可能にするステップとを具えることを特徴とする方法。

【請求項 8】

請求項 7 に記載の方法において、さらに、接続位置に前記端部作動体を受動的に移動させるステップを具えることを特徴とする方法。

10

【請求項 9】

請求項 7 に記載の方法において、さらに、環境態様に前記端部作動体の一部を押し付けることによって、接続位置に前記端部作動体を受動的に移動させるステップを具えることを特徴とする方法。

【請求項 10】

請求項 8 に記載の方法において、さらに、前記長手軸を中心として前記 2 機能の制御デバイスを選択的に回転させることで、前記長手軸を中心として前記端部作動体アセンブリを対応して回転させながら、前記端部作動体を受動的に動かすステップを具えることを特徴とする方法。

【請求項 11】

20

請求項 10 に記載の方法において、さらに、片方の手で、保持、動作、移動、及び回転させるステップを実行することを特徴とする方法。

【請求項 12】

請求項 11 に記載の方法において、さらに、保持、動作、移動、及び回転させるステップを繰り返して、所望の接続位置に前記端部作動体を配置することを特徴とする方法。

【請求項 13】

請求項 7 に記載の方法において、前記制御シャフトアセンブリが中空であり、前記リリースが、前記制御シャフトアセンブリを通過することを特徴とする方法。

【請求項 14】

30

請求項 7 に記載の方法において、さらに、

前記リリースが非動作のときに、前記受動的接続ジョイントで所定の位置に前記端部作動体を接続的に保持するステップと；

前記リリースが動作するときに前記端部作動体を接続的に解放するステップと；
を具えることを特徴とする方法。

【請求項 15】

請求項 3 に記載の方法において、さらに、

前記端部作動体アセンブリに、ステーブルを具えた外科用ステープリングデバイス及び刃付き外科用切断デバイスを設けるステップと；

前記ハンドルに、

動作するときに前記ステープリングデバイスを閉鎖するステーブラ閉鎖アクチュエータと；

40

発射アクチュエータであって、動作するときに、前記ステープリングデバイスでステーブルし、前記切断デバイスで切断し、前記ステーブラ閉鎖アクチュエータ及び前記発射アクチュエータが前記 2 機能の制御デバイスとは異なる発射アクチュエータと；
を設けるステップ；

を具えることを特徴とする方法。

【発明の詳細な説明】**【技術分野】****【0001】**

本発明は、医療用デバイスの分野に関し、特に、組織にステーブルのラインを当てなが

50

ら、これらのステーブルラインの間の組織を切断することができる外科用ステーブラ器具の分野に関し、更に、ステーブラ器具の改良及び、接続型シャフトを含むこれらのステーブラ器具の様々な構成部品を形成するプロセスの改良に関する。このデバイスは、特に、内視鏡または腹腔鏡外科手順を行う間に組織のステープリングおよび切断を行うのに用いることができる。

【背景技術】

【0002】

内視鏡外科器具は、しばしば伝統的な開外科デバイスより好まれる。なぜなら、より小さい切開が、術後の回復時間と合併症を低減する傾向にあるためである。この結果、外套針のカニューラを通して所望の外科部位に遠位側端部作動体を正確に配置するのに好適な内視鏡外科器具の作動範囲に有意な開発がなされた。これらの遠位側端部作動体は、様々な方法で組織に係合して診断または治療効果をあげている（例えば、エンドカッタ、把持器、カッタ、ステーブラ、クリップアプライヤ、アクセスデバイス、薬剤/遺伝子セラピー送出デバイス、超音波、RF、レーザなどを用いたエネルギーデバイス、他）。

【0003】

端部作動体の位置決めは、外套針によって強制される。一般的に、これらの内視鏡外科器具は、端部作動体と外科医が操作するハンドル部分との間に長いシャフトがある。この長いシャフトが、所望の深さへの挿入と、このシャフトの長軸を中心とする回転を可能にし、これによって、端部作動体を幾分位置決めすることができる。外套針を賢明に配置し、例えば、別の外套針を介して把持器を使用することで、多くの場合この位置決め量で十分である。例えば、Knodel et al. に付与された米国特許第5,465,895号などの外科用ステープリング及び切断器具は、挿入と回転によって端部作動体をうまく位置決めする内視鏡外科器具の一例である。

【特許文献1】米国特許第5,465,895号

【0004】

United States Surgical Corporation社によって製造され、Green et al. に付与された米国特許第6,644,532号及び第6,250,532号に記載されているステーブラは、同じステップで単一の面に沿って相応して移動するレバーの作動に応じて、単一の面に沿ってステップで回転する端部作動体を具える。図31および図32を参照されたい。しかしながら、United States Surgical Corporation社のステーブラは、達成できる所定の角度と、左右の回転の制限（-45°から+45°）によって制限を受け、操作に二本の手を必要とする。

【特許文献2】米国特許第6,644,532号

【特許文献3】米国特許第6,250,532号

【0005】

挿入と回転に制限されるのではなく、操作の特性に依存して、内視鏡外科器具の端部作動体の位置決めを更に調整することが望まれる。特に、端部作動体をこの器具のシャフトの長軸を横切る軸に向けることがしばしば望まれている。この器具のシャフトに対する端部作動体の横径移動は、従来より、「接続」と呼ばれている。この接続型位置決めによれば、外科医は、いくつかの場合、より容易に組織に係合させることができる。また、有利なことに、接続型位置決めによれば、器具のシャフトによってブロックされることなく、端部作動体の背後に内視鏡を配置することができる。

【0006】

上述した非接続型ステープリングおよび切断器具は、実用性が高く多くの外科的手順にうまく利用することができるが、端部作動体を接続する能力をもってこの動作を強化して、これによって使用に際して外科医により優れたフレキシビリティを与えることが望まれる。接続型外科器具は、一般的に、器具シャフト内で、接続ジョイントを通して縦方向に移動して、カートリッジからステーブルを発射して、最も内側のステーブルライン間の組織を切断する一又それ以上の発射バーを使用している。これらの外科器具の一つの共通の

問題は、接続ジョイントを通る発射バーの制御である。端部作動体は、シャフトと端部作動体のエッジが接続中にぶつからないように、接続ジョイントにおいてシャフトから縦方向にスペースを空けて配置されている。このギャップは、支持材料で満たされているか、あるいは、単一または複数の発射バーに縦方向の発射負荷がかかっているときに、発射バーのジョイントの留め金を外れてしまわないような構造でなくてはならない。必要なものは、接続ジョイントを通して単一又は複数の発射バーを案内して支持する潮路構造、あるいは端部作動体が接続される時に曲がるあるいは湾曲する支持構造である。

【 0 0 0 7 】

Schulze et al. に付与された米国特許第 5, 673, 840 号は、エラストマ材料またはプラスチック材料で形成され、フレキシブル接続ジョイントを開示している。これはフレキシブルジョイントまたは「フレックスネック」で曲がる。発射バーは、フレックスネック内の中空チューブを通して支持され案内される。フレックスネックは、ここの閉鎖機構の一部であり、組織上でこの合部が閉じるときに、端部作動体、シャフト、発射バーに対して縦方向に移動する。次いで、ステープルが発射され組織が切断されるときに、発射バーがフレックスネック内を縦方向に移動する。

【特許文献 4】米国特許第 5, 673, 840 号

【 0 0 0 8 】

Oberlin et al. に付与された米国特許第 5, 797, 537 号 (Richard-Allan Medical Industries, Inc. が所有) は、フレックスジョイントを中心に曲がるのではなく、ピンの回りを回転する接続ジョイントを開示している。この器具では、発射バーは、一对のスペースを空けて配置された支持プレートの間に支持されている。このプレートは、一端部がシャフトに、他端部が端部作動体に連結されている。これらの連結の少なくとも一方が、摺動可能な連結である。支持プレートは、接続面においてフレキシブルな駆動部材近傍の接続ジョイントを通して延在しており、支持プレートは、先端がこの接続面内のギャップを通して曲がり、フレキシブル発射バーは、先端がその整合位置から一方向に接続される時に、支持プレートに対して曲がる。U. S. Surgical からの Milliman et al. に付与された米国特許第 6, 330, 965 号は、シャフトに固定的に取り付けられ、端部作動体に摺動可能に取り付けられた支持プレートの使用を教示している。

【特許文献 5】米国特許第 5, 797, 537 号

【特許文献 6】米国特許第 6, 330, 965 号

【 0 0 0 9 】

これらの公知の支持プレートは、接続ジョイントを通して発射バーを案内しているが、性能を強化しうると考えられる。例えば、多くの場合、発射バーが発射の間に急速に加速して、組織を効果的に切断するのに十分な運動量を確保することが望まれる。強固に取り付けられた支持プレートは、応答において無理に移動する傾向にあり、発射バーを接続ジョイントから飛び出させる。更なる例としては、接続しているかどうかにかかわらず、器具が同じ態様で動作することが望ましい。接続時の摩擦が大きくなることは好ましくなく、発射力の変化量を用いる必要がある場合、外科医を混乱させる。

【 0 0 1 0 】

この結果、接続ジョイントを介して発射バーへの支持を強化する外科器具機構用の改良した接続機構が有意に求められている。

【 0 0 1 1 】

従って、本発明の目的は、一般的なタイプの公知のデバイスと方法の上述した欠点を克服し、接続型外科用端部作動体を提供する外科用ステープリング及び切断デバイス及びこのデバイスを使用する方法を提供することである。

【発明の概要】

【 0 0 1 2 】

上述の目的及びその他の目的を鑑みると、本発明によれば、端部作動体を制御ハンドルに連結する受動的接続ジョイントを具える、医療用デバイス端部作動体連結アセンブリ

10

20

30

40

50

が提供されている。

【 0 0 1 3 】

本発明の目的を鑑みると、制御ハンドルに連結された端部作動体を有する医療デバイスにおいて、当該端部作動体を制御ハンドルに連結する受動的接続ジョイントを具える作動体連結アセンブリが提供されている。

【 0 0 1 4 】

本発明の目的を鑑みると、また、制御ハンドルと、受動的接続接続を介してこの制御ハンドルに連結した外科用端部作動体を具える、医療デバイスが提供されている。

【 0 0 1 5 】

本発明の目的を鑑みると、また、制御ハンドルと、この制御ハンドルに対して受動的に連結された外科用端部作動体を具える医療用デバイスが提供されている。

10

【 0 0 1 6 】

本発明の目的を鑑みると、また、受動的接続ジョイントの第 1 の部分を有する制御ハンドルと、受動的接続ジョイントの第 2 の部分を有する外科用端部作動体を具え、この受動的接続ジョイントの第 1 及び第 2 の部分が端部作動体を制御ハンドルに連結している医療用デバイスが提供されている。

【 0 0 1 7 】

本発明の目的を鑑みると、また、制御ハンドルと、端部作動体を制御ハンドルに連結する受動的接続ジョイントを有する外科用端部作動体を具える医療用デバイスが提供されている。

20

【 0 0 1 8 】

本発明の目的を鑑みると、また、制御ハンドルと、外科用端部作動体と、この端部作動体を制御ハンドルに連結する受動的接続ジョイントを具える医療用デバイスが提供されている。

【 0 0 1 9 】

本発明の目的を鑑みると、また、非作動状態および作動状態にある接続ジョイントアクチュエータを有する制御ハンドルと、外科用端部作動体と、この外科用端部作動体を制御ハンドルに連結する受動的接続ジョイントを具える医療用デバイスが提供されている。この接続ジョイントアクチュエータは、非作動状態にあるとき、受動的接続ジョイントを保持し、これによって端部作動体を実質的に固定された接続位置とし、作動状態にあるときに、受動的接続ジョイントを接続自在な状態に解放し、端部作動体に作用する外力に応じて、制御ハンドルに対して端部作動体を自在に接続させる。

30

【 0 0 2 0 】

本発明の目的を鑑みると、また、ステーブル付ステープリングデバイスと、刃付切断デバイスの少なくとも一つを有する外科用ステープリング端部作動体と、作動時にステープリングデバイスを閉じるステーブラ閉鎖アクチュエータを有する制御ハンドルと、作動時にステーブルの止め付けと、切断デバイスでの組織の切断の少なくとも一方を行うステーブル発射アクチュエータと、非作動状態と作動状態とを有する接続型ジョイントアクチュエータと、端部作動体を制御ハンドルに連結する受動的接続型ジョイントとを具える医療用デバイスが提供されているこの端部作動体は、接続型ジョイントが作動して、接続型ジョイントアクチュエータが作動していないときに所定の接続位置に係止したときに、端部作動体にかかる力に応じて、自在に接続する。

40

【 0 0 2 1 】

本発明の一の態様によれば、外科用器具は、係止を解放して、端部作動体の接続と接続されている間の発射を可能とするハンドル部分を有している。この解放および発射機構は、シャフトを介して接続機構へ伝達される。接続機構は、ユーザが端部作動体に与える力に対応しており、シャフトの縦軸のラインの外への端部作動体の接続を可能にする。発射機構は、発射動作に対応しており、接続機構と端部作動体を介して移動させるために連結されている。発射支持デバイスによって、接続が生じると、発射機構が発射機構を支持して適所に保持することができる。

50

【0022】

本発明の別の特徴によれば、制御ハンドルは、非作動状態と作動状態を有する接続ジョイントアクチュエータを具え、端部作動体は、係止接続状態と、非係止接続状態を有する接続ロックを有し、接続ジョイントアクチュエータは、非作動状態から作動状態に変わったときに、接続ロックを係止接続状態から非係止接続状態に変更し、作動状態から非作動状態に変わったときに、接続ロックを非係止接続状態から係止接続状態に変更する。

【0023】

本発明の更なる特徴によれば、ステープラ閉鎖アクチュエータとステープル発射アクチュエータが、接続ジョイントアクチュエータと異なる。

【0024】

本発明の追加の特徴によれば、受動的接続ジョイントを介して制御ハンドルをステープル発射アクチュエータに連結する少なくとも一の第1のフレキシブルビームと、受動接続ジョイントを介して端部作動体を制御ハンドルに縦方向に連結する少なくとも第2のフレキシブルビームが提供されている。この第1及び第2のフレキシブルビームは、受動的接続ジョイントの接続に対応して撓む。

【0025】

本発明の更なる特徴によれば、制御ハンドルが第1の縦軸を有し、端部作動体が第2の縦軸を有し、制御ハンドルと、端部作動体、および受動連接ジョイントの少なくとも一つが、整列デバイスを有する。例示的な実施例では、整列デバイスは、端部作動体にバイアスをかけて、接続ジョイントアクチュエータが作動したときに、第1及び第2の縦軸を実質的に整列させる。整列デバイスは、中央にバイアスするデバイスであっても良い。このような実施例では、中央バイアスデバイスは、第1の縦軸の対向する側に配置したばね式プランジャセットであり、これは、端部作動体を個別に押圧して、第1の縦軸に第2の縦軸を整列させている。

【0026】

本発明のもう一つの利点は、移動可能な遠位側端部作動体が中央にバイアスされていることである。これは、まず遠位端が、安定位置から自由であり、次いで、周辺組織などの環境構造に対して端部作動体押圧することで新たな位置に受動的に動くことを意味する。端部作動体を安定位置から自由にするアクチュエータが解放されたときに、中央バイアスデバイス、好ましくは少なくとも一のバイアスばね、特に、対向しており、従って、中央方向にバイアス力かける2本のバイアスばねを押圧した状態で、遠位側端部作動体が、中央位置に戻る。代替的に、中央バイアスデバイスが、クレビスにおいて端部作動体のどちらかの側部に配置したばね式プランジャセットであり、中央位置に向けて個別に端部作動体を押圧するものであってもよい。

【0027】

本発明の更なる特徴によれば、接続型ジョイントアクチュエータは、遠位側を向いた歯を有するプルロックを有しており、受動的接続ジョイントは、接続ジョイントアクチュエータが非作動状態にあるときにこの遠位側を向いた歯に相互係合する近位側を向いた歯を有するギアを有する。また、この接続型ジョイントアクチュエータは、接続型ジョイントアクチュエータが非作動状態にあるときに、近位側を向いた歯から遠位側を向いた歯の係合を解除して、端部作動体の接続ロックを解除する。

【0028】

本発明の更なる特徴によれば、遠位側への移動の作動は、プルツリーリリース (pull-to-release)、およびリリースツリーロック (release-relock) のトリガによって生じる。受動的な動きを制御するこのトリガは、通常は、係止されている。この係止は、トリガにおいて引っ張られることによって解放される。遠位側端部作動体が所望の位置にくと、ユーザがこのトリガを解除して、遠位側端部作動体を新しい位置に係止させる。

【0029】

本発明によるデバイスは、外科用ステープラおよびカッター、あるいは特に、組織の部分

10

20

30

40

50

を互いにステーブルし、所望の時に組織を切断するのに使用することができるその他の内視鏡デバイスである。端部作動体の一の実施例では、ステープリング機能と切断機能の両方を実行する手段が、デバイスの遠位側端部作動体内に全体的に保持されている。

【0030】

再び、本発明のもう一つの利点は、ハンドルが、電子的に制御され、ユニバーサルであり、電動式であることである。ハンドルは、多数の製品構成用にプログラムされたマイクロプロセッサを具える。例えば、ステーブラの場合、ハンドルは30mm、45mm、あるいは60mmのステーブルカートリッジ用にプログラムされている。ステーブラの遠位シャフトは、ユニバーサルハンドルに差し込む近位端を有する。この遠位シャフトは、電氣的コンタクトアレイを具え、これが、接続位置においてハンドル側の合致するアレイと対応して接触する。この接触は、様々な遠位シャフトの各々でユニークなものであり、ハンドルがシャフトを「認識」して、そのシャフト用の適宜のプログラムを稼働する。ハンドルは、安全なロックアウト、ステーブラ送出速度、ストロークの距離、その他のロジックを含むようにプログラムされている。このような、モジュール性によって、複数の端部作動体を有する一つのハンドルをシャフトに合致するように製造することができる。

10

【0031】

デバイスの作動は、電気モータを用いて行われる。デバイスは、又、複数の電気モータによって、油圧モータまたは空気圧モータによって、あるいは、作動アセンブリをデバイスの遠位部分に一義的にあるいは全体的に含めることができるようなあらゆる方法でフレキシブル駆動シャフトを介してエネルギーを伝達することによって、駆動させることができる。

20

【0032】

これらの手段のいずれかによって行われた仕事は、スクリュドライブ、ギアドライブ、ウエッジ、トグル、カム、ベルト、プーリ、ケーブル、ベアリング、あるいは押出ロッドのようなものを単一で、あるいはこれらを組み合わせることで所望の動きに変換することができる。特に、スクリュドライブは、電気モータの動きを線形の動きに変換するのに使用される。一の実施例では、スクリュドライブのモータが、ハンドルに設けられている。フレキシブルに回転するケーブルがモータからねじ式シャフトに連結されている。従って、モータがいずれかの方向に回転すると、フレキシブルケーブルの回転がねじ式駆動シャフトに伝わって、ステープリングアクチュエータと切断スライドが駆動シャフトの上に配置されているので、スライドの遠位側の動きによって両方の機能が実行される。第2の実施例では、モータ全体が端部作動体内に設けられており、直接にあるいはトランスミッションギアを介してスライド駆動シャフトに連結されたシャフトを有する。この場合、ハンドル内に必要なものは、オン/オフ及び駆動シャフト方向アクチュエータであり、前者はモータのオンとオフを切り替えるためのものであり、後者は、モータがスピンする方向を決定するためのものである。

30

【0033】

このデバイスは、スクリュドライブで駆動されるキャリッジを有しており、ステーブラこう合を閉じる、切断刃を前進させる、ステーブルを発射するといった機能を含めて、多くの機能を行う。キャリッジは、これらのタスクを行うための唯一の方法ではない。二次的なあるいは多くの仕事源が、これらの機能のいずれかを行うのに必要な仕事を提供する。

40

【0034】

端部作動体の第2の実施例では、ステープリング及び切断作動デバイス全体が自蔵式であり、動作ジョイントの遠位側に配置されている。

【0035】

作動デバイス全体を挿入し、オペレータによって所望されるあらゆる動きあるいは制限を行う多軸「ボール」ジョイントあるいは「ユニバーサル」ジョイントによって操作することができる。

【0036】

50

更に、作動デバイス全体は、ハンドルから完全にフリーであり、別の角度から再度把持することができ、より良好な位置的フレキシビリティが可能である。

【 0 0 3 7 】

本発明の更なる特徴によれば、受動的連接ジョイントが、ボールと、カップデバイスと、当該ボールとカップデバイスを互いに係止し、係止を解除するボール - カップ係止デバイスを有するボールジョイントであり、このボール - カップ係止デバイスは、制御ハンドルが非作動状態にあるときに係止状態にあり、制御ハンドルが作動状態にあるときに係止が解除された状態になる。端部作動体は、このボールとカップデバイスの一方を有し、制御ハンドルがこのボールとカップデバイスの他方を有する。ボールは、カップデバイスに取り外し可能に連結されている。

10

【 0 0 3 8 】

本発明の更なる特徴によれば、端部作動体は、縦方向に二つの端部を有し、前記ボールが二つのボールである。この二つのボールはそれぞれ、縦方向の二つの端部の一方の上に配置されており、二つのボールは各々カップデバイスに取り外し可能に連結することができる。

【 0 0 3 9 】

本発明の一の態様では、縦方向に移動する発射機構を用いて器具が端部作動体を作動させる。この発射機構は、側方支持プレートあるいは固い支持チャネルによって連接機構を介して有利に支持されている。前者の実施例では、発射機構上の負荷の発射によりよく応答するために、各支持プレートの一又はそれ以上の端部が、連接機構の一方の側に弾性あるいはパネで係合しており、従って、発射機構の座屈をより良好に防止することができる。例えば、支持プレート対は、連接機構を横切って発射機構の側面に位置し、各支持プレートは連接機構に形成されたフレーム溝にばねで係合した端部を具えており、連接機構内あるいは外の発射機構の座屈の防止を補助する。

20

【 0 0 4 0 】

チャネルの実施例においては、連接機構内をチャネルが浮動しており、連接がいずれかの方向で生じると発射機構のいずれかの側を支持する面を有する。従って、発射機構の座屈を防止することができる。チャネルはフロアと二つの側部を有する。支持チャネルは、連接機構内部のキャビティ内に自在に乗っている。チャネルの端部は、このキャビティの湾曲に合致するように湾曲している。支持チャネルは、連接機構内で曲がったときに発射機構に接触して支持するさまざまな内部表面を有しており、これによって、連接機構内部あるいは外部における発射機構の座屈を防止することができる。

30

【 0 0 4 1 】

従って、さまざまなタイプの作動した診断又は治療端部作動体を、強い発射力であっても、内視鏡仕様に部品寸法を小さくしても、連接機構で座屈を生じることなく、本発明の連接型医療器具に組み込むことができる。

【 0 0 4 2 】

本発明の更なる態様においては、医療器具が、閉鎖動作、発射動作、連接機構の係止解除動作、及び連接動作を生じるハンドル部分を有している。これらの動作は、各々シャフトを取って伝達される。端部作動体は、ステーブルまたはステーブルカートリッジを受けるシャフトに接続された細長チャネルと、この細長チャネルに回動可能に連結され、シャフトからの閉鎖動作に応答する台座を具える。発射デバイスは細長デバイスと台座との間で縦方向に受けられている、遠位側にある切断デバイスを具える。発射デバイスは、ハンドルから端部作動体へ、シャフトと連接機構を介して連結されている。発射デバイスは、ステープリングを利用して、発射動作によって切断を行う。連接機構は、シャフトに対して端部作動体を移動させる。連接機構は、遠位側でシャフトに連結されており、連接ロックが解除された（すなわち、アンロック）後、及び、端部作動体に働いて連接動作を生じさせる力に応答して、端部作動体を連接させる。換言すれば、連接ロックが解除されると、端部作動体の環境に対する圧力が端部作動体をシャフトに対して連接させる。発射機構を支持するために、一对の支持プレートを連接機構にわたって発射機構の側面に位置する

40

50

ことができる。各支持プレートは接続機構内に形成されたフレーム溝にスプリングで係合された端部を具える、あるいは、固いチャンネルが接続機構にわたって発射機構を取り囲むようにしても良い。これによって、改良されたステープリングおよび切断器具が、高い発射負荷に耐える発射デバイスを含んでおり、接続時に有意に大きくなった発射力を導入することがない。

【0043】

作動デバイスは、様々な長さで製造しても良く、及び／又は、腹腔鏡用あるいは内視鏡用のいずれか、あるいは両方に好適な直径に製造しても良い。交換可能なステーブルカートリッジを使用することができる。また、作動デバイスは、フレキシブルな内視鏡の遠位端に取り付けるように構成することができる。

10

【0044】

本発明の有意な利点は、端部作動体の動きが受動的であり、係止可能であることである。換言すると、端部作動器は、係止を解除して、次いで所望の位置に移動させ、次いで、その新しい位置に保持することができる。これらの動作は、全て片手の操作で行うことができる。内視鏡及び腹腔鏡外科手術は、外科医が両方の手を別個に使用することが必要である。この必要性をなくすことは、外科手術をものすごく困難なものにするか、あるいは不可能にする。本発明のハンドルは、二本目の手を用いることなく移動解除／係止を作動でき、真の片手でのデバイスの操作を可能にしている。

【0045】

本発明の更なる利点は、端部作動体の軸方向の動きが別であり、手動であることである。例えば、ユーザは、挿入の前にデバイスの縦軸を中心に遠位側端部作動体を回転させることによって軸方向の動きを設定することができる。この予め設定した位置決めは、端部作動体をシャフトから離れる方向に引っ張り、次いで遠位側端部作動体を所望の方向にひねることによって生じる。この軸方向の動きは、軸外の動き（横方向の動き）と組み合わせて、遠位端で合成角を作って、端部作動体（または複数の端部作動体）の正確な位置決めを助ける。別の変形例では、ユーザは、シャフト、接続機構、及び端部作動体を含む遠位側構成部品に、ハンドルを軸方向に固定して、回転方向には自在に連結する回転デバイスを提供することによって、いつでも、動的に遠位側端部作動体をデバイスの縦軸を中心に回転させることができる。遠位側構成部品の回転は、ベル形状の回転デバイスを端部作動体から離れる方向に引っ張って生じ、次いで、所望の方向にシャフトの縦軸を中心に回転デバイスの回転が生じる。この回転運動が、端部作動体の軸外運動と組み合わせられて、デバイスの遠位端に合成角を作り、端部作動体（または複数の端部作動体）の正確な位置決めを補助する。

20

30

【0046】

本発明の更に別の利点は、ステーブラ／カッタを、標準的なフレキシブル内視鏡の端部に装着するように構成できることである。この制御は、内視鏡の作業チャンネルを通して送り戻され、制御ハンドルまたは制御モジュールに合致する。

【0047】

本発明の目的を鑑みると、医療デバイスの端部作動体を操作する方法も提供されている。この方法は、接続ロックを用いて安定した位置で端部作動体の接続動作を制御する受動的接続ジョイントを維持するステップと、接続ロックの解放を作動して、受動的接続ジョイントの係止を解き、端部作動体に係る外力に応じて受動的接続ジョイントを介して端部作動体を接続動作させるステップと、を具える。

40

【0048】

本発明の目的を鑑みると、医療デバイスの端部作動体を操作する方法が提供されており、この方法は、接続ロックによって係止状態にある受動的接続ジョイントを保持するステップと、接続ロックを作動してこの受動的接続ジョイントの係止を解き、端部作動体に作用する外力に応じて受動的接続ジョイントに接続動作をさせるステップと、を具える。

【0049】

本発明の別のモードによれば、端部作動体は、接続位置へ受動的に移動する。

50

【 0 0 5 0 】

本発明の更なるモードによれば、端部作動体は端部作動体の一部を環境の構造に対して押圧することによって接続位置に受動的に移動する。

【 0 0 5 1 】

本発明の更なるモードによれば、端部作動体を所望の接続位置に接続するために、端部作動体に力が加えられる。

【 0 0 5 2 】

本発明の更なるモードによれば、接続ロックの作動が取り除かれて受動的接続ジョイントに係止し、これによって、端部作動体が更に接続動作を行うことを防止する。

【 0 0 5 3 】

有利なことに、上述のステップの全てが片手で行われる。

【 0 0 5 4 】

本発明の特徴と考えられるその他の特徴は、請求の範囲に記載されている。

【 0 0 5 5 】

本発明は、外科用ステーブル及び切断デバイス及びこのデバイスを使用する方法として、図に示し、記載したが、さまざまな変形例と構造的な変形を、本発明の精神から外れることなく、請求の範囲の範囲および均等の範囲内で行うことができるので、図に示す詳細に限定するものではない。

【 0 0 5 6 】

本発明の構成及び操作方法は、追加の目的と利点と共に、添付の図面と共に読む場合に以下の特定の実施例の記載から最も良く理解される。

【 図面の簡単な説明 】

【 0 0 5 7 】

本発明の実施例の利点は、本発明の好ましい実施例の以下の詳細な説明から明らかである。この説明は、添付の図面と共に考慮すべきである。

【 図 1 】 図 1 は、本発明に係る遠位ステープリング及び切断端部作動体と、それに連結されたシャフトの一部の第 1 実施例を、遠位端から見て、拡大して、断片的に示す斜視図であり、端部作動体のステーブルカートリッジこう合からステーブルカートリッジが約半分引き出されており、ステーブル接続及び組織切断スライドから分離したステーブラの台座を有する。

【 図 2 】 図 2 は、図 1 に示す端部作動体を拡大して、断片的に示す側面図であり、遠位側カウリングと、近位側のスプライン加工した軸方向の移動部分を含み、明瞭化のために除去したカートリッジと、スライドに連結したステーブラの台座を含める。

【 図 3 】 図 3 は、図 1 に示す端部作動体を拡大して、断片的に示す斜視図であり、遠位部分にステーブル作動及び組織切断スライドを有し、当該スライドから離れたステーブラの台座を含める。

【 図 4 】 図 4 は、図 1 に示す端部作動体を拡大して、断片的に示す斜視図であり、下側こう合 / ステーブルカートリッジホルダから取り外したステーブルカートリッジと、中央に対して約 45° の角度に回転したクレビスを示す。

【 図 5 】 図 5 は、図 1 に示す端部作動体の遠位側部分を拡大して、断片的に示す、ワイヤフレーム側正面図である。

【 図 6 】 図 6 は、約 90° 回転した図 1 に示す端部作動体のスプライン加工した軸移動アセンブリを、拡大して、断片的に示す、ワイヤフレーム側斜視図であり、明瞭化のために、端部作動体の横方向の動作係止ピンと近位側スクリュは除いてある。

【 図 7 】 図 7 は、図 6 に示す端部作動体を底側から見て、拡大して、断片的に示すワイヤフレーム側側面図であり、横に移動するスプロケットの歯に係合する端部作動体横移動係止ピンと、ばねとを含み、明瞭化のために近位側スクリュは除いてある。

【 図 8 】 図 8 は、図 7 に示す端部作動体を拡大して、断片的に示すワイヤフレーム側底面図であり、横に移動するスプロケットの歯に係合する端部作動体横移動係止ピンを含める。

。

10

20

30

40

50

【図 9】図 9 は、図 8 に示す端部作動体を拡大して、断片的に示す、底側から見た縦断面図であり、横に移動するスプロケットの歯に係合する端部作動体横移動係止ピンを具え、明瞭化のためにばねは除いている。

【図 10】図 10 は、図 2 に示す、縦軸を中心に回転した端部作動体を拡大して、断片的に示す斜視図であり、明瞭化のために、クレビス、スクリュ、遠位側でスプライン加工したスリーブ軸の動きと、バネ部分は除いている。

【図 11】図 11 は、図 1 に示す端部作動体の遠位側部分を拡大して、断片的に示す底面図であり、近位側位置のステーブル作動および組織切断スライドを示す。

【図 12】図 12 は、図 11 に示す端部作動体の遠位側部分を拡大して、断片的に示す底面図であり、中間位置のステーブル作動および組織切断スライドを示す。

【図 13】図 13 は、図 2 に示す端部作動体のステープリング作動及び組織切断スライドを通る、拡大した、断片的に示す半径方向の断面図である。

【図 14】図 14 は、図 1 に示す端部作動体の下側半分を通る、拡大した、断片的に示す水平方向の縦断面図である。

【図 15】図 15 は、図 1 に示す端部作動体の近位側部分の上側半分を通る、拡大した、断片的に示す水平方向の縦断面図である。

【図 16】図 16 は、図 1 に示す端部作動体の近位側部分の縦軸を通る、拡大した、断片的に示す水平方向の縦断面図である。

【図 17】図 17 は、図 1 に示す端部作動体の近位側部分の右側半分を通る、拡大した、断片的に示す水平方向の縦断面図である。

【図 18】図 18 は、本発明に係る外科用ステーブラの左側面を示す図であり、作動ハンドルの安定位置における端部作動体の開いた状態のこう合を示す。

【図 19】図 19 は、図 18 に示す外科用ステーブラの左側面を示す図であり、作動ハンドルの親指トリガの作動位置における端部作動体のこう合が閉じている状態を示す。

【図 20】図 20 は、図 18 の外科用ステーブラの上方から左側を示す図であり、横方向動作トリガを押圧した状態で、表面などの環境との接触に依存して、横方向に自在に移動する状態の位置にある遠位側端部作動体と、作動ハンドルの安定位置における端部作動体が開いた状態にあり、約 45° の角度で横方向に位置するこう合を示す。

【図 21】図 21 は、図 18 の外科用ステーブラの上方から左側を示す図であり、安定位置における横方向移動トリガと、横方向に捕捉した移動状態にある遠位側端部作動体と、作動ハンドルの安定位置において端部作動体が開いた状態にあり、約 30° の角度で横方向に位置するこう合を示す。

【図 22】図 22 は、図 18 の端部作動体の左側を断片的に示す図であり、安定位置において、及び約 75° で横方向に位置するこう合を示す。

【図 23】図 23 は、図 18 に示すステーブラの端部作動体の左側を断片的に示す図であり、安定位置において、及び回転した第 1 の軸方向の位置において開いた状態のこう合を示す。

【図 24】図 24 は、図 23 に示す端部作動体の左側を断片的に示す図であり、安定位置において及び、図 23 に対して反時計回りに回転した正常位置において開いた状態のこう合を示す。

【図 25】図 25 は、本発明の外科用ステープリングデバイスの第 2 実施例を遠位端から見た斜視図であり、組み込み式のステープリングモータを有する取り外し可能な端部作動体と、開いている安定位置と、約 45° の右側横方向の位置にあるステープリングこう合と安定位置でボールを捕捉しているボール解放レバーと、安定したモータオフ位置にあるモータ作動ボタンとを示す。

【図 26】図 26 は、図 25 に示す取り外し可能な端部作動体の拡大した斜視図であり、安定開位置にあるこう合を示し、明瞭化のためにスライドは除いている。

【図 27】図 27 は、本発明の外科用ステープリングデバイスの第 3 実施例を遠位端から見た斜視図であり、二つのボール連結端部と組み込み式のステープリングモータを有する取り外し可能な端部作動体と、安定開位置にあり、約 45° の右側横方向の位置にあるス

10

20

30

40

50

テープリングこう合と、逆向きで近位側を向いているステーブルこう合と、作動したボール解放位置におけるボール解放レバーと、安定したモータオフ位置におけるモータ作動ボタンとを示す。

【図 2 8】図 2 8 は、右側及び遠位端から見た図 2 7 に示す取り外し可能な端部作動体の拡大した斜視図であり、安定開位置にあるこう合を示し、明瞭可のためにスライドは除いている。

【図 2 9】図 2 9 は、図 2 5 及び 2 6 に示す外科用ステープリング及び切断デバイス、及び図 2 5 及び 2 6 の取り外し可能なステープリング端部作動体のボールジョイントを捕捉して整列した状態で示す、作動ハンドルの最も遠位端の、断片的な、拡大した側部断面ワイヤフレームの図である。

【図 3 0】図 3 0 は、図 2 9 に示す作動の反対側の最も遠位端の断片的な、拡大した側断面図であり、不整列で、解放された状態にあるが作動ハンドルのクランプの間に捕捉されているボールジョイントを示す。

【図 3 1】図 3 1 は、本発明のステープリング及び切断デバイスの近位端から見た斜視図であり、台座は除いてある。

【図 3 2】図 3 2 は、図 3 1 のデバイスの近位端から見た、断片的な斜視図であり、押出口付きの接続解除デバイスの近位側を示すためにハンドルを除いてある。

【図 3 3】図 3 3 は、図 3 1 に示すデバイスの内側チューブの近位端部分を拡大して、分解した図である。

【図 3 4】図 3 4 は、外側チューブを取り除いて、端部作動体の接続ジョイントに接続解除デバイスを連結している内部部品を遠位端から見た、断片的な斜視図である。

【図 3 5】図 3 5 は、図 3 4 の一部の、断片的な、拡大した、縦断面図である。

【図 3 6】図 3 6 は、図 3 1 に示すナイフガイドアッセンブリの、断片的な、拡大した斜視図であり、外側及び内側のチューブを取り外した、ナイフガイドの近位側からナイフブレードの遠位側にかけての図である。

【図 3 7】図 3 7 は、図 3 5 の部分の一部の、プルバンドの近位側端部における、断片的な、拡大した、縦断面図である。

【図 3 8】図 3 8 は、図 3 5 の部分の一部の、プルバンドの遠位側端部における、断片的な、拡大した、縦断面図である。

【図 3 9】図 3 9 は、図 3 1 のデバイスの、ステーブラアッセンブリ、ドラムスリーブ、接続ジョイント、及びデバイスのクレビスの、断片的な、拡大した側部断面図であり、開いた状態の台座を示す。

【図 4 0】図 4 0 は、図 3 1 のデバイスの、ステーブラアッセンブリ、ドラムスリーブ、接続ジョイント、及びデバイスのクレビスの、断片的な、拡大した側部断面図であり、閉じた発射状態の台座を示す。

【図 4 1】図 4 1 は、ナイフガイドの近位側からナイフブレードにかけての、ナイフガイドサブアッセンブリの断片的な、拡大した斜視図であり、ナイフガイドと、クレビスと、左ハンモックと、ドラムスリーブと、カートリッジホルダは取り除いている。

【図 4 2】図 4 2 は、図 3 1 のデバイスの、ナイフ - 押出口ピンジョイントの、断片的な、拡大した、縦断面図である。

【図 4 3】図 4 3 は、図 3 1 に示すデバイスのプルバンド - アルミニウムチューブピンジョイントの断片的な、拡大した、縦断面図である。

【図 4 4】図 4 4 は、図 3 1 に示すデバイスのクレビス近位面の、断片的な、拡大した、縦断面図である。

【図 4 5】図 4 5 は、図 3 1 に示すデバイスのプランジャピンスプリングポケットと、接続解除ピンの、断片的な、拡大した、縦断面図である。

【図 4 6】図 4 6 は、図 3 1 に示すデバイスのプランジャピカム面と接続係止スプロケットの、断片的な、拡大した、縦断面図である。

【図 4 7】図 4 7 は、図 3 1 に示すデバイスの端部作動体接続ジョイントの、断片的な、拡大した、縦断面図である。

10

20

30

40

50

【図４８】図４８は、図３１に示すデバイスの、遠位側プルバンドピンジョイントの、断片的な、拡大した、縦断面図である。

【図４９】図４９は、図３１に示すデバイスの、台座／上側こう合ピボットスロットの断片的な、拡大した、縦断面図である。

【図５０】図５０は、図３１に示すデバイスの、スプリングロッドを通る接続ジョイント部の、断片的な、拡大した、縦断面図である。

【図５１】図５１は、図３１に示す、ナイフ案内ブレード用テストベッドと、デバイスのハンモックを示す図である。

【図５２】図５２は、図３１に示すデバイスの接続ジョイント部の接続係止解除スライドを通る、断片的な、拡大した、縦断面図である。

【図５３】図５３は、図３１に示すデバイスの遠位側部品を、台座のない、遠位端から見た分解斜視図である。

【図５４】図５４は、内側及び外側チューブを取り外した、本発明の端部作動体の第４の実施例の接続遠位部分を示す斜視図である。

【図５５】図５５は、外側チューブを取り外した、図５４に示す端部作動体の接続部分の断片的な、拡大した、分解斜視図であり、看者に対して先端が内側を向いている。

【図５６】図５６は、図５４に示す端部作動体の接続部分の、断片的な、拡大した、底面図であり、外側クレビスと、閉鎖リングが取り除かれている。

【図５７】図５７は、図５４に示す端部作動体の接続部分の、ドッグボーンガイドの下側端部を通る、断片的な、拡大した、断面図である。

【図５８】図５８は、図５４に示す端部作動体の接続部分の、スプリングロッドを通る、断片的な、縦断面図であり、内側チューブ及び押出ロッド - ブレードサポートは除去されている。

【図５９】図５９は、図５４に示す端部作動体の接続部分の、ドッグボーンガイドの遠位端を通る、断片的な、拡大した、縦断面図である。

【図６０】図６０は、図５４に示す端部作動体の接続部分の、下側クレビスのドッグボーンガイド室の近位端を通る断片的な、拡大した、縦断面図であり、ドッグボーンガイドは除去されている。

【図６１】図６１は、図５４に示す端部作動体の接続部分の、ドッグボーンガイドの下側中間部分を通る、断片的な、拡大した、縦断面図である。

【図６２】図６２は、図５４に示す端部作動体の接続部分の、ドッグボーンガイドの中央部分を通る、断片的な水平方向の縦断面図である。

【図６３】図６３は、図５４に示す端部作動体の接続部分を、内側チューブ、押出ロッド刃サポート、台座、及び、ステーブルスレッドのほぼ半分を除去したスプリングロッドを通る縦断面図である。

【図６４】図６４は、図５４に示す端部作動体の接続部分のスプリングロッドを通る縦断面図であり、スプリングプレート、台座、及び、ステーブルスレッドのほぼ半分を除いている。

【図６５】図６５は、図５４に示す端部作動体の接続部分の遠位端の、内側チューブ、押出ロッド刃サポート、台座、及び、ステーブルスレッドのほぼ半分を除去した縦断面図である。

【図６６】図６６は、図５４に示す端部作動体の、下側クレビス、下側ドッグボーンクレビス、ドッグボーンガイド、及び３つの隣接するナイフブレードを示す斜視図である。

【図６７】図６７は、図５４の端部作動体の、断片的な、ワイヤフレーム縦断面図である。

【図６８】図６８は、図５４の端部作動体の、プルバンドの遠位側連結部の代替の実施例の、断片的な、ワイヤフレーム斜視図である。

【図６９】図６９は、図６８の遠位側連結部の、断片的な、縦断面図である。

【図７０】図７０は、図６８の遠位側連結部の一部を下から見た断片的な斜視図である。

【発明を実施するための形態】

10

20

30

40

50

【 0 0 5 8 】

本発明の態様を、本発明の特定の実施例に関する以下の説明と図面に開示する。本発明の精神または範囲から外れることなく代替の実施例を考案することができる。更に、本発明の例示的な実施例のよく知られた要素は、詳細には説明しない、あるいは、本発明の関連する詳細を邪魔しないように、説明を省略する。

【 0 0 5 9 】

本発明を開示して説明する前に、ここで使用する用語は、特定の実施例を記載するだけの目的であり、限定を意図するものではない。明細書及び特許請求の範囲に使用されているように、単数形の冠詞は、コンテキストから明らかでない限り、複数の意味もあることに留意すべきである。

【 0 0 6 0 】

本明細書は、新規と考えられる本発明の特徴を規定する請求の範囲で結ばれているが、本発明は、図面と併せて以下の説明を考慮することでより良く理解され则认为される。図面には、同じ符号が用いられている。図面は、スケールどおり記載されていない。

【 0 0 6 1 】

図面を詳細に、特にまず図 1 を参照すると、本発明によるステープリング及び切断用端部作動体 1 の第 1 の例示的な実施例が示されている。端部作動体の主要部品には、クレビス 1 0、台座 2 0、ステーブルカートリッジ 1 0 0 を受けるカートリッジホルダ 3 0、アダプタスリーブ 4 0、及び横方向移動又は接続デバイス 5 0 が含まれる。図 1 は、カートリッジホルダ 3 0 からのステーブルカートリッジ 1 0 0 の着脱性を示している。

【 0 0 6 2 】

台座 2 0 をカートリッジホルダ 3 0 と、ステーブルカートリッジ 1 0 0 に連結しているのは、ステーブル作動及び組織切断スライド 6 0 である。スライド 6 0 は、台座 2 0 とカートリッジホルダ 3 0 に動作可能に係合しており、この二つの部品 2 0 と 3 0 を正しく整列させて保持し、カートリッジ 1 0 0 の中で作動したステーブルが、台座 2 0 内の各ステーブラ台座に当たり、台座 2 0 とカートリッジ 1 0 0 の間に配置された組織の回りにこのステーブルを固定するようにする。スライド 6 0 の遠位側を向いた面は、組織を互いにステーブルするとき、こう合 2 0、3 0 内に配置された組織を切断する刃 6 2 を有する。このスライドの近位側の動きが、図 1 乃至 3 に線図的に示されている。スライド 6 0 は、図 1 及び 3 に見ることができ、台座 2 0 は、スライド 6 0 の先端から外れている。しかしながら、動作中は、スライド 6 0 は、図 2、特に図 1 3 に示すように、台座 2 0 に連結されていなければならない。

【 0 0 6 3 】

図 2 は、アダプタスリーブ内での移動のさまざまな特徴を見せるために、アダプタスリーブ 4 0 を取り除いた端部作動体 1 を示す図である。

【 0 0 6 4 】

横方向移動デバイス 5 0 の二つの主要部品の第 1 の部品が、図 1 乃至 3 に明らかである。近位側部品 5 2 は、近位側スプロケット 5 2 2 と、中間スプライン加工コネクタ 5 2 4、及び遠位側ロッド 5 2 6 を具える。例示的な実施例では、中間スプライン加工コネクタ 5 2 4 は、図 2 に明瞭に示すように、4 本の遠位側に突出した歯 5 2 4 2 を有する。

【 0 0 6 5 】

また、図 2 には、引っ張りケーブルアダプタ 7 0 が示されている。この引っ張りケーブルアダプタ 7 0 は、近位側側部が引っ張りケーブル 1 1 0 (破線) に連結されており、遠位側側部がカートリッジホルダ 3 0 に連結されている。従って、引っ張りケーブルアダプタ 7 0 を用いて、台座 2 0 に対してカートリッジホルダ 3 0 を押したり引いたりして、これによって、カートリッジホルダ 3 0 の動きに応じて、台座 2 0 が開位置から閉位置へ、あるいは、反対に回転する。台座 2 0 の近位端は、両側部にカムフォロワ 2 2 を有する。カートリッジホルダ 3 0 の近位端は、両側部に二つのカム面 3 2 を規定しており、各カムフォロワ 2 2 を受けるように整列している。従って、遠位方向あるいは近位方向へのカートリッジホルダの動きによって、台座 2 0 に対応する開回転または閉回転が生じる。

【 0 0 6 6 】

図 4 は、クレビス 1 0 に対するステーブラ 2 0、3 0 の横方向の連接動作を示す図である。

【 0 0 6 7 】

図 5 乃至 8 では、アダプタスリーブ 4 0 と、クレビス 1 0 を含む全ての部品がワイヤフレームで示されており、これによって、内部の特徴がわかる。クレビス 1 0 は、4 つのルーメンを具えており、その内の二つが図 5 に示されており、図 6 および図 7 には、4 つのルーメン全てが示されている。これらのルーメンの内、第 1 のルーメン 1 2 は、端部作動体横方向移動係止ピン 1 2 0 の遠位側及び近位側への移動を制御する、図示しないシャフトを含むように形成されている。このピン 1 2 0 は、図 8 及び図 9 にまず示されている。二つの横方向ルーメン 1 4 は、引っ張りケーブルアダプタ 7 0 を近位側に移動させる引っ張りワイヤを受けるような形状をしている（引っ張りケーブルアダプタ 7 0 の遠位側への移動は、バネによって生じる）。二つのルーメン 1 4 の他のルーメンは、余分なルーメンであり、追加の器具をいくつでも受けることができる。駆動ケーブルルーメン 1 6 は、4 つのルーメンの最後のルーメンであり、スライド 6 0 の動きを制御する駆動スクリュー 3 4（図 1 参照）を回転させるフレキシブル駆動ケーブルを受けるように構成されている。

10

【 0 0 6 8 】

駆動ケーブルルーメン 1 6 の遠位端において、クレビス 2 0 は、横方向移動係止ピン 1 2 0 を受ける長円キャピティ 1 8 を規定している。図 6 乃至 9 は、特に、このキャピティ 1 8 の例示的な形状を示す。横方向移動係止ピン 1 2 0 は円周形状が長円形であるため、ピン 1 2 0 はスプロケット 5 2 2 の歯に整列した位置から回転しない。

20

【 0 0 6 9 】

また、図 5 に示すクレビス 1 0 の先端側の下には、二つの復心ばね 1 3 0 が見える。これらのばね 1 3 0 は、図 6 乃至 9、特に図 1 0 にも示されている。ばね 1 3 0 間の望ましくない相互作用を防ぐために、バネ 1 3 0 を挟んで分離プレート 1 4 0 が設けられている。図 1 0 は、間に分離プレート 1 4 0 を有する二つのバネ 1 3 0 を示す図である。

【 0 0 7 0 】

透明のスリーブ 4 0 の下側の機構は、図 7 乃至 1 0 でよりよく説明される。スリーブ 4 0 は、二つの外側構造と、二つの内部ボアを規定している。第 1 の外側構造は、近位側シリンダ 4 2 である。近位側シリンダ 4 2 は、その近位端にスプライン構造 4 2 2 を規定している。これらのスプライン構造 4 2 2 は、近位側部分 5 2 の中間のスプライン付コネクタ 5 2 4 に合致して相互作用する。近位側シリンダ 4 2 は、第 1 のボア 4 4 も規定しており、これは、近位側部分 5 2 の遠位側ロッド 5 2 6 を受けるような形状をしている。ロッド 5 2 6 と第 1 のボア 4 4 の内側面との間には円筒状の半径方向クリアランスが、ケーブルアダプタ 7 0 の近位端と第 1 のボア 4 4 の近位内側面との間は縦方向クリアランスがある。この筒状クリアランスは、明瞭化のために図示していない第 1 の筒状バイアスデバイス（例えば、コイルばね）を受けることができる。第 1 のバイアスデバイスは、アダプタスリーブ 4 0 の最も近位側端部に近位側を向いた力をかける位置にある。このような構成において、第 1 のバイアスデバイスによってかかる力が、遠位側スプライン構造 4 2 2 を近位側スプライン構造 5 2 4 2 に向けて、これに対して押圧する。

30

40

【 0 0 7 1 】

スリーブ 4 0 の第 2 の外側構造は、遠位側シリンダ 4 6 である。この遠位側シリンダ 4 6 は、そこで引っ張りケーブルアダプタ 7 0 を受ける形状をしている第 2 のボア 4 8 を規定する。引っ張りケーブルアダプタ 7 0 も、近位側部分 5 2 の遠位ロッド 5 2 6 を受ける形状の内側ボア 7 2 を規定している。この構造を明確にするために、ロッド 5 2 6 は、図 9 において破線で内側ボア 7 2 に完全に延在している様子が示されている。作動時は、ロッド 5 2 6 は、内側ボア 7 2 内へ完全に延在する。内側ボア 7 2 は、同軸であり、例示的な実施例では、第 1 のボア 4 4 と同じ内径を有する。従って、ロッド 5 2 6 と内側ボア 7 2 の内側面との間には円筒状半径方向のクリアランスがあり、ケーブルアダプタ 7 0 の遠位側表面と、内側ボア 7 2 の内側遠位側表面との間には縦方向のクリアランスがある。こ

50

れは、第 2 の筒状バイアスデバイス（例えば、コイルスプリング）を収容する形状をしているためであり、明瞭にするために図には示していない。第 2 のバイアスデバイスは、引っ張りケーブルアダプタ 70 に対して遠位側に向けたバイアス力を与えるように設けられている。このような力は、こう合 20、30 を開位置に保つ。従って、こう合 20、30 は安定した開位置を有する。

【0072】

中間部分を設けることなく、図示しない二つのバイアスデバイスが連結しており、従って、単一のパネを形成している。しかしながら、二つのバイアスデバイスは相互作用しないことが望ましい。なぜなら、スプライン部分の分離によって、キャリッジに望ましくない力がかかり、キャリッジホルダ 30 の動きがスプライン部分の連結を緩めることがあるからである。従って、引っ張りケーブルアダプタ 70 の近位端表面と、第 2 のボア 48 の遠位端表面とによって規定される筒状キャビティ 74 内の二つのバイアスデバイス間に、図示しないワッシャが配置されている。図 7 は、このワッシャを保持するための近位側側部を特に示す図であり、このワッシャはそこを通る遠位側ロッド 526 を受けるだけの形状をしている。従って、ワッシャが引っ張りケーブルアダプタ 70 とスリーブ 40 との間にはまるので、二つのパネが外れ、互いに独立したバイアス力を提供する。

【0073】

図 11 および 12 の下側の図は、スライド 60 の駆動シャフト 34 と、カートリッジホルダ 30 内の適所に駆動シャフト 34 を保持する近位側アイドラブッシュ 36 を示す。アイドラブッシュ 36 のこの位置では、駆動シャフト 34 にはねじがついていない。しかしながら、アイドラブッシュ 36 の近位側では、駆動シャフト 34 に、駆動シャフト 34 の遠位端へ延在するねじが設けられている（図示せず）。図 11 及び 12 は、駆動シャフト 34 の対向する端部上にスラストベアリング 38 を示していないが、図 1 は、このベアリング 38 を明確に示している。図 11、12、及び 13 には、駆動ナット 64 の形状をしたスライド 60 の底部が示されている。例示的な実施例では、この駆動ナット 64 は、スライド 60 の刃 62 から分離された一部であるが、刃 62 の底部に固定的に連結されている。図に示す形状の駆動ナット 64 は、ダンベル形状の断面を有し、ねじの上にかかる力をいくらか軽減している。図 11 では、駆動ナット 64 は、台座 20 が開位置にある近位側位置にある。図 12 および 13 は、反対に、台座 20 が部分的に閉じた位置にある中間位置の駆動ナット 64 を示す。

【0074】

図 13 は、刃 62 と駆動ナット 64 を具えるスライド 60 の形状と構造を示すのに特に有益である。

【0075】

図 14 及び図 15 に示す端部作動体のほぼ縦軸に沿った水平断面は、遠位ロッド 526 の周囲のボアを示すのに特に有益である。また、ロッド 526 は、引っ張りケーブルアダプタ 70 のボア 72 の遠位側表面への経路全体に延在しているが、明瞭にするために、そのようには示されていない。ロッド 526 の近位端の周囲には、アダプタスリーブ 46 内の第 1 のボア 44 がある。第 1 のボア 44 のすぐ遠位側に、その中のワッシャを受けるキャビティ 74 があり、キャビティ 74 のすぐ遠位側には、第 2 のバイアスデバイスを受ける引っ張りケーブルアダプタ 70 の内側ボア 72 がある。

【0076】

図 16 に示す端部作動体の縦軸にほぼ沿った縦断面は、駆動ナット 64 と駆動シャフト 34 の間の連結を示すのに特に有益である。同様に、明瞭可のために、引っ張りケーブルアダプタ 70 内のボア 72 の近位側表面への全ての経路に延在しているロッド 526 は示されていない。

【0077】

図 17 に示す端部作動体の縦軸にほぼ沿った縦断面は、スライド 60 と台座 20 及びカートリッジホルダ 30 との間の連結を見るのに特に有益である。二つの上側ウイング 66 は、台座 20 内の溝内に配置されており、二つの下側ウイング 68 は、下側ウイング 68

と駆動ナット 6 4 によって形成された I 字形状の上側保持表面を形成している。

【 0 0 7 8 】

図 1 8 乃至 2 4 は、本発明に係るステープリングデバイスの縦方向の全寸法を示す図であり、遠位側端部作動体 1 と、作動ハンドル 2 の第 1 の例示的实施例を示す。図 6 0 に示すように、こう合 2 0、3 0 は開位置で安定している。

【 0 0 7 9 】

引っ張りケーブルアダプタ 7 0 で終端している引っ張りケーブルの近位端に親指トリガが連結している。従って、親指トリガ 3 が作動すると（図 1 9 参照）、カートリッジホルダ 3 0 が近位方向に引っ張られる。カム面 3 2 の形状によって、カムフォロワ 2 2 が移動し、これによって、台座 2 0 をほぼステープリング位置に回動させる。上述したとおり、カートリッジホルダ 3 0、従って、ステーブルカートリッジ 1 0 0 に対して台座 2 0 を確実に正しい平行方向に向けるのは親指トリガ 3 ではない。むしろ、正しい平行方向を確実にしているのはスライド 6 0 である。

【 0 0 8 0 】

図 2 0 乃至 2 2 は、端部作動体 1 が横方向においてどのように受動的に接続しているかを示す図である。人差し指トリガ 4 を押すと、横方向移動係止ピン 1 2 0 が後側に移動して、スプロケット 5 2 2 から外れる。端部作動体 1 に何ら力が加わらなければ、二つの復心ばね 1 3 0 によって、端部作動体 1 は、図 1 8 及び 1 9 に示すように、軸方向に整列した方向に残る。しかしながら、外からの力が端部作動体 1 に与えられると（図 2 0 に示すように）、横方向に自在である端部作動体 1 は、スプロケット 5 2 2 の軸を中心に、例えば、図 2 0 に示すほぼ 4 5 度左の位置、あるいは、その他の方向といった、どの位置へでも回動できる。例えば図 2 2 を参照されたい。人差し指トリガ 4 を解放すると、スプロケット 5 2 2 の二本の歯の間の係止ピン 1 2 0 の遠位端を戻すことによって、横方向の動きは防止される。このように、図 2 1 及び 2 2 に例示するように、端部作動体は、多数の横方向に接続した位置に係止させることができる。明瞭可のために、ステーブルカートリッジ 1 0 0 は図 1 8 ないし 2 4 には記載されていないことに留意されたい。

【 0 0 8 1 】

図 2 3 と 2 4 は、端部作動体の軸方向の回転制御を示す図である。このような軸方向の回転制御は、アダプタスリーブ 4 0 と横方向の移動デバイス 5 0 のそれぞれの二つのスプライン構造 4 2 2、5 2 4 2 によって提供される。図 2 3 では、スプライン構造が係合しており、台座 2 0 は、ハンドルに対して 9 0 度の位置にある。スプライン構造の係合をはずすために、第 1 のバイアスデバイスに打ち勝つ十分な力が端部作動体 1 にかかり、スプライン構造 4 2 2、5 2 4 2 が分離する。次いで、端部作動体 1 が、時計方向または半時計方向に回転することができる。図 6 8 は、例えば、台座 2 0 が反時計方向に、約 9 時の位置に回転した状態を示す。

【 0 0 8 2 】

図 1 乃至 3 は、本発明のステープリングデバイスの電動式ステープリング機能の動作を示すのに使用することができる。図 1 では、スライド 6 0 が近位位置にある。可逆モータは、ハンドル内部に収納されている。3 方向スイッチがモータに連結されている。中央位置にあるときに、例えば、モータがオフになる。近位側にあるときは、モータがオンになって、駆動シャフト 3 4 を回転させ、スライド 6 0 が近位方向に移動する。逆に、スイッチが遠位位置にあると、モータがオンになって、スライド 6 0 が遠位方向に移動するように駆動シャフト 3 4 を回転させる。もちろん、スイッチは、オフ位置のない、単なる 2 方向スイッチでも良い。

【 0 0 8 3 】

図 2 5 及び 2 6 は、本発明のステープリング及び切断システム 2 0 0 の第 2 の例示的实施例を示す図である。このシステム 2 0 0 は、電動式ステープリングアッセンブリ全体が端部作動体 2 1 0 に含まれている点で、第 1 の実施例と異なる。従って、ハンドル 2 2 0 は、二つの作動デバイスを必要とするのみである。第 1 の作動デバイス 2 2 2 は、ボールジョイント解除レバーであり、第 2 の作動デバイスは、ステープリング / 切断モータオン

／オフボタン 224 である。

【0084】

端部作動体 210 は、ボールジョイントコネクタ 228 におけるハンドル 220 の作動シャフト 226 の遠位端に連結されている。端部作動体 210 は、最も遠位端に、ボールジョイント 212 を有する。ボールジョイント 212 は、二つの対向するカップ形状クランプ 2122、2124 を有する。クランプ 2122、2124 の内側面は、ボールジョイント 212 の外側形状に対応する形状をしている。クランプ 2122、2124 は、レバー 222 の作動に基づいて、互いに向けてあるいは互いから離れるように移動する。

【0085】

クランプ 2122、2124 は、閉位置において互いに対してバイアスしており、ボールジョイント 212 がその中に配置されている場合は、二つのクランプ 2122、2124 がボールジョイント 212 をしっかり把持する。レバー 222 の作動によって、クランプ 2122、2124 が分離し、これによって、ボールジョイント 212 が二つのクランプ 2122、2124 内で自在に回転できる。従って、レバー 222 が作動すると、端部作動体 210 は、ステープリング／切断部位近傍の組織などの環境内の構造に対する圧力に基づいて「自在」に動く。レバー 222 を十分に押し下げて、ボールジョイント 212 をクランプ 2122、2124 の外に完全に移動させる。従って、第 1 の端部作動体 210 が第 1 の部位でクランプされ、第 2 の端部作動体 210 が第 2 の部位でとまって切断することが所望される場合は、第 1 の端部作動体 210 は第 1 の端部でクランプされたまま、シャフト 226 を本体から取り外して、第 2 の端部作動体 210 に負荷をかけて、第 2 の端部作動体 210 を第 2 の部位に案内することができる。

【0086】

第 2 の作動デバイス 224 は、ユーザが端部作動体 210 を用いてステープリング及び切断を行うことを所望するときに必要である。端部作動体 210 は、ステープリング／切断の所望の位置にあるときに、アクチュエータ 224（例えば、ボタン）を押す。好ましくは、この作動が、端部作動体 210 内部のモータへ電力を供給する回路を接続し（あるいは遮断する）、これによってスライド 60 を遠位側へ移動させて、こう合のステープリングと切断機能を実行する。

【0087】

図 25 は、ボールジョイント 212 に対していずれかの位置に端部作動体 210 を方向付けるための全く自在な状態を示す。図 25 では、端部作動体 210 は、右横方向に約 45 度の位置に、台座は約 90 度の位置に示されている。

【0088】

図 27 及び 28 は、図 25 と 26 に示す端部作動体の第 2 の実施例の変形例を示す図である。特に、ハンドル 220 は、図 25 と 26 に示すものと同じである。しかしながら、端部作動体 310 は異なる。特に、端部作動体 310 は、図 25 及び 26 に示すボールジョイント 212 と同じ近位側ボールジョイント 312 を有するが、近位側ボールジョイント 312 とほとんど同じ形状の第 2 の遠位側ボールジョイント 314 も有する。従って、レバー 222 を押し下げてボールジョイント 312、314 を解放すると、端部作動体 310 を本体内に位置させることができ、反対側の端部をクランプ 2122、2124 で挟むことができる。このような図 27 に示す方向において、開いたこう合がユーザに対向しているときに、ステープリング／切断を作動することができる。

【0089】

端部作動体 210、310 を手術部位に配置することは、端部作動体 210、310 の開いたこう合に比較して、手術部位へのアクセスがむしろ小さいことが求められる。端部作動体 310 を反転させる能力によって、シングルボールジョイント端部作動体 210 をもっては到達できない、到達が困難であつたいくつかの部位にアクセスすることができる。

【0090】

図 29 及び 30 は、図 25 乃至 28 の端部作動体 210、310 のボールジョイント 212、312、314 を保持している図 25 乃至 28 に示す外科用ステープリング及び切

10

20

30

40

50

断デバイス 200、300 の作動シャフト 226 の最も遠位端にあるクランプ 2122、2124 を示す。これらの図面は、レバー 222 が、その遠位端にプランジャ 232 を有する押出ロッド 230 に連結されていることを示す。この 232 は、最も遠位端に、ボールジョイント 212、312、314 の外側形状に対応する形状を持つカップ状面 234 を有する。従って、プランジャ 232 が最も遠位側位置において、ボールジョイント 212、312、314 と接触しているとき、ボールが捕捉され、移動あるいは回転しない。逆に、プランジャ 232 が図 30 に示すように近位側に移動すると、ボールジョイント 212、312、314 のボールがクランプ 2122、2124 の間で自在に回転する。

【0091】

図 31 乃至 70 に示すエンドステーブラは、図 1 乃至 30 に示すエンドステーブラに、様々な異なる代替及び / 又は追加の特徴を加えたものである。

10

【0092】

図 31 乃至 70 において、明瞭化のために、先端こう合又は台座 1020 が示されているのは図 30 と 40 のみである。更に、台座 20 は、図 1 乃至 30 を参照して上記に詳述されており、従って、以下では繰り返しの説明を避ける。

【0093】

図 31 に示す例示的ハンドルは、Ethicon Endo-Surgery、Inc. 社で製造されたものであり、Ethicon 社のリニアカッタ、モデル ECHELON 60 Endopath Stapler に見ることができる。従って、このハンドルの説明は、このハンドルの部品及び機能的説明がこの技術で公開されているので、冗長であると考えられる。このような説明は、本明細書に全体的な引用として組み込まれている。

20

【0094】

上述したとおり、本発明のエンドステーブラの遠位端は、標準ステابلカートリッジ 100 を収納するように構成されている。カートリッジ 100 も、先行する刊行物に開示されており、ここで繰り返して述べる必要はない。この刊行物は、従って、本明細書に全体的な引用として組み込まれている。

【0095】

図 31 は、本発明のエンドステーブラ 1000 の代替の実施例を部分的に示す図である。エンドステーブラ 1000 のハンドル 1200 上の二つの遠位側作動レバーは、図 31 では、明瞭化のために隠れて見えない。

30

【0096】

ハンドル 1200 の遠位端は、ベル状のアクチュエータ 1100 を具える。これは、エンドステーブラ 1000 の接続部分に二つの制御角度を提供する。第 1 に、ベルアクチュエータ 1100 は、ハンドル 1200 の遠位端上で、エンドステーブラ 1000 の中央軸を中心に自在に回転する。ベルアクチュエータ 1100 は外側チューブ 1100 に回転可能に固定的に接続されているため、ベルアクチュエータ 1100 が時計方向あるいは反時計方向に回転すると、エンドステーブラ 1000 の遠位端全体が対応して回転する。第 2 に、ベルアクチュエータ 1100 は、ハンドル 1200 の遠位端上で、近位方向に所定の距離を超えて移動することができる。以下に更に詳細に記載するように、ベルアクチュエータ 1100 の近位側の移動によって、接続ロック解放スライド 120、1120 の対応する動きが、遠位側端部作動体 1002 を伝達デバイス 50、1050 において接続させる。例えば、ベルアクチュエータ 1100 の遠位部分に位置する図示しないバイアスデバイス（例えば、圧縮ばね）を用いて、ベルアクチュエータ 1100 と、接続係止解除スライド 1120 に遠位方向にバイアスを与え、ベルアクチュエータ 1100 を非作動状態にしたまま、接続ロック解除スライド 120、1120 が動作位置あるいは係止位置に残る。図 8 及び 9 を参照されたい。このバイアスデバイスは、ベルアクチュエータ 1100 の内側に収納されているが、明瞭化のために図 32 には、示されていない。内側チューブ 1130 の回りの溝 1139 に嵌るスナップリングも示されていない。このバイアスデバイスは、ロッド引っ張りブロック 1105（図 34）の近位側と、スナップリングの遠位側で区切られている。このような構造では、ベルアクチュエータ 1100 が近位側に引っ張

40

50

られると、このアクチュエータ 1 1 0 0 がロッド引っ張りブロック 1 1 0 5 に近位側へ力を加え、これによって、接続係止解除スライド 1 2 0、1 1 2 0 が係止解除位置に移動する。ベルアクチュエータ 1 1 0 0 の内面のキー孔は、形状で係止するように、ロッド引っ張りブロック 1 1 0 5 を囲んでおり、内側チューブ 1 1 3 0 の縦軸を中心としたベルアクチュエータ 1 1 0 0 の回転で、ロッド引っ張りブロック 1 1 0 5 に力がかかり、対応する回転がなされる。形状で係止するあるいは形状でフィットする連結は、要素形状自体で二つの要素を互いに連結するものであり、要素への外力によって要素を互いに係止させる力係止連結とは逆である。このように、内側チューブと、デバイス 1 0 0 0 の遠位側アセンブリ全体は、同様に回転する。代替の構成では、ベルアクチュエータ 1 1 0 0 の縦の動きが、スライド 1 2 0、1 1 2 0 を非係止状態に位置させる第 1 の作動と、スライド 1 2 0、1 1 2 0 を係止状態に位置させる第 2 の作動とによって、標準的なボールペンと同様に機能する。

10

【0097】

本発明のベルアクチュエータ 1 1 0 0 を用いて、外科医は、エンドステープラ 1 0 0 0 のあらゆる機能を片手で取り扱うことができる。

【0098】

図 3 2 は、ハンドル 1 2 0 0 のないエンドステープラ 1 0 0 0 の近位端を示す図である。ベルアクチュエータ 1 1 0 0 内で同軸に配置した押出ロッド 1 1 0 2 は、ステープラが発射方向にあるときに、切断刃 1 0 6 0 を移動させるのに用いる。

【0099】

図 3 3 は、エンドステープラ 1 0 0 0 の近位端における部品を示す図であり、この部品は、軸方向に固定的に、及び自在に回転するように、遠位アセンブリをベルアクチュエータ 1 1 0 0 に連結している。特に、内側チューブ 1 1 3 0 (外側チューブ 1 1 1 0 内部に配置される)は、内側チューブ連結チャンバ 1 1 3 4 を規定する近位側エクステンション 1 1 3 2 を有する。クラムシェル套管 1 1 3 1 は、内側チューブ 1 1 3 0 のエクステンション 1 1 3 2 にほぼ等しい長さで、近位側エクステンション 1 1 3 2 の連結チャンバ 1 1 3 4 に対応すると套管連結チャンバ 1 1 3 3 を有する。回転カップル 1 1 4 1 は、連結チャンバ 1 1 3 3 と 1 1 3 4 の双方に対応する外側形状を有する遠位側 T 字型状回転リンク 1 1 4 3 を有しており、リンク 1 1 4 3 がエクステンション 1 1 3 2 と套管 1 1 3 1 との間に配置されているときに、リンク 1 1 4 3 は自在でありそこで回転する。このカップル 1 1 4 1 は、カップル 1 1 4 1 の近位端上の近位側ポート 1 1 4 5 を通ってハンドル 1 2 0 0 の内側に固定されている。

20

30

【0100】

一緒に配置したときに、内側チューブ 1 1 3 0 は、カップル 1 1 4 1 に対して軸方向に保持されているが、カップル 1 1 4 1 とは独立して回転する。3つの連結部 1 1 3 0、1 1 3 1、1 1 4 1 が、外側チューブ 1 1 1 0 の内側に嵌るサイズなので、これらの部品が外側チューブ 1 1 1 0 の内側に配置されると、外側チューブ 1 1 1 0 は形状による係止連結となり、内側チューブ 1 1 3 0 と套管 1 1 3 1 のあらゆる分離を防止する(外側チューブ 1 1 1 0 がこの領域を十分にカバーしている限り)。従って、ベルアクチュエータ 1 1 0 0 が、内側チューブ 1 1 3 0 の縦軸を中心に回転すると、内側及び外側チューブ 1 1 1 0、1 1 3 0 は、チューブ 1 1 1 0、1 1 3 0 の同軸を中心に回転可能であるが、ハンドル 1 2 0 0 内側に縦方向に固定されているカップル 1 1 4 1 に対しては縦方向に安定している。

40

【0101】

図 3 4 は、ハンドル 1 2 0 0、ベルアクチュエータ 1 1 0 0、および外側チューブ 1 1 1 0 のないエンドステープラ 1 0 0 0 の近位端を示す図である。図に示すように、内側チューブ 1 1 3 0 は中空形状であり、ここを通過して押出ロッド 1 1 0 2 を受ける。このロッドについては、以下に詳細に述べる。これらの図面に示すように、クレビス 1 0 1 0 とドラムスリーブ 1 0 4 0 は、互いに、エンドステープラ 1 0 0 0 の接続接合またはジョイント 1 0 5 0 を形成している。

50

【 0 1 0 2 】

この時点では、下側こう合 / ステープルカートリッジホルダ 1 0 3 0 はハンドル 1 2 0 0 に対して縦方向に固定されている点に留意されたい。この固定は、回動可能であり、こう合を閉じる及び / 又は開けるためにキー孔形状のカム面 3 2 を通って摺動するときにくらか縦方向に移動する上側台座 1 0 2 0 と対照的である（カム面 1 0 3 2 について、以下に / 上記に更に詳細に述べる）。

【 0 1 0 3 】

ステープルカートリッジホルダ 1 0 3 0 とハンドル 1 2 0 0 の縦方向に固定した連結を形成するためには、内側チューブ 1 1 3 0 が、ステープルカートリッジホルダ 1 0 3 0 に連結されていなければならない。しかし、同時に、ステープルカートリッジホルダ 1 0 3 0 が内側チューブ 1 1 3 0 の縦方向のエクステンに対して接続可能でなければならない。従って、二つの部品 1 0 3 0、1 1 3 0 の間は、軸方向には固定されているが、横方向に接続されていなければならない。

【 0 1 0 4 】

このような連結を提供するために、本発明は、例えば図 3 5 乃至 3 8 に示すような、少なくとも一のプルバンド 1 1 4 0 を具える。例示的構造においては、多数のプルバンド 1 1 4 0 が隣り合って設けられている。3 つまたは 4 つのバンドで、二つの構造を形成している。対向する二本のプルバンド 1 1 4 0 が、縦方向の強度はほぼ同じであるが、プルバンド 1 1 4 0 を横方向に曲げるのに必要な力は低減する。おなじことが 3 本、または 4 本のプルバンド 1 1 4 0 にも言える。図 3 7 は、プルバンド 1 1 4 0 の近位端を示す図であり、この近位端は、近位側プルバンドピン 1 1 4 2 で内側チューブ 1 1 3 0 の遠位端に縦方向に止めつけられている。プルバンド 1 1 4 0 と内側チューブ 1 1 3 0 の間を強く連結するために、例えば、内側チューブ 1 1 3 0 の遠位端とプルバンド 1 1 4 0 の間に真鍮製の近位ガイドブロック 1 1 5 0 を配置している。

【 0 1 0 5 】

プルバンド 1 1 4 0 は、図 3 5 に示すように、接続ジョイント 1 0 5 0 の全長にわたっており、図 3 8 に示すように、遠位ガイドブロック 1 1 6 0 に連結されている。遠位ガイドブロック 1 1 6 0（これも、例えば真鍮でできている）は、ステープルカートリッジホルダ 1 0 3 0 の近位端の上の少なくとも一の溝に嵌る少なくとも一の突起を有する。以降の図面は、遠位ガイドブロック 1 1 6 0 をステープルカートリッジホルダ 1 0 3 0 に連結する手段を示しており、最終的に、ステープルカートリッジホルダ 1 0 3 0 は、ハンドルに軸方向には固定的に連結されているが、内側チューブ 1 1 3 0 に対しては接続できる。図 3 8 に示すように、遠位側プルバンドピン 1 1 4 4 は、プルバンド 1 1 4 0 を遠位ガイドブロック 1 1 6 0 に軸方向に係止している。

【 0 1 0 6 】

こう合 2 0、3 0 の動きに関する第 1 の実施例が上述されている。ここでは、ステープルカートリッジ 3 0 は軸方向に移動し、台座 2 0 は相対的に静止している。図 3 1、及び以下に示すようにエンドステープラ 1 0 0 0 の構成では、操作上反対に移動する。

【 0 1 0 7 】

ステープルカートリッジホルダ 1 0 3 0 がハンドル 1 2 0 0 に対して縦方向に固定されていることを鑑みると、二つのこう合 2 0、3 0；1 0 2 0、1 0 3 0 を閉じるアセンブリがなくてはならない。従って、閉鎖は、以下に述べるように、上側こう合 / 台座 1 0 2 0 の移動によって行われる。

【 0 1 0 8 】

ハンドル 1 2 0 0 の 2 本のレバーのうちの第 1 のレバー（例えば、近位側ハンドル）は、外側チューブ 1 1 1 0 に操作可能に連結されており、第 1 のレバーが圧縮され / 作動すると、外側チューブ 1 1 1 0 を遠位側に動かす。クレビス 1 0 1 0、接続ジョイント 1 0 5 0、及びドラムスリーブ 1 0 4 0 は、外側チューブ 1 1 1 0 に軸方向に固定的に連結されているため（また、外側チューブ 1 1 1 0 が内側チューブ 1 1 3 0 に沿って縦方向にスライド可能であるため）、第 1 のレバーの作動で、ドラムスリーブ 1 0 4 0 を遠位側に移

動させる。

【 0 1 0 9 】

図 3 9 は、開状態にある台座 1 0 2 0 を示す図である。ここに見られるように、ギャップ 1 0 3 1 は、ドラムスリーブ 1 0 4 0 の遠位端と、ステーブルカートリッジホルダ 1 0 3 0 底部の近位シェルフとの間にギャップ 1 0 3 1 がある。この方向において、ドラムスリーブ 1 0 4 0、クレビス 1 0 1 0、及び外側チューブ 1 1 1 0 は、シェルフからある距離、近位側に配置されている。

【 0 1 1 0 】

図 4 0 は、閉状態にある台座 1 0 2 0 を示す図である。ここに示すように、ドラムスリーブ 1 0 4 0 とステーブルカートリッジホルダ 1 0 3 0 の近位シェルフとの間にはギャップ 1 0 3 1 がない。この方向において、ドラムスリーブ 1 0 4 0、クレビス 1 0 1 0、外側チューブ 1 1 1 0 は、ドラムスリーブ 1 0 4 0 がシェルフと接触する位置にある。

【 0 1 1 1 】

ハンドル 1 2 0 0 に対するステーブルカートリッジホルダ 1 0 3 0 の軸方向に固定された位置と反対に、また、ドラムスリーブ 1 0 4 0 の移動と同様に、ナイフ 6 0、1 0 6 0 は、縦軸に沿ってハンドル 1 2 0 0 に対して移動しなければならない。図 3 5、3 6、及び 3 8 乃至 4 1 は、ハンドル 1 2 0 0 のナイフ移動構造に対するナイフ 1 0 6 0 の軸方向に変位可能な連結を示す。

【 0 1 1 2 】

図 3 5 を参照すると、押出ロッド 1 1 0 2 がハンドル 1 2 0 0 から延在しており、ハンドル 1 2 0 0 の第 2 の図示しないレバー（例えば、遠位側レバー）に連結されている。押出ロッド 1 1 0 2 の遠位端は、押出ピン 1 1 2 2 を通って少なくとも一のフレキシブルなナイフ刃 1 0 6 2 の遠位端に連結されている。このナイフ刃 1 0 6 2 の遠位端は、切断刃 1 0 6 0 の近位側に連結されており、切断刃 1 0 6 0 は、押出ロッドの 1 1 0 2 の対応する動きを追って遠位側あるいは近位側に移動する。ナイフ刃 1 0 6 2 は、近位側に上方向に延在するフランジ 1 0 6 4 を有し、これは、押出ロッドピン 1 1 2 2 を受けるボアを収納している。押出ロッド 1 1 0 2 とナイフ刃 1 0 6 2 との間のこの軸外連結によって遠位方向に押されると、ナイフ刃 1 0 6 2 の遠位端に下側に力が加わり、従って、例えば図 3 6 及び図 4 2 に示すように、押出ロッド刃サポート 1 0 7 0 の内側の位置に留まる。

【 0 1 1 3 】

ナイフ刃 1 0 6 2 は十分にフレキシブルであり、接続ジョイント 1 0 5 が曲がるいずれの方向にも曲がる。従って、ナイフ刃 1 0 6 2 も、支持されていなければ屈曲するのに十分にフレキシブルである。本発明は、従って、図 3 6 及び 4 2 に示す押出ロッド - 刃サポート 1 0 7 0 を提供する。ここで、押出ロッド - 刃サポート 1 0 7 0 の近位端は、矩形ナイフ刃 1 0 6 2 を摺動可能に支持する矩形刃チャンネル 1 0 7 2 を明らかにしている。また、押出ロッド 1 1 0 2 の湾曲した（例えば円筒形）の外面を摺動可能に支持する、湾曲した押出ロッドチャンネル 1 0 7 4 が示されている。このように、押出ロッド - 刃サポート 1 0 7 0 は、押出ロッド 1 1 0 2 がサポート 1 0 7 0 内部にある位置で押出ロッド 1 1 0 2 を支持しており、また、ナイフ刃 1 0 6 2 がサポート 1 0 7 0 内部にある位置で、ナイフ刃 1 0 6 2 を支持している。

【 0 1 1 4 】

図 3 6 は、サポート 1 0 7 0 の連結と、近位ガイドブロック 1 1 5 0 に対する関係を示す。

【 0 1 1 5 】

ブルバンド 1 1 4 0 と同様に、一又はそれ以上のナイフブレード 1 0 6 2 を並べることができる。このような構成において、複数のブレード 1 0 6 2 は同じ縦方向の剛性を有するが、接続ジョイント 1 0 5 0 に曲げがある場合にはより大きな可撓性を提供する。

【 0 1 1 6 】

図 4 1 に明らかなものは、こう合 1 0 2 0、1 0 3 0 の接続に係止する接続ロック解除スライド 1 1 2 0 である。

10

20

30

40

50

【 0 1 1 7 】

図 4 2 乃至 5 0 は、エンドステーブラ 1 0 0 0 の縦軸に直交する面に沿った、ハンドル 1 2 0 0 の筒状部分遠位側の縦断面を示す図である。

【 0 1 1 8 】

図 4 2 は、ナイフ刃 1 0 6 2 と押出ロッドピン 1 1 2 2 の連結ジャンクションの断面を示す。押出ロッドピン 1 1 2 2 は、2 枚の隣接する刃 1 0 6 2 と押出ロッド 1 1 0 2 の全体を通過するが、押出ロッドの外側面の外へは延在しない。この図面は、内側及び外側チューブ 1 1 3 0、1 1 1 0 及び押出ロッド - 刃サポート 1 0 7 0 の関係も示している。また、この図から明らかなことは、係止解除スライド 1 1 2 0 のロックを解除するのに使用する解除押出ロッド 1 1 0 4 である。解除ブルロッド 1 1 0 4 の縦方向のエキステン
10
は、まず、図 3 5 に示されており、また、図 3 6、3 7、4 1、5 2 および 5 3 にも示されている。特に、図 4 1 は、外側部品は隠されているが、ブルロッド 1 1 0 4 がどのようにベルアクチュエータ 1 1 0 0 を接続係止解除スライド 1 1 2 0 に連結しているかを示す。図 3 7 に示すように、接続係止解除スライド 1 1 2 0 の遠位端を通り、遠位端の回りに巻き付けられているブルロッド 1 1 0 4 の遠位端で、解除ブルロッド 1 1 0 4 は、ベルアクチュエータ 1 1 0 0 と接続係止解除スライド 1 1 2 0 の間の縦方向の固定的連結を行う。このように、ベルアクチュエータ 1 1 0 0 は近位側に移動するときに、接続係止解除スライド 1 1 2 0 が対応して近位方向に移動し、接続係止解除スライド 1 1 2 0 の遠位側の歯 1 1 2 1 とスプロケット 1 5 2 2 のスポーク 1 0 4 1 を分離する。特に、図 4 6 と 5 2
20
を参照されたい。ブルロッド 1 1 0 4 と接続係止解除スライド 1 1 2 0 の間の巻かれている連結は、例示の実施例にすぎない。その他の形状による係止、力による係止連結も同様に可能である。

【 0 1 1 9 】

図 4 3 は、ブルバンド 1 1 4 0 と内側チューブ 1 1 3 0 によるピンジョイントの連結を示す。上述したとおり、近位側ブルバンドピン 1 1 4 2 は、刃 1 0 6 2、近位ガイドブロック 1 1 5 0、及び内側チューブ 1 1 3 0 を全体的に通過しているが、外側チューブ 1 1 1 0 には及ばない。

【 0 1 2 0 】

図 4 4 は、接続係止解除スライド 1 1 2 0 の近位端のすぐ近位側の領域を示す。この例示の実施例では、ブルバンド 1 1 4 0 が二本の刃 1 0 6 2 の上に配置されている。ブルバンド 1 1 4 0 と刃 1 0 6 2 のうちの少なくとも一方を支持するために、一对のハンモック 1 0 6 6 がブルバンド 1 1 4 0 と刃 1 0 6 2 の接続部分の側部に沿って配置されている。例えば、図 5 0 に示すように、各ハンモック 1 0 6 6 は U 字形状（縦断面に沿って）をしており、各ハンモック 1 0 6 6 の近位側アームは、クレビス 1 0 1 0 の近位側面を中心に曲がっており、各ハンモック 1 0 6 6 の遠位側アームは、ドラムスリーブ 1 0 4 0 内のキャッチ面を中心に曲がっている。
30

【 0 1 2 1 】

クレビス 1 0 1 0 内部には、2 本のスプリングロッド 1 0 1 2 が配置されており、この回りに各スプリングロッドカラー 1 0 1 4 がある。このカラーは、縦軸に向けて及び縦軸に沿って接続ジョイント 1 0 5 0 のアセンブリ遠位側全体を横方向にバイアスするように機能する。スプリングロッドとカラー 1 0 1 2、1 0 1 4 については、以下に更に詳細に述べる。
40

【 0 1 2 2 】

図 4 5 は、ブルロッド 1 1 0 4（この図には示されていない）の曲がった部分を受ける接続係止解除スライド 1 1 2 0 の中央の開領域を示す。また、キャビティ 1 0 1 6 も示されており、この中に図示しないスプリングロッド 1 0 1 2 のバイアスばねが入っている。この断面領域には、二本のナイフ刃 1 0 6 2 の上に配置された二本のブルバンド 1 1 4 0 の部分が含まれている。

【 0 1 2 3 】

図 4 6 は、スプリングロッド 1 0 1 2 がカム面 1 0 1 8 に対して作動している開領域を
50

示す。カム面 1018 は、アーチ形状をしており、スプリングロッド 1012 とカム面 1018 間の接触が常に、スプリングロッド 1012 の最も遠位側の表面に垂直な軸方向に作用する。例えば、図 56 を参照されたい。このような構成において、遠位側接続アッセンブリ（例えば、台座 1020、ステーブルカートリッジホルダ 1030、ドラムスリーブ 1040）を内側及び外側チューブ 1130、1110 の縦軸に対してバイアスするためにカム面 1018 に対してスプリングロッド 1012 によって与えられる力は、常に、接続テーブルカートリッジホルダ 1030 の接続軸を中心に同じ半径にある。このような構成の利点の一つは、どのような場合でもスプリングロッド 1012 に横方向に力がかからないことであり、この場合、スプリングロッド 1012 の最も遠位端が、カム面 1018 をとらえて係止することができる。

10

【0124】

図 47 は、エンドステーブラ接続ジョイント 1050 内の領域を断面で示す。再び、二本のプルバンド 1140 と、二本の刃 1062、及び二つのハンモック 1066 の一部がこの領域に含まれている。上側及び下側軸バック 1152 がドラムスリーブ 1040 の表面上及び下のオリフィス 1042 内に挿入されている。接続ジョイント 1050 におけるドラムスリーブ 1040 に対するクレビス 1010 の連結は、上部と底部において対称である。バック 1152 は、ドラムスリーブ 1040 の近位端の上部と底部において、オリフィス 1042 に挿入される。この方向において、アッセンブリはクレビス 1040 の遠位端に挿入され、スクリュ孔 1011 をバック 1152 の中央ねじ付きボア 1153 に整列させる。整列したときに、スクリュ 1013 がバック 1152 に螺合して、ドラムスリーブ 1040 をクレビス 1010 に軸方向に固定すると共に、ドラムスリーブ 1040 を二本のスクリュ 1013 の縦軸によって規定される軸を中心に接続させる。

20

【0125】

図 48 は、遠位側プルバンドピンジョイントの領域を示す。この領域では、プルバンド 1140 の遠位側端部が、遠位側ガイドブロック 1160 のボア内に配置されている遠位側プルバンドピン 1144 で固定されている。遠位側ガイドブロック 1160 は、ステーブルカートリッジホルダ 1030 内に配置されており、上述したようにそこに固定されている。

【0126】

図 49 は、切断刃 1060 のすぐ近位側の領域を示しており、切断刃 1060 の近位側オリフィス内の二本のナイフ刃 1062 の固定した連結を示す。この図も、台座 1020 を回動させてステーブルカートリッジホルダ 1030 に対して移動させるカム面 1032 を明確に示している。

30

【0127】

図 50 は、スプリングロッド 1012 を通る縦断面を示す。この図では、ハンモック 1066 の縦方向のエクステント全体が見られる。ハンモック 1066 の遠位側部分は、ハンモック 1066 の遠位端近傍の垂直軸を中心に接続している。図 50 では、スプリングロッド 1012 とハンモック 1066 の間に実質的にギャップが存在する。ハンモック 1066 がなければ、薄いナイフ刃 1062 が曲がって、これらのギャップ内で反ったり、あるいは曲がる可能性がある。ハンモック 1066 をこれらの間に配置することによって、ナイフ刃 1062 の許されない曲がりが生じすることを防ぐ。図 51 は、このような目的で作ったテストベッドにおける、ハンモック 1066 と刃 1062 の極端に曲がっているエクステントを示す図である。上側ハンモック 1066 は、臨界的曲がり領域におけるカーブの内側表面を追従しているので、図 51 に関して上側の曲がりには用いられていない。対照的に、下側ハンモック 1066 が、ナイフ刃 1062（例示的实施例では二本）がテストベッドのギャップ内へ許されない曲がりが生じることを実質的に防ぐために用いられている。各ハンモック 1066 は、両側にしっかりと保持されており、実質的に非弾性材料（例えば、ステンレススチール）でできているので、その間に曲がったナイフ刃 1062 を支持するスプリングまたは「ハンモック」を形成する。

40

【0128】

50

図 5 2 は、接続係止解除スライド 1 1 2 0 を通る断面を示す図であり、解除ブルロッド 1 1 0 4 のスライド 1 1 2 0 内への遠位側連結曲がりを明確に示している。このような構成では、係止解除ブルロッド 1 1 0 4 の近位側への変位によって、スライド 1 1 2 0 が対応して近位側に変位し、スライド 1 1 2 0 の歯 1 1 2 1 をドラムスリーブ 1 0 4 0 の近位側の対応する歯 1 0 4 1 間から解除する。図示しないバイアスデバイスによって、接続係止解除スライド 1 1 2 0 に遠位側のバイアスがかかる。このバイアスデバイスは、中空 1 1 2 3 内にあり、中空 1 1 2 3 の遠位端と、クレビス 1 0 1 0 に対して固定されているブロック 1 1 2 4 に対して押圧している。

【 0 1 2 9 】

図 3 5 は、解除ブルロッド 1 1 0 4 とハンドル 1 2 0 0 との間の連結を示す。ロッドブルブロック 1 1 0 5 は、ブルロッド 1 1 0 4 を受けるための縦方向のボア 1 1 0 7 を有する。ロッドブルブロック 1 1 0 5 は、横方向のボア 1 1 0 9 も有しており、ロッドブルブロック 1 1 0 5 内にブルロッド 1 1 0 4 を固定するために、そこで図示しないスクリュセットを受ける。ベルアクチュエータ 1 1 0 0 の内側部分は、ロッドブルブロックと係合し、ベルアクチュエータ 1 1 0 0 が近位側に移動すると、ロッドブルブロック 1 1 0 5 (例えば、キー孔などの形状嵌合連結など) を近位側に偏位させるような形状をしている。

【 0 1 3 0 】

図 5 3 は、遠位端から見たエンドステーブラの遠位部分の分解斜視図である。

【 0 1 3 1 】

図 3 4 乃至 5 3 に示すクレビス 1 0 1 0 は、一体型である。代替的に、クレビス 1 0 1 0 を、二等分にモールドすることができる。このような場合、バック 1 1 5 2 を除いて、代わりに、二等分したクレビスの各部分を形成し、これによって、スクリュ 1 0 1 3 を不要とすることができる。なぜなら、外側チューブ 1 1 1 0 は、クレビス 1 0 1 0 の近位端に取り付けるときに、二等分したものを互いに保持するからである。このような構成が、図 5 4 以下のエンドステーブラの実施例に記載されている。

【 0 1 3 2 】

図 5 4 は、端部作動体の第 4 実施例の内部部品をいくつか示す図である。台座 1 0 2 0 は、ステーブルカートリッジホルダ 1 0 3 0 の反対側に配置されており、閉リング 1 0 4 0 は、ステーブルカートリッジホルダ 1 0 3 0 の近位端を囲んでいる。内側及び外側チューブ 1 1 3 0、1 1 1 0 は除去されており、接続係止解除スライド 1 1 2 0、押出ロッド 1 1 0 2、および押出ロッド刃サポート 1 0 7 0 をはっきり見ることができる。スクリーンドア 1 1 0 3 が、押出ロッド 1 1 0 2 の周囲で、内側及び外側チューブ 1 1 3 0、1 1 1 0、及びベルアクチュエータ 1 1 0 0 の内側に装着されている。ハンドル 1 2 0 0 とベルアクチュエータ 1 1 0 0 は、明瞭化のための取り除かれている。スクリーンドア 1 1 0 3 は、ナイフ/切断刃 1 0 6 0 が遠位方向に移動するのみのため、押出ロッド 1 1 0 2 の動きを一方向(遠位側)のみに制限している。

【 0 1 3 3 】

二等分したクレビスは、図 5 5 及び 5 6 に最も良く示されている。これらの図面では、外側チューブ 1 1 1 0 は除かれており、図 5 4 に示す端部作動体の様々な内部構造を示す。図 5 5 の分解図において、プルバンド 1 1 4 0 のステーブルカートリッジホルダ 1 0 3 0 への連結が明らかである。図示しないピン(図 5 9 も参照されたい)は、ホルダ 1 0 3 0 の第 1 の近位側フランジと、第 1 のスペーサ 1 1 7 0 と、プルバンド 1 1 4 0 の遠位側フランジと、第 2 のスペーサ 1 1 7 0 と、ホルダ 1 0 3 0 の第 2 の対向する近位側フランジとを、それぞれ、通っている。図 5 9 に示すような閉鎖リング 1 0 4 0 は、ピンをここに保持して、これらの部品の縦方向の連結を提供する。

【 0 1 3 4 】

ナイフ/切断刃 1 0 6 0 の様々な構造も、図 5 5 に明らかである。歯 1 0 6 0 は、ナイフ刃 1 0 6 2 の遠位端を連結する近位側溝 1 0 6 1 を有する。例示的な実施例は、溝 1 0 6 1 と遠位端が、キー孔形状の係止を形成している。刃 1 0 6 0 の上側ハーフは、上側台座 1 0 2 0 の底面内の対応する溝に嵌る外側形状を有する二つの対向するガイドウイング

1063を有する。刃1060の下側ハーフも、二つの対向するガイドウイング1065を有する。ホルダ1030は、下側ウイング1065をそこに受けるために、上側表面内に溝を有する。これらの二対のウイング1063、1065によって、刃1060が切断及びステープリング手順中にそこに沿って移動しているときに、台座1020とホルダ1030が確実に、固定した平行位置にある。刃1060の下側ハーフには、近位側に延在するフランジ1067が配置されている。板ばね1090が、リベット1036によってステーブルカートリッジホルダ1030に取り付けられている。板ばね1090と、刃1060のその他の特徴を、以下により詳細に記載する。

【0135】

図55及び56は、また、二等分したクレビス2010、2020の様々な部品を示す。図56及び58に見られるように、クレビスの上側ハーフ2010の内側表面は、二つのキャビティ2011を規定しており、これらのキャビティは各々、スプリングロッド1012と、このスプリングロッド1012用の図示しないバイアスデバイスとを収納する。図に示す例示的实施例では、クレビスの上側ハーフ2010が、スプリングロッド1012用のキャビティ2011全体を規定しており、クレビスの下側ハーフ2020は、バイアスデバイスを収容するためだけのキャビティの底部分2021を規定している。これらのクレビスハーフ2010、2020は、ドッグボーンクレビスの二つの部分2030、2040の各々の上の接続ボス2031、2041をそこで受けるための接続ポート2012、2022を規定している。

【0136】

図56及び57は、外側チューブ1110内の構造の縦方向の連結を示す。押出ロッド刃サポート1070は、内側チューブ1130の下側チャンネル内に配置されている。この押出ロッド刃サポート1070も、狭い近位側ネック1074と比較的広い遠位側ヘッド1075を有する遠位エクステンション1071を有する。クレビスの下側ハーフ2020の底部にある対応する溝2023によって、遠位側エクステンション1071は、クレビスハーフ2020、従って、クレビスの残りのハーフに、縦方向に固定することができる。

【0137】

外側チューブ1110とクレビスの下側ハーフ2020は、スプリングロッドキャビティ2011内のスプリングロッド1012の構造を示すために、図56では取り除かれている。再び、スプリングロッドバイアスデバイス（例えば、コイルスプリング）は、明瞭にするために、キャビティ2011には示されていない。様々な部品を取り除いて、ブルバンド1140の接続エクステンションが図56に明確に示されている。クレビスの上側ハーフ2010内部のブルバンド1140用支持面は、図58の断平面に見ることができる。上側ドッグボーンクレビス2030は、二つの対向する支持面2032を有し、この面は各々が、非接続ブルバンド1140の中央線に対して同じ鋭角をなしている。同様に、クレビスの上側ハーフ2010は、二つの対向する面2013を有し、これらの面も、各々、非接続ブルバンド1140の中央線に対して鋭角を成している。

【0138】

図55及び58に、クレビスの下側ハーフ2020の内側に向かう方向の反対側の図を示す。ナイフ刃1062用接続部が、下側ドッグボーンクレビス2040内部のドッグボーン1080用支持面2042、及びクレビスの下側ハーフ2010内部のドッグボーン1080用支持面2024と共に示されている。また、この方向においては、ドッグボーンガイド1080用ガイド面及び支持面を見ることができる。図57では、下側ドッグボーンクレビスが、キドニー形状の遠位側ドッグボーン凹部2043を有し、クレビスの下側ハーフ2010がキドニー形状の近位側ドッグボーン凹部2025を有することわかる。これらの凹部2025、2043及び面2024、2042は、図66にも示されており、以下に詳細に説明する。図59、62及び66に更に見られる特徴は、左右の面1082を有するドッグボーンガイド1080の内側通路であり、これを以下に更に詳細に説明する。

【 0 1 3 9 】

ドッグボーンガイド 1 0 8 0 の遠位端が、図 5 9 の縦断面図に示されている。遠位側ドッグボーン凹部 2 0 4 3 は、ドッグボーンガイド 1 0 8 0 の遠位端を収納しており、非連接時には、ドッグボーンガイド 1 0 8 0 が下側ドッグボーンクレビス 2 0 4 0 の支持面 2 0 4 2 に接触しない。

【 0 1 4 0 】

ドッグボーンガイド 1 0 8 0 の遠位端用近位側ハウジングが図 6 0 に示されている。近位側ドッグボーン凹部 2 0 2 5 の構造をより明らかにするために、ドッグボーンガイド 1 0 8 0 をこれらの構造から取り除いている。

【 0 1 4 1 】

凹部 2 0 2 5、2 0 4 3 の両方が、ここに配置されたドッグボーンガイド 1 0 8 0 の下側延在部を共に、図 5 7 の水平方向の、縦断面に示されている。ここには、押出口ロッド刃サポート 1 0 7 0、切断刃 1 0 6 0、及びステープルスレッド 1 0 2（取り外し可能なステープルカートリッジ 1 0 0 の一部である）の下側構造が示されている。これらの構造を、図 6 1 及び 6 2 に拡大して示す。

【 0 1 4 2 】

図 6 3、6 4 および 6 5 は、ナイフ刃 1 0 6 0 閉鎖構造を示す図である。換言すると、ステープルカートリッジ 1 0 0 が無いとき、あるいはすでに発射されたステープルカートリッジがステープルカートリッジホルダ 1 0 3 0 内にあるときに、ナイフ刃 1 0 6 0 が前進しないようにする安全装置である。理解を容易にするために、この図に示されているステープルカートリッジ 1 0 0 の部分のみが、ステープルスレッド 1 0 2 である。

【 0 1 4 3 】

ナイフ刃 1 0 6 0 は、ステープルスレッド 1 0 2 が発射用意位置にあるとき、すなわち、スレッド 1 0 2 が図 6 5 に示す位置にあるときにのみ、遠位側に移動できるようにすべきである。スレッド 1 0 2 がこの位置にないときは、二つの事態を意味する。すなわち、ホルダ 1 0 3 0 内にステープルカートリッジ 1 0 0 がいないか、あるいはスレッド 1 0 2 がすでに遠位側に移動している、換言すると、ロード済みステープルカートリッジ 1 0 0 によって部分的あるいは完全な発射がすでに成されたという事態である。従って、スレッド 1 0 2 には、閉塞接触面 1 0 4 が設けられており、刃 1 0 6 0 には、対応する形状の接触ノーズ 1 0 6 9 が設けられている。この時点において、下側ガイドウイング 1 0 6 5 は、刃 1 0 6 0 が遠位側にエッジ 1 0 3 5 をすぎて移動するまでカートリッジホルダ 1 0 3 0 内のフロア 1 0 3 4 に乗らない。このような構成によって、スレッド 1 0 2 が刃 1 0 6 0 の遠位端になく、ノーズ 1 0 6 9 をたたかない場合、下側ガイドウイング 1 0 6 5 がエッジ 1 0 3 5 のすぐ近位側の凹部 1 0 3 7 を追跡し、フロア 1 0 3 4 の上に進む代わりに、エッジ 1 0 3 5 をたたいて刃 1 0 6 0 が更に前側に移動することを止める。スレッド 1 0 2 が存在しないときにこのような接触を補助するために、ステープルカートリッジ 1 0 3 0 は、板ばね 1 0 9 0 を有する（リベット 1 0 3 6 によって取り付けられている）。上向きに固定されており、フランジ 1 0 6 7 を下向きに押圧している板ばね 1 0 9 0（少なくとも、フランジ 1 0 6 7 が板ばね 1 0 9 0 の遠位端の遠位側にくるまで）によって、下向きの力が刃 1 0 6 0 にかかり、ウイング 1 0 6 5 を凹部 1 0 3 7 に押し下げる。このように、スレッド 1 0 2 が存在することなく刃 1 0 6 0 が遠位側に進むと、ウイング 1 0 6 5 を凹部 1 0 3 7 の下側カーブを追跡して、ウイング 1 0 6 5 の遠位エッジがエッジ 1 0 3 5 に当たるときに、止まってこれ以上遠位側に移動しないようにする。図 6 3 は、例えば、遠位エッジ 1 0 3 5 と二つの立ち上がりボス 1 0 3 8 を示す。このボスは、エッジ 1 0 3 5 の高さに延在して、スレッド 1 0 2 が内場合にウイング 1 0 6 5 がエッジ 1 0 3 5 を超えて押されることがないようにする。

【 0 1 4 4 】

図 6 6 は、クレビスの下側ハーフ 2 0 2 0 と下側ドッグボーンクレビス 2 0 4 0 内のドッグボーン 1 0 8 0 の例示的な動きを示す図である。図 6 6 の完全に左側に曲がった位置では、ドッグボーン 1 0 8 0 の遠位側底部突出部が、遠位側ドッグボーン凹部 2 0 4 3 内

10

20

30

40

50

の回転位置にあり、近位側底部突出部が、近位側ドッグボーン凹部 2025 内の回転位置にある。重要なことは、ドッグボーン 1080 の左側垂直面が、左側ドッグボーン支持面 2024、2042 の上ではほぼ完全に支持されていることである。凹部 2025、2043 の形状、及びドッグボーン 1080 の底部突出部は、ドッグボーン 1080 の伸張あるいは圧縮がなく、端に、端部作動体の接続が生じるときに左から右へ揺れ動くように選択される。

【0145】

三本の並んだナイフ刃 1062 が、クレビスの下側ハーフ 2020、2040 の左側のアーチ状位置内において、図 66 に図示されている。左側に曲がると、ナイフ刃 1062 がドッグボーン 1080 の右側内側面 1082 に押しつけられる。従って、内側面 1082 は、端部作動体が曲がるであろうエクステントに応じた形状をしている。本発明の特徴を画のみに制限があるため、刃 1062 は、ほぼカーブした方向に概略的に示されているだけである。

10

【0146】

ナイフ刃 1062 のいくつかの特徴をよりよく理解するために、押出ロッド 1102 と押出ロッド刃サポート 1070 との近位側連結の拡大図が図 67 に示されている。同軸に整列したナイフ刃 1062 と押出ロッド 1102 を有する構造を想像することが可能であるが、例えば図 41、67 に示すオフセット連結が用いられる。上述したとおり、ナイフ刃 1062 の長さが、ナイフ刃 1062 が、押出ロッド刃サポート 1070 内で刃チャンネル 1072 へ完全に押し下げることが好ましいものにする。図 41 は、刃 1062 をチャンネル 1072 にバイアスするオフセット連結の第 1 の実施例を示す。図 67 は、このオフセット連結の第 2 の実施例を示す。この第 2 の実施例では、刃 1062 が、第 1 の実施例（横方向押出ピン 1122 で連結されている）のように押出ロッド 1102 に固定的に連結されていない。代わりに、押出ロッド 1102 にチャンバ 1108 が形成されており、この中に刃 1062 の近位端が挿入される。チャンバ 1108 を、刃 1062 を軸方向に縦に保持する（例えば、横方向オフセット）形状に形成することによって、固定的な連結が不要になる。この実施例では、チャンバ 1108 が縦断面においてほぼ L 字形状であり、このような横方向のオフセットを提供しているが、様々な異なる形状であっても良い。

20

【0147】

ブルバンド 1140 の遠位側連結が図 59 に特によく示されている。このような構成では、左右のアーチが、二つ、三つ、四つ、あるいはそれ以上の隣接するブルバンド 1140 の各々を曲げる。各ブルバンド 1140 は固定長を有しており、またブルバンド 1140 が側部に沿って互いに積み重なっているため、所定方向のアーチが、差はわずかであるにしても、各ブルバンド 1140 を異なる方向に曲げる。このような曲がりの差を補償するための、遠位側連結の代替の実施例が、図 68 乃至 70 に示されている。明瞭化と、簡単にするために、これらの図面には上側ドッグボーンクレビス 2030 の一部のみを略図で示す。

30

【0148】

この代替の実施例では、第 1 の実施例のスペーサ 1170 を置き換えている。ここでは、5 本のブルバンド 1140 が側部に並べて配置されている。上側ドッグボーンクレビス 2030 が、内側ボア 2033（例えば円形ボア）を規定しており、この中に、ボア 2033 の内側形状に対応する外側形状を有するピストン 2050 が挿入される。ボア 2033 は、近位側窓 2034 を具えており、これを通してブルバンド 1140 がボア 2033 内に突出している。窓 2034 は、ブルバンド 1140 の全幅とほぼ同じ幅（わずかにこれより大きい）を有する。

40

【0149】

ピストン 2050 は、横方向ボアを有し、この中に、近位側ブルバンドピン 2060 が螺合している。このピンはピストン 2050 と、及び各ブルバンド 1140 の遠位側ブルバンドボア 1145 と螺合するときに、軸として機能する。図 70 を参照されたい。ピス

50

トン２０５０の内部２０５１は、重なったプルバンド１１４０の幅に対応する形状を有していない。代わりに、プルバンド１１４０の遠位端を受ける内側開口が、ウイング付きの水平方向断面形状を有する。

【０１５０】

端部作動体が接続するときに、プルバンド１１４０の遠位端が曲がってカーブになる。プルバンド１１４０などの隣接する平行プレートが共に曲がって、外側プレートが、中央あるいは内側プレートと異なる方向に移動する。この不均質な動きは、ウイング付開口２０５１と、楕円形状の遠位側プルバンドボア１１４５によって補償される。端部作動体が接続すると、プルバンド１１４０にかかる曲げ力が、上側ドッグボーンクレビス２０３０のボア２０３３内でピストン２０５０を回転させる。端部作動体が接続するほど、ピストン２０５０が、完全な接続が外側プルバンド１１４０をウイング付開口２０５１の内側面に対して押圧するまで、更に回転する。この時点で、各プルバンド１１４０の近位端は整列するが、図６８ないし７０に示す遠位端は整列しない。卵形開口１１４５の存在によって、プルバンド１１４０は互いに対して若干移動することができる。

10

【０１５１】

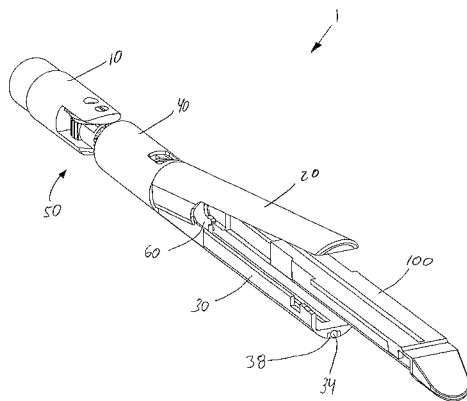
上述した説明及び図面は、本発明の原理、好ましい実施例、及び操作モードを示すものである。しかしながら、本発明は、上述した特定の実施例に限定されると介すべきではない。上述の実施例の更なる変形例は、当業者には自明である。

【０１５２】

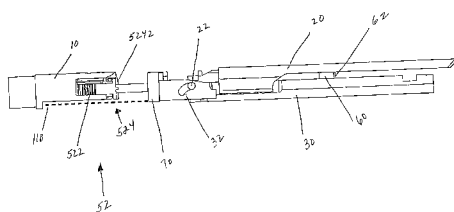
従って、上述の実施例は、限定ではなく、例示であると考えべきである。従って、当業者が特許請求の範囲によって規定される本発明の範囲から外れることなくこれらの実施例の変形例を作ることができることは自明である。

20

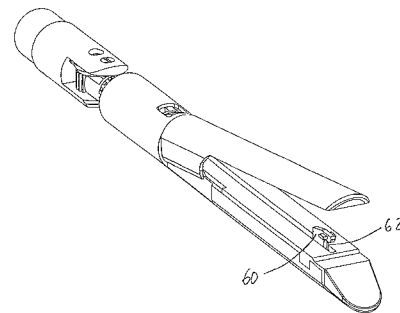
【図１】



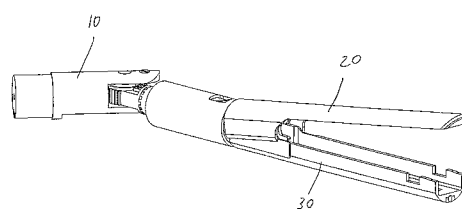
【図２】



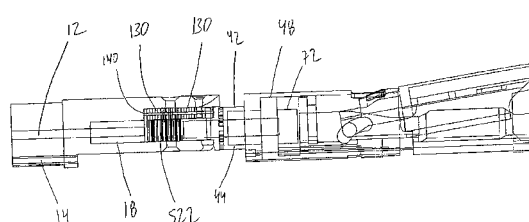
【図３】



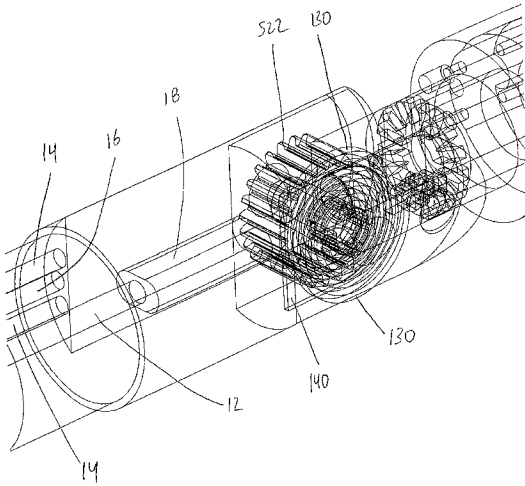
【図４】



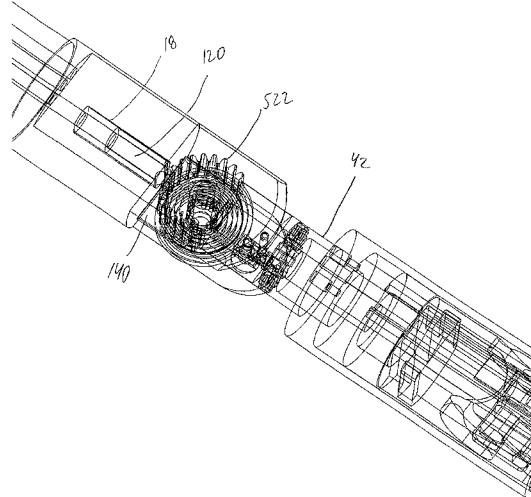
【図５】



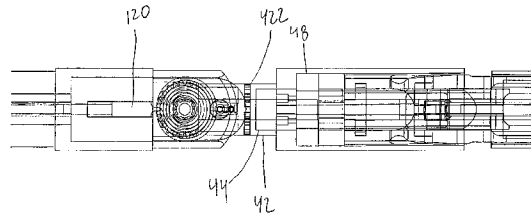
【図 6】



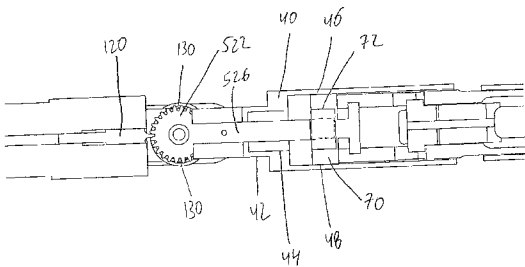
【図 7】



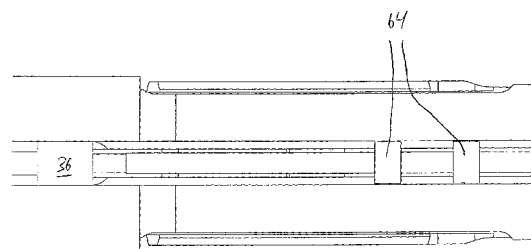
【図 8】



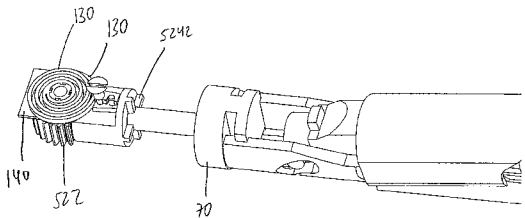
【図 9】



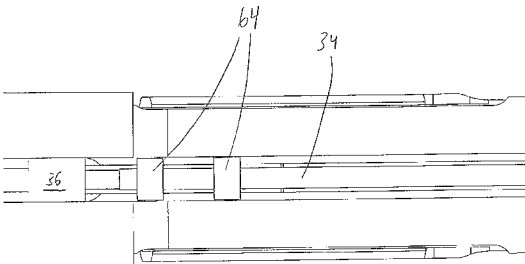
【図 12】



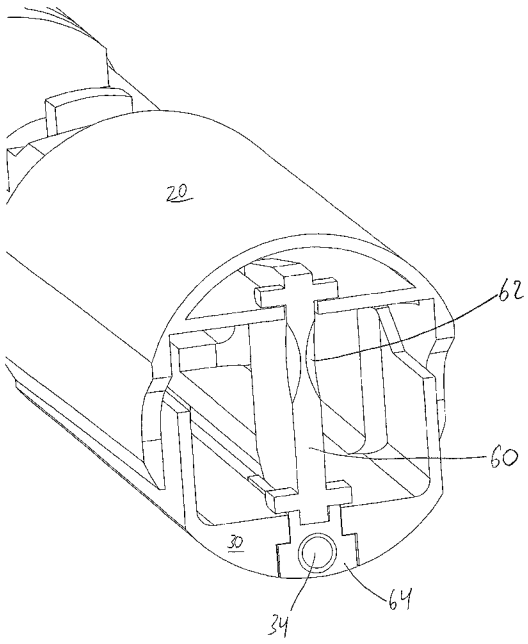
【図 10】



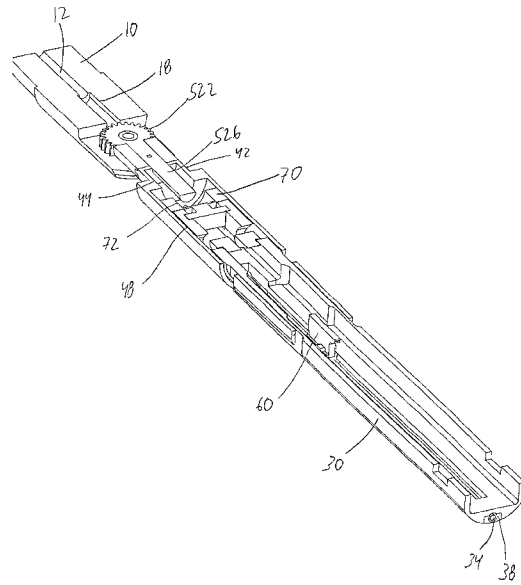
【図 11】



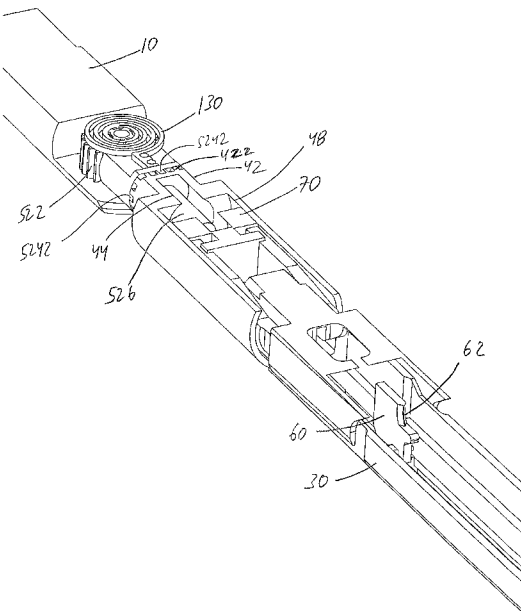
【図 13】



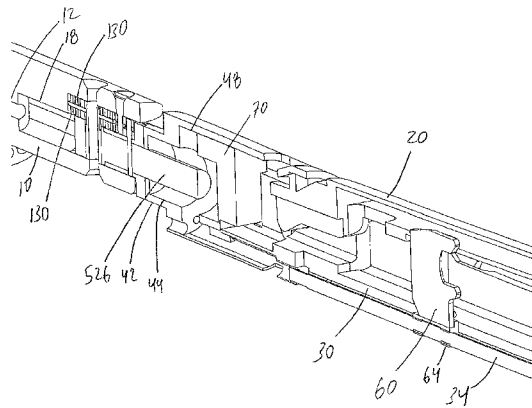
【図 14】



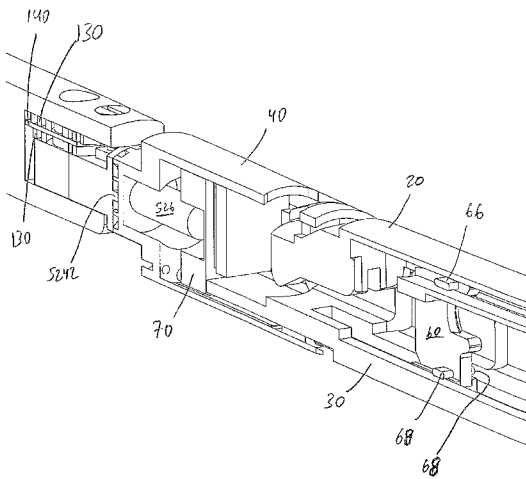
【図 15】



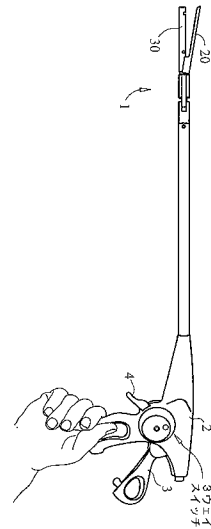
【図 16】



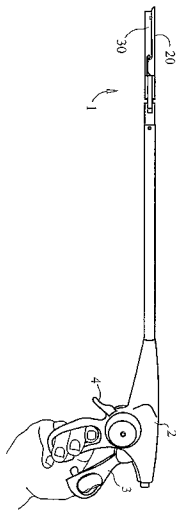
【図 17】



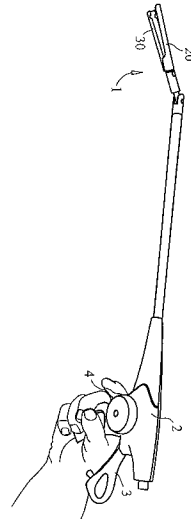
【図 18】



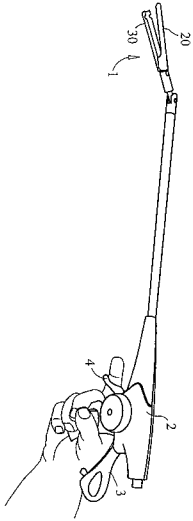
【図 19】



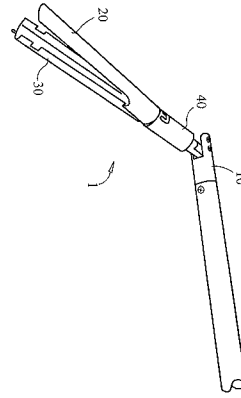
【図 20】



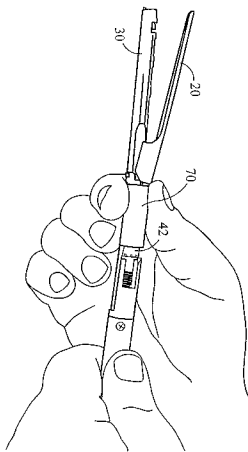
【図 2 1】



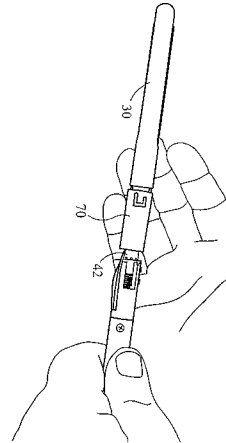
【図 2 2】



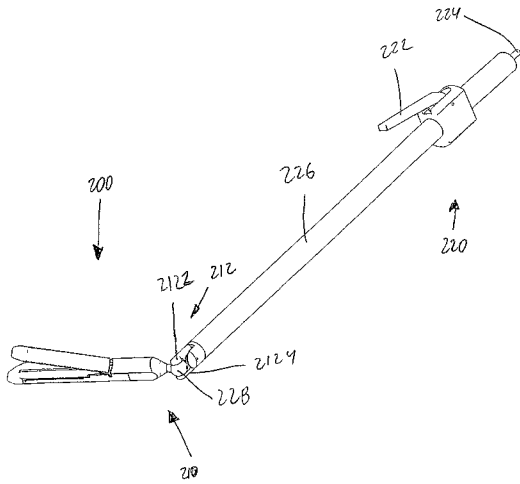
【図 2 3】



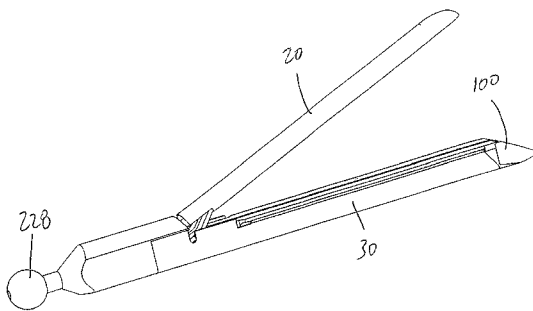
【図 2 4】



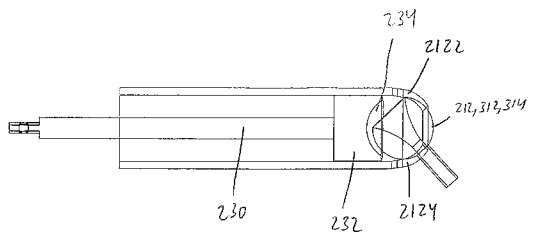
【図 25】



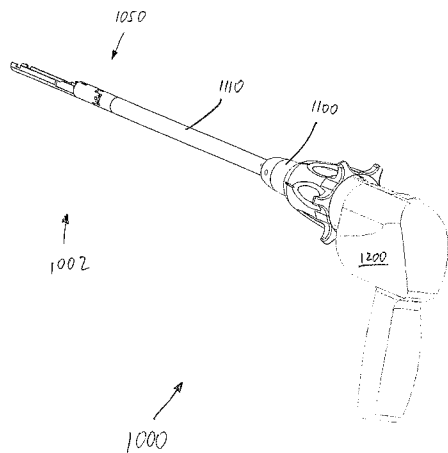
【図 26】



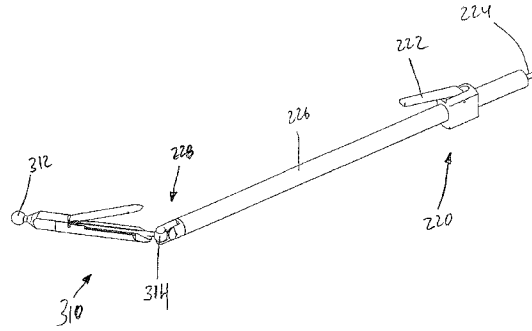
【図 30】



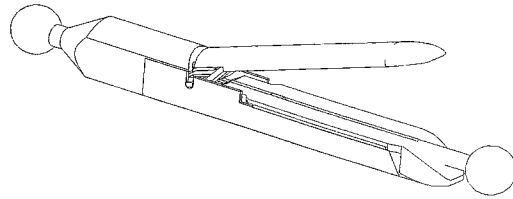
【図 31】



【図 27】



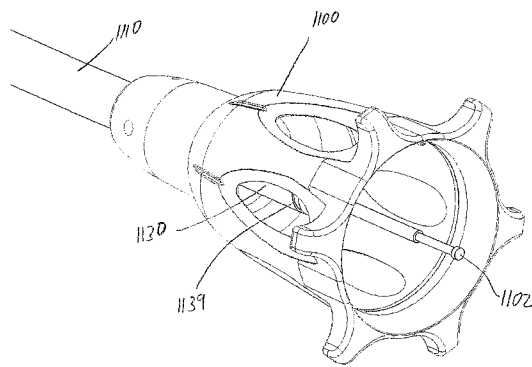
【図 28】



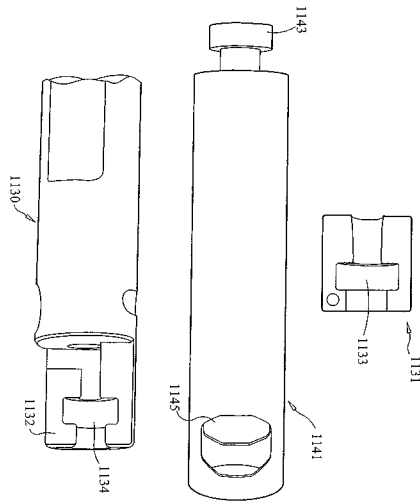
【図 29】



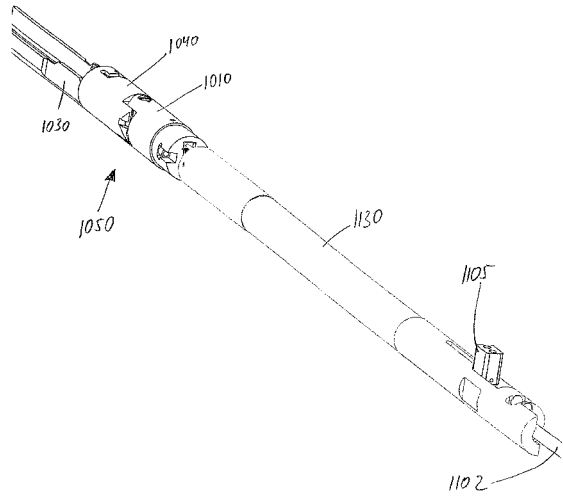
【図 32】



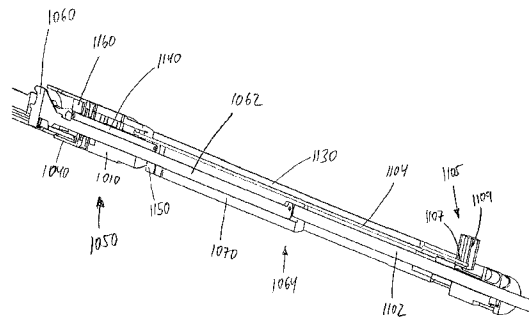
【図 3 3】



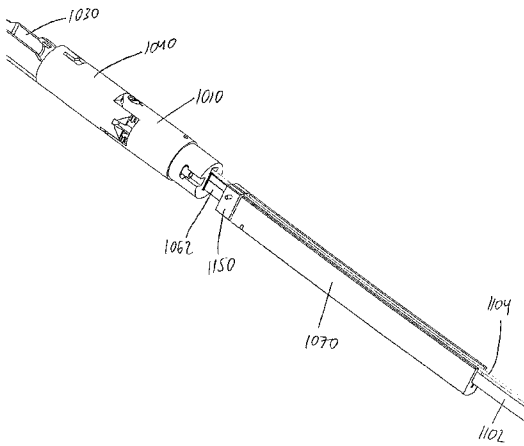
【図 3 4】



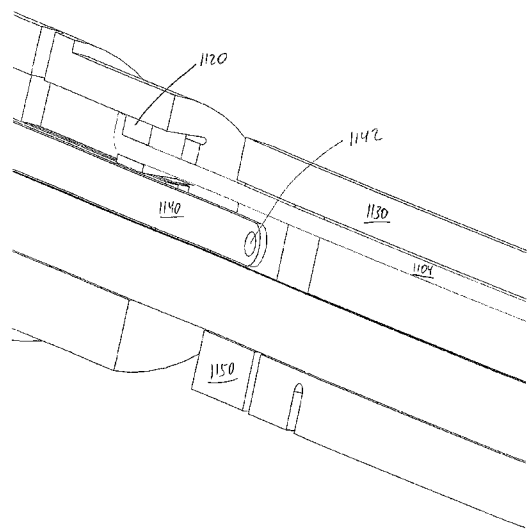
【図 3 5】



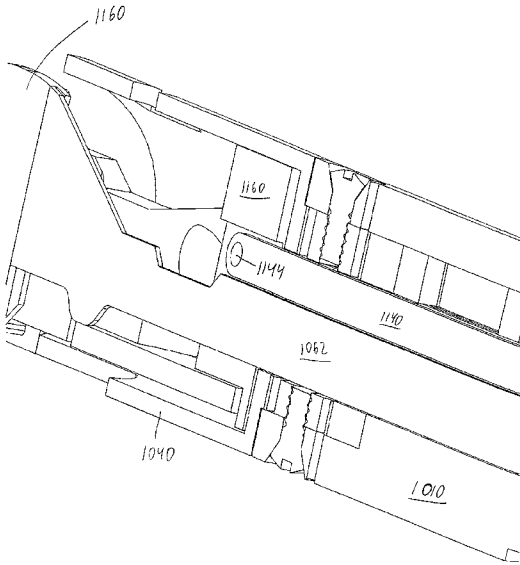
【図 3 6】



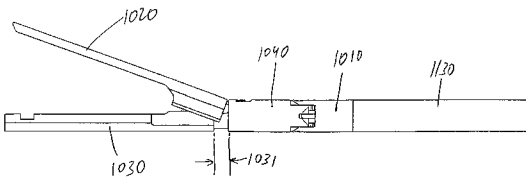
【図 3 7】



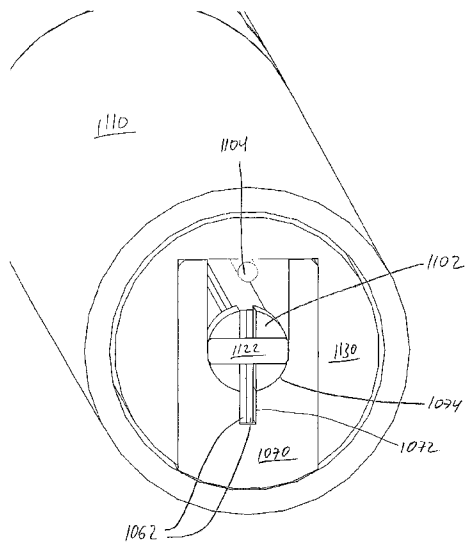
【図 38】



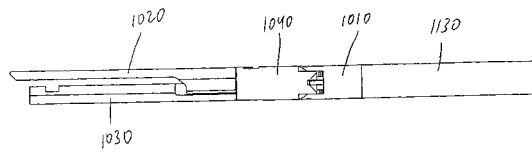
【図 39】



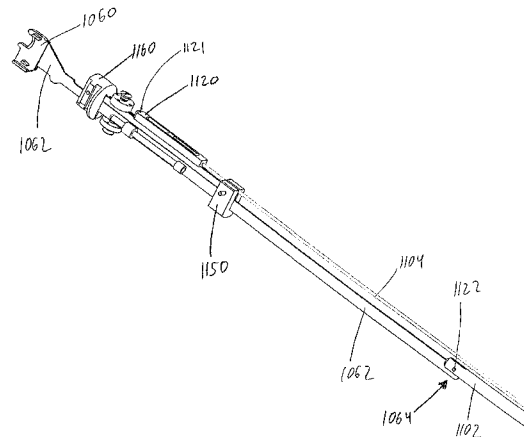
【図 42】



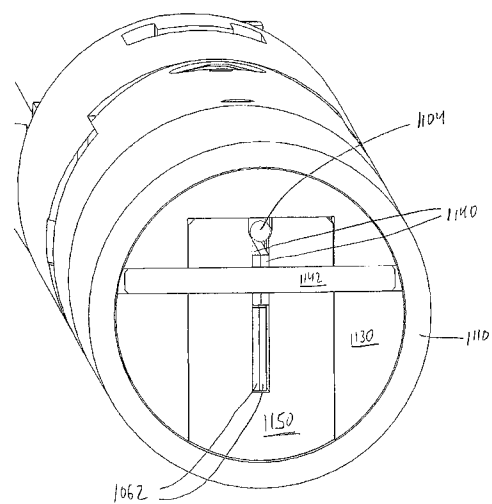
【図 40】



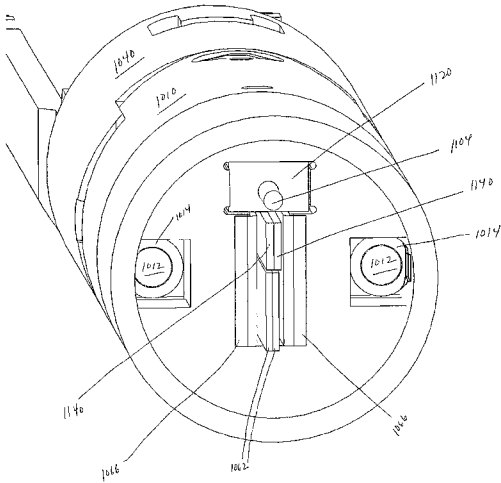
【図 41】



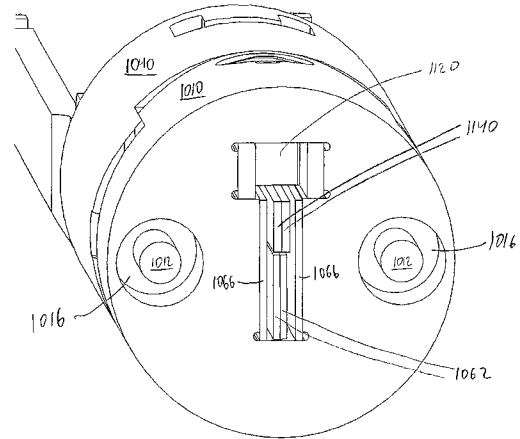
【図 43】



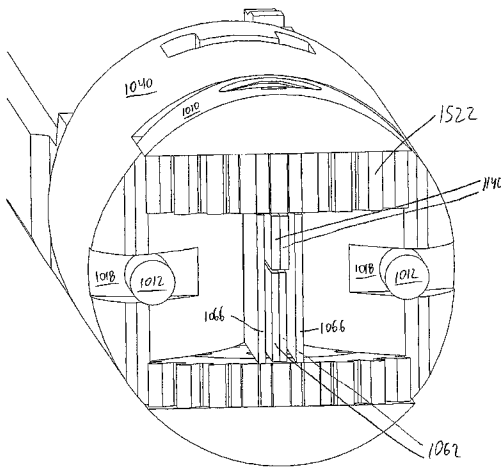
【図 4 4】



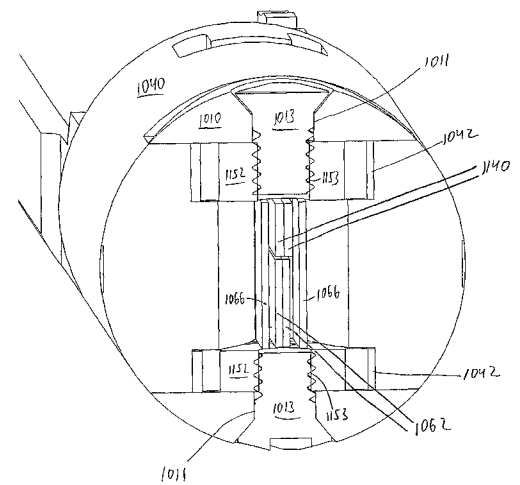
【図 4 5】



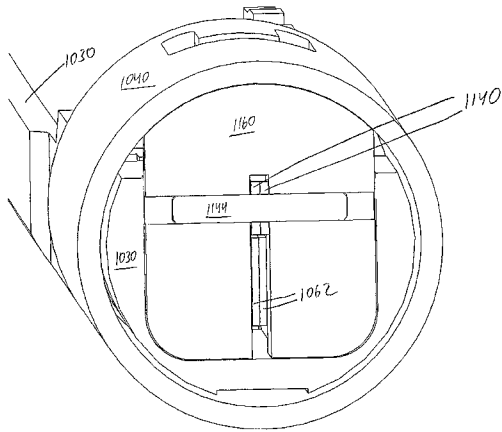
【図 4 6】



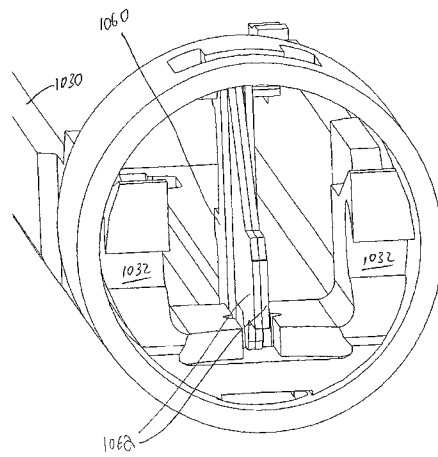
【図 4 7】



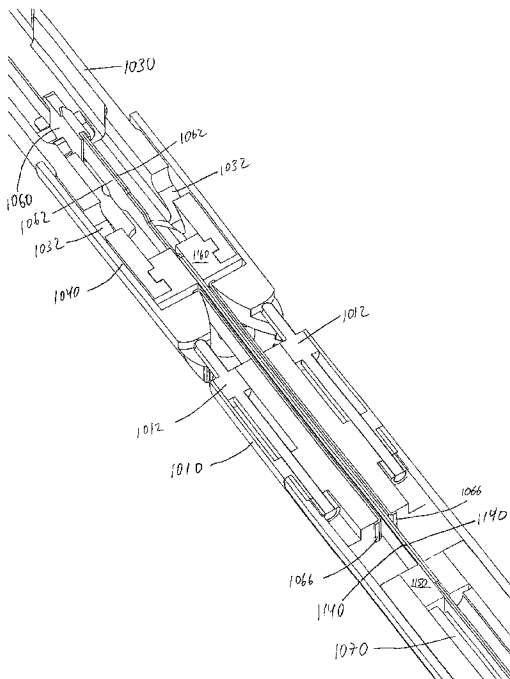
【図 48】



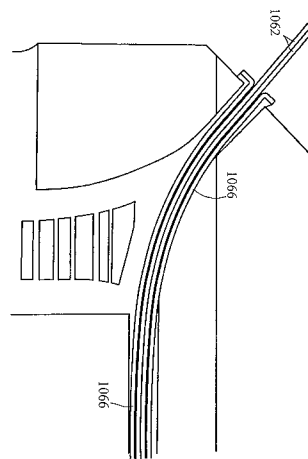
【図 49】



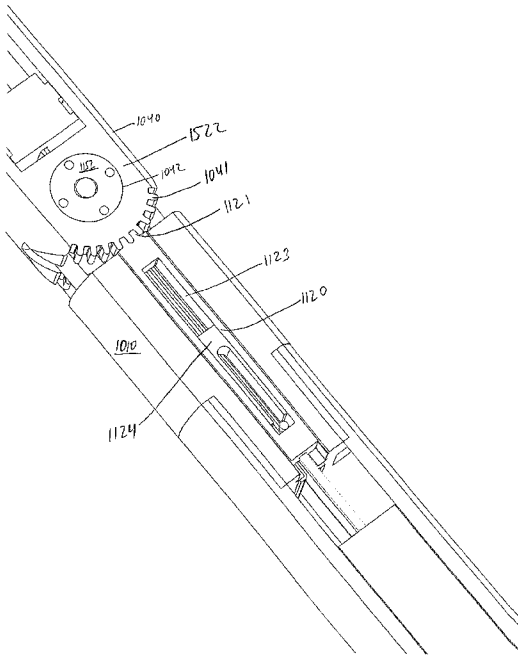
【図 50】



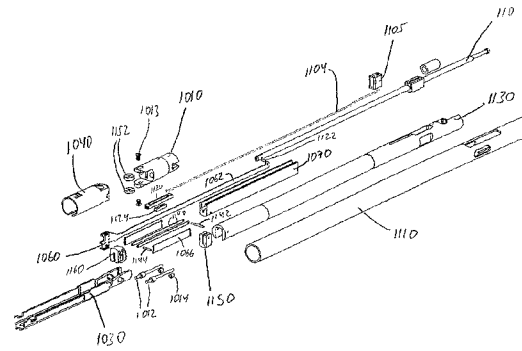
【図 51】



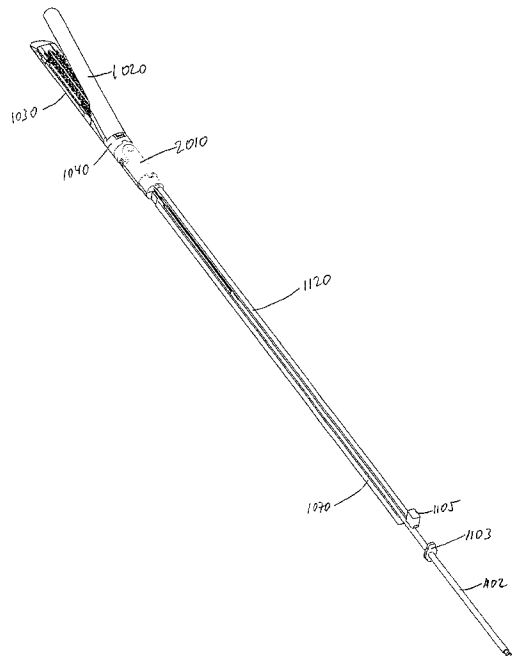
【図 5 2】



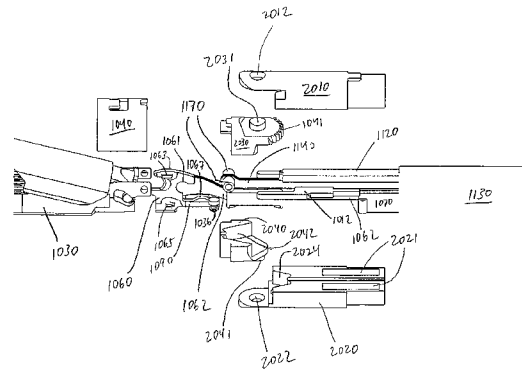
【図 5 3】



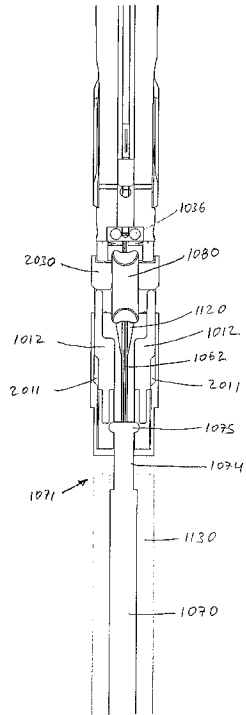
【図 5 4】



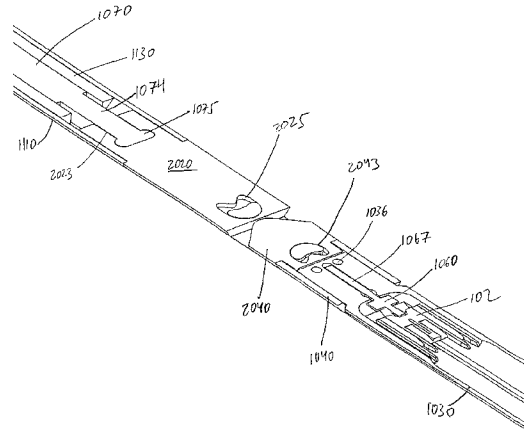
【図 5 5】



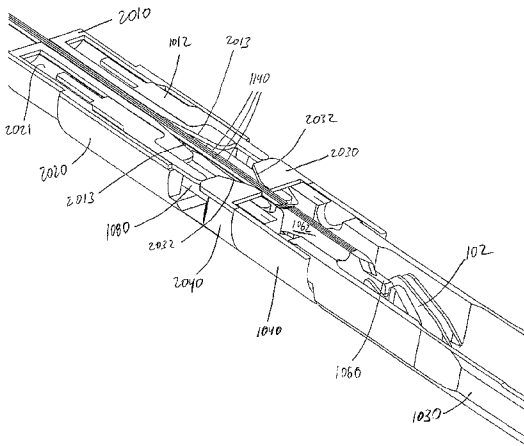
【図 56】



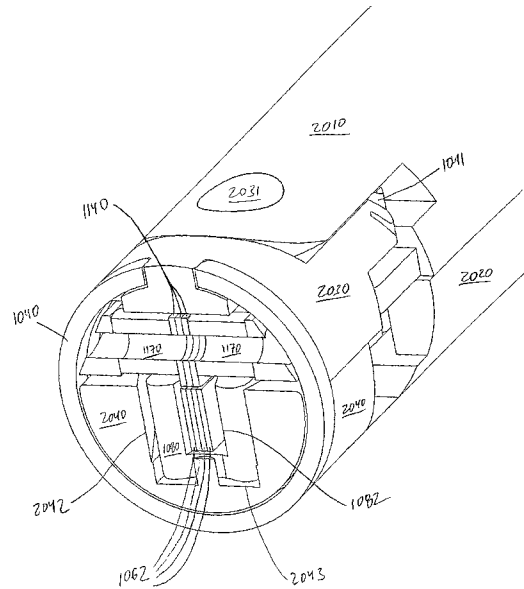
【図 57】



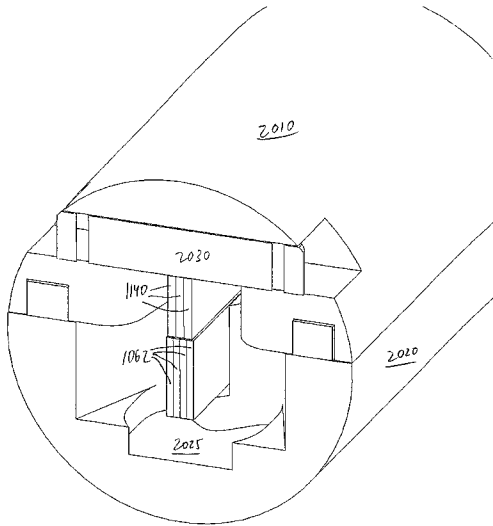
【図 58】



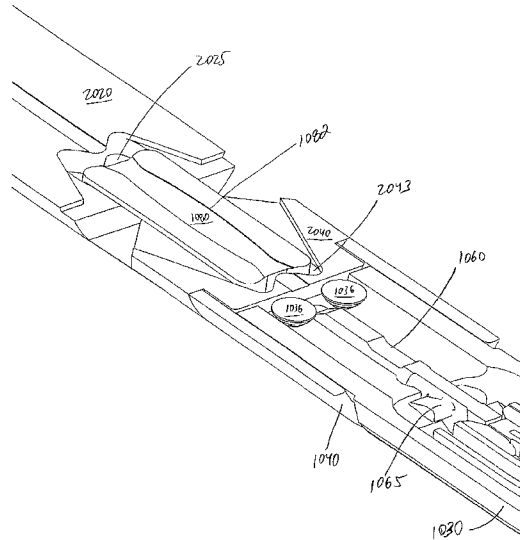
【図 59】



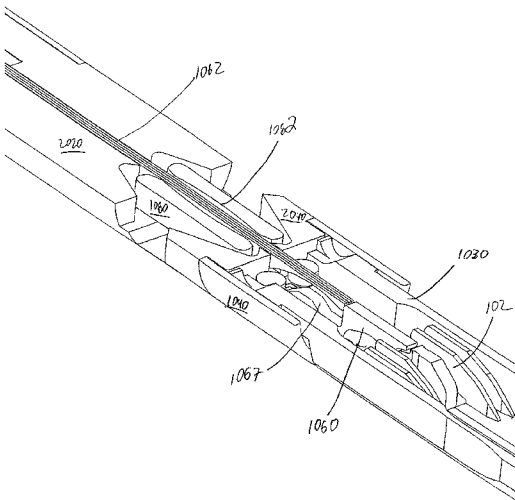
【図 60】



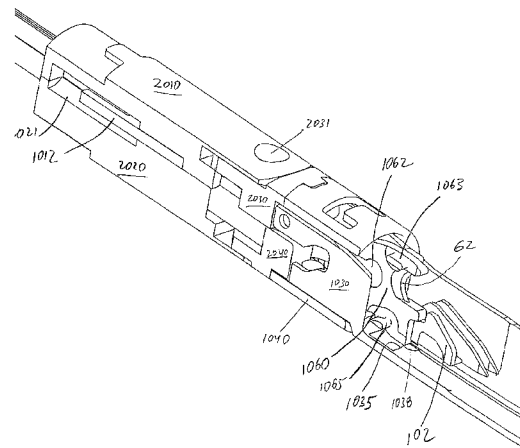
【図 61】



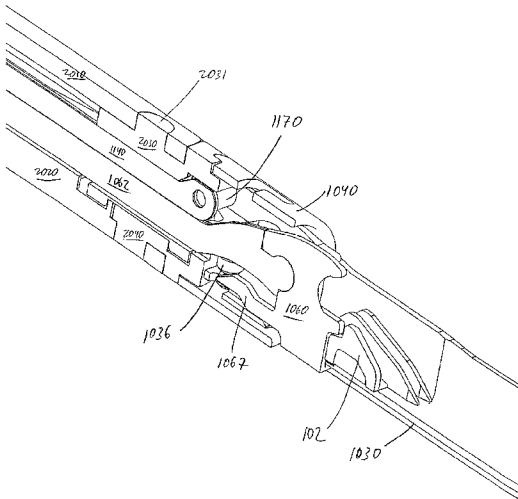
【図 62】



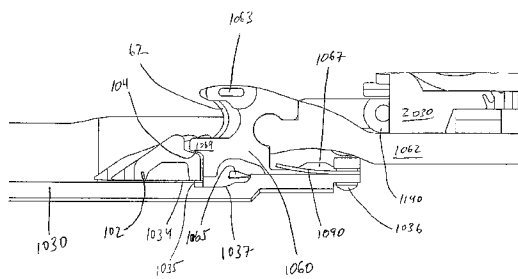
【図 63】



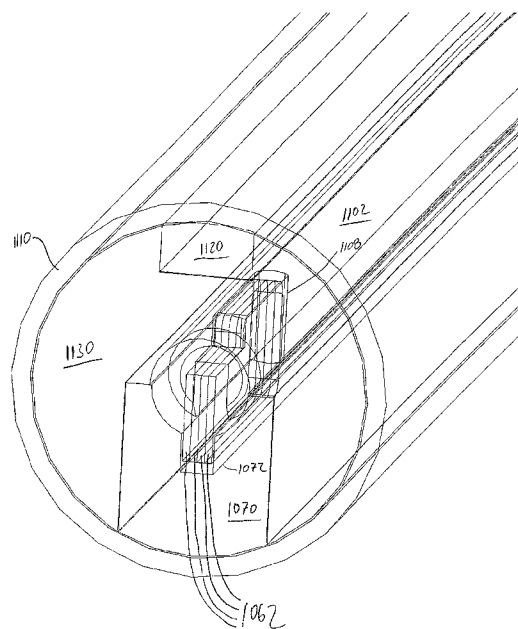
【図 6 4】



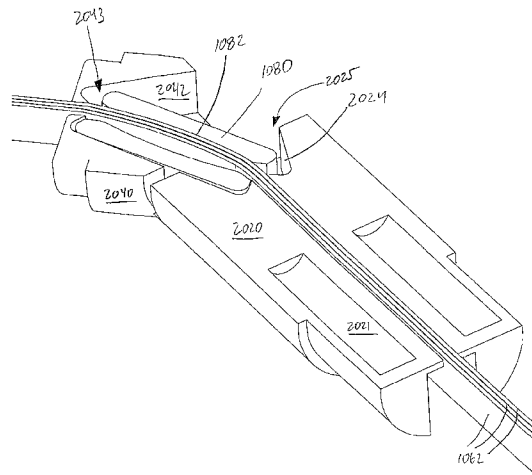
【図 6 5】



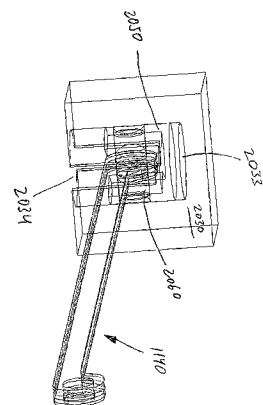
【図 6 7】



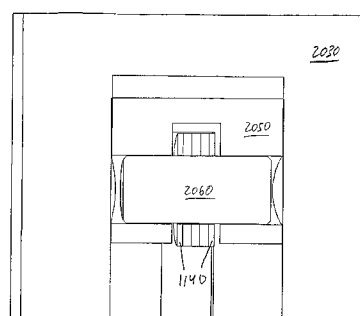
【図 6 6】



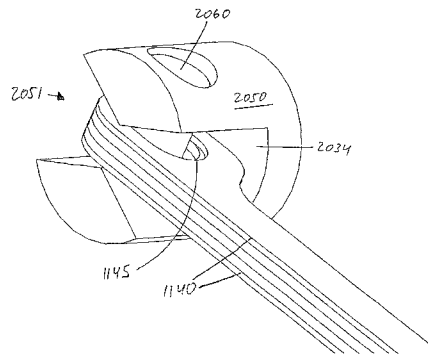
【図 6 8】



【図 6 9】



【図 70】



フロントページの続き

(72)発明者 スミス, ケビン, ダブリュー.
アメリカ合衆国 フロリダ州 3 3 1 5 6, コーラル ゲーブルス, アルビダパークウェイ 5 7
0

(72)発明者 パーマー, マシュー, エイ.
アメリカ合衆国 フロリダ州 3 3 1 5 6, マイアミ, サウスウエスト 6 4 コート 1 2 7 9 0

(72)発明者 クライン, コーリ, ロバート
アメリカ合衆国 フロリダ州 3 3 1 4 3, マイアミ, サウスウエスト 6 5 アベニュー 7 0 2 8

(72)発明者 ドゥビル, デレク, ディー
アメリカ合衆国 フロリダ州 3 3 1 5 5, マイアミ, サウスウエスト 3 4 ストリート 5 7 3 0

F ターム(参考) 4C160 CC09 CC23 DD13 DD23 FF14 FF15 FF19 GG06 GG08 GG24
GG29 GG30 GG32 MM32 NN02 NN03 NN04 NN07 NN08 NN10
NN13 NN14 NN23

专利名称(译)	外科缝合和切割装置以及使用该装置的方法		
公开(公告)号	JP2011200664A	公开(公告)日	2011-10-13
申请号	JP2011111900	申请日	2011-05-18
[标]申请(专利权)人(译)	伊西康内外科公司		
申请(专利权)人(译)	爱惜康结束 - 杰里先生, 油墨.		
[标]发明人	スミス ケビン ダブリュー パーマー マシュー エイ クライン コーリ ロバート ドゥビル デレク ディー		
发明人	スミス, ケビン, ダブリュー. パーマー, マシュー, エイ. クライン, コーリ, ロバート ドゥビル, デレク, ディー		
IPC分类号	A61B17/072 A61B17/3201		
CPC分类号	A61B2017/2927 A61B2090/508 A61B17/072		
FI分类号	A61B17/10.310 A61B17/32.320 A61B17/072 A61B17/3201		
F-TERM分类号	4C160/CC09 4C160/CC23 4C160/DD13 4C160/DD23 4C160/FF14 4C160/FF15 4C160/FF19 4C160/GG06 4C160/GG08 4C160/GG24 4C160/GG29 4C160/GG30 4C160/GG32 4C160/MM32 4C160/NN02 4C160/NN03 4C160/NN04 4C160/NN07 4C160/NN08 4C160/NN10 4C160/NN13 4C160/NN14 4C160/NN23		
代理人(译)	Goichi 高桥		
优先权	60/702643 2005-07-26 US 60/760000 2006-01-18 US 60/811950 2006-06-08 US		
其他公开文献	JP5623980B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

要解决的问题：提供一种能够通过内窥镜或腹腔镜手术方法缝合和切割组织的医疗器械。一种医疗装置，包括控制手柄，所述控制手柄具有关节运动关节致动器，手术端部执行器和将所述端部执行器连接至所述控制手柄的被动关节运动。在非致动状态下，铰接关节致动器将被动铰接关节和端部执行器保持在基本固定的铰接位置，并且在致动状态下将被动铰接关节释放为自由铰接状态。一种操作末端执行器的方法，该方法根据作用在末端执行器上的外力将末端执行器自由地连接到控制手柄。通过关节运动锁将被动关节运动保持在稳定位置的步骤，通过释放关节运动锁定并释放被动关节，根据作用在末端执行器上的外力将被动关节运动 末端执行器通过进行连接。[选择图]图4

