

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公表特許公報(A)

(11) 特許出願公表番号

特表2016-505310

(P2016-505310A)

(43) 公表日 平成28年2月25日(2016.2.25)

(51) Int.Cl.	F I	テーマコード (参考)
<b>A 6 1 B 17/221 (2006.01)</b>	A 6 1 B 17/22	3 1 0 4 C 1 6 0
<b>A 6 1 B 1/00 (2006.01)</b>	A 6 1 B 1/00	3 3 4 D 4 C 1 6 1

審査請求 有 予備審査請求 未請求 (全 16 頁)

(21) 出願番号 特願2015-547232 (P2015-547232)  
 (86) (22) 出願日 平成25年12月10日 (2013.12.10)  
 (85) 翻訳文提出日 平成27年8月11日 (2015.8.11)  
 (86) 国際出願番号 PCT/IB2013/060780  
 (87) 国際公開番号 WO2014/091408  
 (87) 国際公開日 平成26年6月19日 (2014.6.19)  
 (31) 優先権主張番号 13/715,091  
 (32) 優先日 平成24年12月14日 (2012.12.14)  
 (33) 優先権主張国 米国 (US)

(71) 出願人 512303149  
 ジャイラス・エーシーエムアイ・インコーポレーテッド  
 アメリカ合衆国・マサチューセッツ・01772・サウスボロー・ターンパイク・ロード・136  
 (74) 代理人 100108453  
 弁理士 村山 靖彦  
 (74) 代理人 100110364  
 弁理士 実広 信哉  
 (74) 代理人 100133400  
 弁理士 阿部 達彦

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 回収バスケット装置

(57) 【要約】

バスケット部分を備えるバスケットデバイスと；当該バスケットデバイスに設けられたシースであって、当該バスケットデバイスに対して長手方向にスライドするように適合されたシースと；当該バスケットデバイス及び当該シースに接続された制御部と、を含む物体収去ツールを提供する。当該制御部は、当該バスケット部分に物体を閉じ込めるために、当該バスケットデバイスに対して当該シースを長手方向に動かすように構成される。

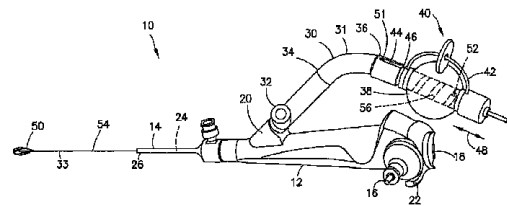


FIG. 1

**【特許請求の範囲】****【請求項 1】**

バスケット部分を備えるバスケットデバイスと；

前記バスケットデバイスに設けられたシースであって、前記バスケットデバイスに対して長手方向にスライドするように適合されたシースと；

前記バスケットデバイス及び前記シースに接続された制御部であって、前記バスケット部分に物体を閉じ込めるために、前記バスケットデバイスに対して前記シースを長手方向に動かすように構成された制御部と、  
を備える物体収去ツールであって、

前記制御部はカム部材を備え、前記カム部材は、前記シース及び前記カム部材が互いに対して回転するとき、前記シースの一部に対してカム作用を及ぼすように適合されたカム面を有することを特徴とする物体収去ツール。

10

**【請求項 2】**

前記制御部は、内視鏡のポートに着脱可能に接続されるように構成された保持部と、前記保持部に可動式に接続されたブラケットと、を備え、前記バスケットデバイスの近位端は、動かないように前記ブラケットに接続されていることを特徴とする、請求項 1 に記載の物体収去ツール。

**【請求項 3】**

前記ブラケットは、前記保持部上での前記ブラケットの第 1 可動長さに沿っての長手方向のスライド動作に限定され、且つ、前記第 1 可動長さの端部において、前記保持部上で回転可能であることを特徴とする、請求項 2 に記載の物体収去ツール。

20

**【請求項 4】**

前記カム部材が前記ブラケットに接続され、前記ブラケットが前記カム部材に対して軸回転するように構成されることを特徴とする、請求項 2 に記載の物体収去ツール。

**【請求項 5】**

遠位端にレンズが設けられたシャフトを有する内視鏡と；

前記内視鏡のポートに接続された、請求項 1 に記載の物体収去ツールと、  
を備える装置。

**【請求項 6】**

遠位端にレンズが設けられたシャフトを有する内視鏡と；

前記内視鏡のポートに接続されたツールであって、制御部と前記制御部に接続された内視鏡付属部分とを備えるツールと、  
を備える装置であって、

30

前記内視鏡付属部分は、前記シャフトのワーキングチャンネルを通過して、前記ポートから前記シャフトからの遠位端開口部まで延在し、前記制御部は、前記内視鏡付属部分を動かして前記遠位端開口部から出すように構成され、

前記内視鏡及び前記制御部は、使用者が片手で同時に使用するように構成され、

前記ツールは、前記内視鏡付属部分に設けられたシースであって、前記内視鏡付属部分に対して長手方向にスライドするように適合されたシースを備え、

前記制御部はカム部材を備え、前記カム部材は、前記シース及びカム部材が互いに対して回転するとき、前記シースの一部に対してカム作用を及ぼすように適合されたカム面を有することを特徴とする装置。

40

**【請求項 7】**

前記ツールは物体収去ツールであり、前記内視鏡付属部分は、物体を捕らえるのに適合されたバスケット部分を備えるバスケットデバイスを備え、前記制御部は、前記物体を取り囲んだ前記バスケット部分を閉じるように構成されることを特徴とする、請求項 6 に記載の装置。

**【請求項 8】**

前記制御部は、内視鏡のポートに着脱可能に接続されるように構成された保持部と、前記保持部に可動式に接続されたブラケットと、を備え、前記バスケット部材の近位端は、

50

動かないように前記ブラケットに接続され、

前記ブラケットは、前記保持部上での前記ブラケットの第1可動長さに沿っての長手方向スライドに限定され、且つ、前記第1可動長さの端部において、前記保持部上で回転可能であり、

前記シースは、前記カム部材内部のカムスロットに配置される部分を備え、

前記ブラケットは、前記カム部材前方の第1部分と、前記カム部材後方の第2部分と、前記第1部分及び前記第2部分を互いに接続する接続部分と、前記接続部分に設けられた回転可能部材と、を備え、

前記回転可能部材は、前記カム部材に接触しており、前記接続部分及び前記カム部材に接して回転するように構成されることを特徴とする、請求項7に記載の装置。

10

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

例示的且つ非限定的な当該実施形態は、概してバスケットを有するデバイスに関し、より具体的には、閉鎖可能なバスケットのための方法及び装置に関する。

【背景技術】

【0002】

米国特許第6764499号明細書(特許文献1)には、バスケットを有する医療用デバイスが開示されている。米国特許第8211115号明細書(特許文献2)には、サイズ可変の回収バスケットが開示されている。

20

【先行技術文献】

【特許文献】

【0003】

【特許文献1】米国特許第6764499号明細書

【特許文献2】米国特許第8211115号明細書

【発明の概要】

【課題を解決するための手段】

【0004】

以下の概要は、単に例示のためのものである。本概要は、特許請求の範囲を限定しようとするものではない。

30

【0005】

一態様によると、バスケット部分を備えるバスケットデバイスと；当該バスケットデバイスに設けられたシースであって、当該バスケットデバイスに対して長手方向にスライドするように適合されたシースと；当該バスケットデバイス及び当該シースに接続された制御部と、を備える物体収去ツールが提供される。当該制御部は、当該バスケット部分に物体を閉じ込めるために、当該バスケットデバイスに対して当該シースを長手方向に動かすように構成される。

【0006】

別の態様によると、装置は、遠位端にレンズが設けられたシャフトを有する内視鏡と；当該内視鏡のポートに接続された物体収去ツールと、を備える。当該物体収去ツールは、バスケットデバイスと制御部とを備える。当該バスケットデバイスは、物体を捕らえるためのバスケット部分を備える。当該制御部は、物体を取り囲んだ当該バスケット部分を閉じるように構成される。当該内視鏡及び当該制御部は、使用者が片手で同時に使用するように構成される。

40

【0007】

別の態様によると、方法は、物体収去ツールを内視鏡に接続するステップであって、当該物体収去ツールの一部を当該内視鏡のポートへ挿入する工程を含むステップと；当該物体収去ツールのシースを回転させることにより、当該バスケットデバイスに対して当該シースを長手方向にスライドさせるステップと、を含む。

【0008】

50

別の態様によると、方法は、シースをバスケットデバイスに対して長手方向にのみ動かすために、当該シースを当該バスケットデバイスに接続するステップであって、当該バスケットデバイスの遠位端がバスケット部分を備えるステップと；当該バスケットデバイスの近位端をブラケットに接続するステップと；当該ブラケットを保持部に接続するステップであって、当該ブラケットは、当該保持部上での当該ブラケットの第1可動長さに沿っての長手方向スライドに限定され、当該ブラケットは、当該第1可動長さの端部において、当該保持部上で回転可能であり、当該保持部は、内視鏡のポートに接続されるように構成されるステップと；当該シースをカムに接続するステップであって、当該カムは、当該シース及び当該カムが互いに対して回転するとき、当該シースを長手方向に動かすように構成されるステップと、を含む。

10

**【0009】**

前述の態様及びその他の特徴は、添付図面と関連付けて、以下の記載中で説明される。

**【図面の簡単な説明】****【0010】**

【図1】例示的な一実施形態の斜視図である。

【図2】シースとバスケットデバイスとを備えるアセンブリの遠位端の側面図である。

【図3】図1に示すツールの制御部の側面図である。

【図4】図1に示すツールの近位端の部分斜視図である。

【図5】図4に示すツールの近位端の切取り断面が示された部分斜視図である。

【図6】使用者が上記の例示的な実施形態を片手でどのように保持及び使用することができるかを図示する斜視図である。

20

【図7】使用者が上記の例示的な実施形態を片手でどのように保持及び使用し得るかを図示する斜視図である。

【図8】使用者が上記の例示的な実施形態を片手でどのように保持及び使用し得るかを図示する斜視図である。

【図9】使用者が上記の例示的な実施形態を片手でどのように保持及び使用し得るかを図示する斜視図である。

**【発明を実施するための形態】****【0011】**

図1を参照すると、例示的な一実施形態の特徴を取り込んだ装置10及びツール30の斜視図が示されている。当該特徴は、図面に示された例示的な実施形態を参照して以下で説明されるが、これらの特徴が実施形態の多数の代替的な形で具体化され得るということは理解すべきである。加えて、部品又は材料の大きさ、形状、又は種類については、任意の適切なものを使用することができる。

30

**【0012】**

この例における装置10は、患者の身体へ、例えば患者の尿道を通して、部分的に挿入されるように構成された医療用内視鏡デバイスである。装置10は一般に、制御セクション12及びシャフト14を備える。制御セクション12の大きさ及び形状は、使用者が手で握ることができるものとなっている。図示される例示的な実施形態では、制御セクション12はコネクター16を含む。コネクター16は、光ファイバー用ライトポストである。ライトポスト16は、光源に接続することができる。本明細書に記載される各特徴は、光ファイバー内視鏡又はデジタル内視鏡で機能するように構成され得る。当該装置は、制御セクション12の近位端18に接眼レンズ(図6~9参照)を備えることができる。装置10は、ワーキングチャンネルポート20及び偏向制御レバー22を有する。しかしながら、代替的实施形態においては、適切な任意の種類 of 制御セクションが設けられてよい。

40

**【0013】**

シャフト14は、一般的なカンチレバーの形状で制御セクション12から延在する。シャフト14の遠位端は、レンズ及び/又はカメラ等の対物ヘッドを形成する光学素子を備えることができる。シャフト14は、ワーキングチャンネルポート20からのワーキング

50

チャンネル 24 を含む。ワーキングチャンネル 24 により、流体、ツール、及び組織又は結石 (stones) がシャフト 14 を通ることが可能になる。シャフト 14 の遠位端は、ワーキングチャンネル 24 から外部への開口部を有する。シャフト 14 は、例えば照明用及び / 又は可視化用の光ファイバー又は遠位側先端の光学素子への電線を含み得る。偏向制御ワイヤが、偏向制御レバー 22 とシャフト 14 のアクティブ偏向部分 26 のフレームとの間でシャフトに設けられる。

#### 【0014】

この例では、装置 10 は、ワーキングチャンネルポート 20 に取り付けられた Y 字型アダプター 32 を備える。当該 Y 字型アダプターは、必要に応じて標準的なコネクタ及び追加機器を取り付けるためのものである。しかしながら、一代替例では、Y 字型アダプター 32 が設けられなくてもよく、Y 字型アダプター 32 が内視鏡 10 と一体形成されてもよい。Y 字型アダプター 32 を介して内視鏡 10 のワーキングチャンネルポート 20 に取り付けられたデバイス又はツール 30 が図示されている。この例では、ツール 30 は、外科医操作用バスケットデバイス (Surgeon Controlled Basket Device: SCBD) である。ツール 30 は、制御部 31 及びアセンブリ 33 を含む。

10

#### 【0015】

アセンブリ 33 は一般に、バスケットデバイス 50 及びシース 54 を備える。図 2 も参照すると、バスケットデバイス 50 は、遠位端に位置するバスケット部分 62 と、シース 54 を通ってツール 30 の近位端まで延在するシャフト部分 64 と、を備える。シース 54 は、バスケットデバイス 50 に対して、前方位置と後方位置との間で長手方向に動かすことができる。図 2 は、バスケット部分 62 がシース 54 の先端開口部 66 から出た状態になるように、後方位置までバスケットデバイス 50 に対して後方へ動かされたシース 54 を示す。バスケットデバイス 50 に対してシース 54 が前方位置にある場合、バスケット部分 62 はシース 54 内部に配置されている。即ち、バスケット部分 62 は、シース 54 内部にフィットするように、シース 54 によってより小さな形状に潰されている。

20

#### 【0016】

図 3 ~ 5 も参照すると、制御部 31 は一般に、保持部 34 と、ブラケット 36 と、カム 38 と、制御輪 40 と、を備える。保持部 34 は、制御部 31 をワーキングチャンネルポート 20 (又は、この例では Y 字型アダプター 32) に接続するように適合される。この例では、保持部 34 は、調節可能なグースネック型の柔軟な設計である。これにより、当該ツールを使用する外科医の手の大きさに適合するように制御部 31 を調節することが可能である。ブラケット 36 は、保持部 34 に可動式に接続されている。ブラケット 36 は、前方部分 41 と、後方部分 43 と、湾曲したコネクタ部分 42 と、を備える。ブラケット 36 は、カム 38 の両端に接続されている。特に、カム 38 は、前方部分 41 と後方部分 43 との間に接続される。カム 38 は、軸 68 の周りで自由に回転可能である。

30

#### 【0017】

制御輪 40 は、湾曲コネクタ 42 に装着され、コネクタ 42 上で軸回転可能である。制御輪 40 はカム 38 と接触しており、外科医の手動による輪 40 の回転をカム 38 へ伝達することができる。ブラケット 36 の前方部分 41 には、2 つのスロット 44、46 がある。スロット 44、46 は互いに交差しており、互いに直交している。スロット 44 は、回転軸 68 に平行であり、これにより外科医は、矢印 48 で示されているように、ブラケット 36 を保持部 34 上で前方及び後方へ動かすことができるようになる。垂直スロット 46 があることにより、ブラケット 36 を保持部 34 上の前方位置まで動かした後、外科手術中にブラケット 36 を回転させることができるようになる。両スロット 44、46 は、保持部 34 の近位端に配置されたピン 51 と連動する。

40

#### 【0018】

アセンブリ 33 のシース 54 の円筒状近位端は、カム 38 へ延在する。このシース 54 はピン 52 を有する。ピン 52 は、カム 38 の螺旋状内面 56 に配置される。シース 54 の円筒状近位端の内側は六角形にカットされている。図 5 に最も良く示されているように

50

、バスケットデバイス50のシャフト部分64の近位端の外面は六角形である。シャフト部分64の近位端の六角形外面は、シース54の近位端の内側の六角形カット内に嵌合するように配置される。この制約により、シース54がバスケットデバイス50に対して長手方向に往復運動することができるようになるが、バスケットデバイス50に対するシース54の軸回転は制限されるか又は妨げられる。バスケットデバイス50の近位端は、キャップ58で固定され、ナット60及びワッシャー61でブラケット36の後方部分43に係止される。六角形の開口部により、ブラケット36の後方部分43に対するバスケットデバイス50の軸回転が妨げられる。

#### 【0019】

シース54は、バスケットデバイス50と共に組み立てられ、アセンブリ33がカム38の背面開口部へ挿入される。シース54はカム38の機能的曲線56に沿って曲がり、最大遠位位置まで進む。バスケットデバイス50は、シース54内部に位置したままの状態となる。組み立てられたキャップ58並びにナット60及びワッシャー61により、バスケットデバイス50の回転が妨げられ、バスケットデバイス50は、ブラケット36に対して軸30に沿って動かないように固定される。その後、バスケットデバイス50及びシース54の近位端を内視鏡のワーキングチャンネルへ挿入することにより、組み立てられたツール30が内視鏡ワーキングチャンネルポート20（又は、この例ではY字型アダプター）に取り付けられ得る。

#### 【0020】

アセンブリ33の遠位端が、作業を行うのに適した位置に配置された後、ブラケット36は、ブラケット36の遠位側リング41上の長手方向スロット44に沿って前方に動かされ得る。この運動に伴い、シース54及びバスケットデバイス50の両方が、ワーキングチャンネル内部から出て、シャフト14の遠位端開口部を越えて前進することになる。この配置ではツール30が使用可能であり、使用者は、腎結石の破片を捕らえるために、当該ツールを用いて（例えば片手だけでこれを使用して）作業することができる。使用者は、例えば輪40を回転させることによって、カム38を回転させることができる。カム38の回転によりブラケット36が回転し、スロット46がピン51に対して移動する。シース54のピン52は螺旋状表面56を移動する。これにより、シース54は、バスケットデバイス50に対して長手方向後方にスライドすることになる。シースがバスケットデバイス50に対して相対的に長手方向後方へ動かされることにより、バスケット部分62がシース54内部に位置している状態からカバーがなくなり、バスケット部分62は勢いよく図2に示される形状になる。その後、使用者は、バスケット部分62を操作することにより、破片をバスケット部分62の中に入れることができる。次いで、使用者は、カム38を逆回転方向に回転させることができる。これにより、ブラケット36が逆方向に回転し、スロット46がピン51に対して移動することになる。シース54のピン52は螺旋状表面56を移動する。これにより、シース54は、バスケットデバイス50に対して長手方向前方にスライドすることになる。このように、シース54が前方にスライドすることにより、バスケット部分62が部分的に閉鎖され、上記の破片がバスケット部分62内部に捕らわれることになる。その後、使用者は、アセンブリ33を引き出し、アセンブリ33から当該破片を取り除き、収去すべきすべての破片を収去するために上記の工程を繰り返すことができる。カム38を当該カム自体の軸の周りで回転させることにより、バスケット部分62を開閉するためにシース54が長手方向に前後移動する。図6～9は、使用者がどのようにして片手だけで内視鏡を保持し、当該ツールを使用することができるか、を示す斜視図である。輪を使用する場合もカムを直接使用する場合も示されている。

#### 【0021】

本明細書に記載されているような各特徴は、碎石術等での内視鏡、腎結石保持バスケット、捕捉器具、及び/又はクリップ式バスケットにおいて使用され得る。泌尿器科の碎石術及び外科手術工程では、シースを通して延在するワイヤを操作することにより機能する保持バスケット及び把持用鉗子又は生体検査用鉗子を使用する必要がある。既存の器具の

10

20

30

40

50

大半は、スライド動作でデバイスを操作するハンドルに沿って動くスライダーと係止機構とを有する。既存のデバイスは、操作中両手を使うように設計されている。この場合、外科医は両手で内視鏡及びバスケット操作デバイスを保持しているため、追加的な操作（洗浄、付属品の交換等）については、外科医はある程度医療助手又は看護師の助けを必要とする。これは、最低でも2人の専門家がこの処置に関与しなければならないということの意味する。腎結石の破片を「フィッシング」してこれを捕らえる工程では、バスケットが閉じたときに当該破片が失われる場合が非常に多い。こうした事態は、バスケットは後退し、シースは固定されているために生じる。

#### 【0022】

上述の例示的な実施形態は、内視鏡及びバスケット制御デバイスを片手で操作するために使用され得る。外科医は、内視鏡及びバスケット制御デバイスの両方を片手で保持することができる。他方の手は、追加的な操作、例えば付属品の交換及び調節、シリンジ又は液体容器アダプターバルブを使用した洗浄等のために使うことができる。外科医は、他の専門家のサポートなしに全手順を行うことができる。当該デバイスにより、開閉手順において、バスケットを固定した状態でシースを動かせるようになる。この特徴により、バスケットを閉じる工程の間に結石の破片を失ってしまう可能性が低くなる。

#### 【0023】

上述の各特徴は、手動式の手術器具で使用することができ、とりわけ、内視鏡と共に使用するための結石用バスケットの制御機構を有するデバイスであって、外科医が手術処置中に片手を使うことができるようなデバイスについて使用することができる。このデバイスの人間工学的設計により、外科医がデバイス及び内視鏡を片手で操作することができるようになる。当該外科器具は、生体検査用鉗子及び把持用鉗子、又は保持バスケット用に使用することができ、またレーザープローブ及びガイドワイヤ用に使用することができる可能性もある。Y字型アダプターからの追加ポートにより、このデバイスを内視鏡洗浄ポートから取り外すことなく、洗浄及びガイドワイヤ又はレーザーを使用することが可能になる。加えて、当該デバイスにより、開閉手順において、バスケットを固定した状態でシースを動かせるようになる。この特徴により、即ち、バスケットを長手方向に動かすのではなくシースを長手方向に動かすことによりバスケットを閉じることにより、バスケットを閉じる工程中に結石の破片が失われる可能性は低くなる。

#### 【0024】

例示的な一実施形態では、物体収去ツール30は、バスケット部分62を備えるバスケットデバイス50と；当該バスケットデバイスに設けられたシース54であって、当該バスケットデバイスに対して長手方向にスライドするように適合されたシース54と；当該バスケットデバイス及び当該シースに接続された制御部31であって、バスケット部分62に物体を閉じ込めるために、バスケットデバイス50に対してシース54を長手方向に動かすように構成された制御部31と、を備え、当該制御部はカム部材38を備え、カム部材38は、当該シース及び当該カム部材が互いに対して回転するとき、当該シースの一部52に対してカム作用を及ぼすように適合されたカム面56を有する。

#### 【0025】

当該制御部は、内視鏡のポートに着脱可能に接続されるように構成された保持部34と、当該保持部に可動式に接続されたブラケット36と、を備えることができ、当該バスケットデバイスの近位端は、動かないように当該ブラケットに接続されている。当該ブラケットは、当該保持部上での当該ブラケットの第1可動長さに沿っての長手方向のスライド動作に限定され得る。また、当該ブラケットは、当該第1可動長さの端部において、当該保持部上で回転可能とすることができる。当該カム部材は、当該ブラケットに接続され得る。当該ブラケットは、当該カム部材に対して軸回転するように構成される。当該シースは、カム部材内部のカムスロットに配置される部分を備えることができる。当該ブラケットは、当該カム部材前方の第1部分と、当該カム部材後方の第2部分と、当該第1部分及び当該第2部分を互いに接続する接続部分と、当該接続部分に設けられた回転可能部材40と、を備えることができる。回転可能部材40は、当該カム部材に接触しており、当該

10

20

30

40

50

接続部分及び当該カム部材に接して回転するように構成される。

【0026】

例示的な一実施形態では、装置は、遠位端にレンズが設けられたシャフトを有する内視鏡と；当該内視鏡のポートに接続された物体収去ツールと、を備えることができる。当該物体収去ツールは、バスケットデバイスと制御部とを備え、当該バスケットデバイスは、物体を捕らえるためのバスケット部分を備え、当該制御部は、物体を取り囲んだ当該バスケット部分を閉じるように構成され、当該内視鏡及び当該制御部は、使用者が片手で同時に使用するように構成される。

【0027】

当該物体収去ツールは、当該バスケットデバイスに設けられたシースであって、当該バスケットデバイスに対して長手方向にスライドするように適合されたシースを備えることができる。当該制御部はカム部材を備え、当該カム部材は、当該シース及びカム部材が互いに対して回転するとき、当該シースの一部に対してカム作用を及ぼすように適合されたカム面を有する。当該制御部は、内視鏡のポートに着脱可能に接続されるように構成された保持部と、当該保持部に可動式に接続されたブラケットと、を備えることができる。当該バスケット部材の近位端は、動かないように当該ブラケットに接続され、当該ブラケットは、当該保持部上での当該ブラケットの第1可動長さに沿っての長手方向スライドに限定され、且つ、当該第1可動長さの端部において、当該保持部上で回転可能であり、当該シースは、当該カム部材内部のカムスロットに配置される部分を備え、当該ブラケットは、当該カム部材前方の第1部分と、当該カム部材後方の第2部分と、当該第1部分及び当該第2部分を互いに接続する接続部分と、当該接続部分に設けられた回転可能部材と、を備え、当該回転可能部材は、当該カム部材に接触しており、当該接続部分及び当該カム部材に接して回転するように構成される。

【0028】

方法の一例は、物体収去ツールを内視鏡に接続するステップであって、当該物体収去ツールの一部を当該内視鏡のポートへ挿入する工程を含むステップと；当該物体収去ツールのシースを回転させることにより、当該バスケットデバイスに対して当該シースを長手方向にスライドさせるステップと、を含むことができる。シースを回転させることにより、当該バスケットデバイスに対して当該シースを長手方向にスライドさせる上記ステップは、当該バスケットデバイスが当該シースに対して軸回転しないようにしながら、カム部材と当該シースとを互いに対して回転させる工程を含むことができる。当該物体収去ツールを当該内視鏡に接続する上記ステップは、当該物体収去ツールの保持部を当該ポートに接続する工程と、当該ポートを通して当該シース及び当該バスケットデバイスを当該内視鏡のシャフトへ挿入する工程と、を含むことができる。また、当該方法は、当該物体収去ツールの制御部のブラケットを当該保持部上で長手方向前方にスライドすることにより、当該シース及び当該バスケットデバイスの遠位端を動かして当該シャフトの遠位端から出すステップと、その後、当該ブラケットを軸回転させることにより、当該シースを当該バスケットデバイスと共に回転させ、且つ当該シースを当該バスケットデバイスに対して長手方向にスライドさせるステップと、を更に含む。

【0029】

方法の一例は、シースをバスケットデバイスに対して長手方向にのみ動かすために、当該シースを当該バスケットデバイスに接続するステップであって、当該バスケットデバイスの遠位端がバスケット部分を備えるステップと；当該バスケットデバイスの近位端をブラケットに接続するステップと；当該ブラケットを保持部に接続するステップであって、当該ブラケットは、当該保持部上での当該ブラケットの第1可動長さに沿っての長手方向スライドに限定され、当該ブラケットは、当該第1可動長さの端部において、当該保持部上で回転可能であり、当該保持部は、内視鏡のポートに接続されるように構成されるステップと；当該シースをカムに接続するステップであって、当該カムは、当該シース及び当該カムが互いに対して回転するとき、当該シースを長手方向に動かすように構成されるステップと、を含むことができる。当該方法は、使用者が片手で当該内視鏡を保持するのと

10

20

30

40

50

同時に当該使用者が同じ手で当該ブラケットを軸回転できるように当該ブラケットが配置されるように、当該保持部を当該内視鏡の当該ポートに接続するステップを更に含むことができる。

【0030】

上述の各特徴は、回収バスケットと共に使用するものに限定されない。上述の各特徴は、適切な任意の種類の内視鏡付属品を操作するために使用することができる。当該内視鏡付属品は、例えば回収バスケット、レーザープローブ、電極、又はガイドワイヤであってよい。

【0031】

別の例によると、装置10は、遠位端にレンズが設けられたシャフトを有する内視鏡と；当該内視鏡のポートに接続されたツールであって、制御部と当該制御部に接続された内視鏡付属部分とを備えるツールと、を備えることができる。当該内視鏡付属部分は、当該シャフトのワーキングチャンネルを通して、当該ポートから当該シャフトからの遠位端開口部まで延在し、当該制御部は、当該内視鏡付属部分を動かして当該遠位端開口部から出すように構成され、当該内視鏡及び当該制御部は、使用者が片手で同時に使用するように構成される。当該ツールは、物体収去ツールとすることができる。当該内視鏡付属部分は、物体を捕らえるのに適合されたバスケット部分を備えるバスケットデバイスを備え、当該制御部は、当該物体を取り囲んだ当該バスケット部分を閉じるように構成される。

10

【0032】

前述の説明が単に解説のためのものに過ぎないことは理解すべきである。当業者により、様々な代替例及び修正例が考案され得る。例えば、個々の従属請求項に記載された各特徴は、適切な任意の組合せで、互いに組み合わせられてよい。加えて、上述の相異なる実施形態による各特徴が、新しい実施形態に選択的に組み合わせられてよい。従って、上述の説明は、添付の特許請求の範囲に含まれるこのような代替例、修正例、及び変形例をすべて包含することが意図されている。

20

【符号の説明】

【0033】

- 10 装置
- 12 制御セクション
- 14 シャフト
- 16 コネクター、ライトポスト
- 18 制御セクションの近位端
- 20 ワーキングチャンネルポート
- 22 偏向制御レバー
- 24 ワーキングチャンネル
- 26 アクティブ偏向部分
- 30 物体収去ツール
- 31 制御部
- 32 Y字型アダプター
- 33 アセンブリ
- 34 保持部
- 36 ブラケット
- 38 カム部材
- 40 制御輪
- 41 前方部分
- 42 コネクター部分
- 43 後方部分
- 44、46 スロット
- 50 バスケットデバイス
- 51、52 ピン

30

40

50

- 5 4 シース
- 5 6 螺旋状内面
- 5 8 キャップ
- 6 0 ナット
- 6 1 ワッシャー
- 6 2 バスケット部分
- 6 4 シャフト部分
- 6 6 先端開口部
- 6 8 軸

【 図 1 】

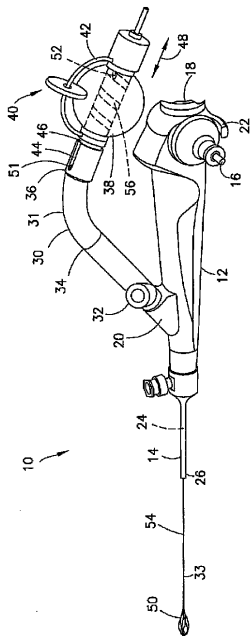


FIG.1

【 図 2 】

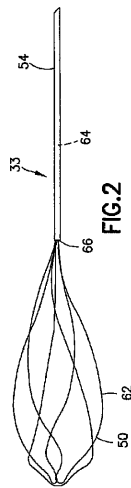


FIG.2

【 図 3 】

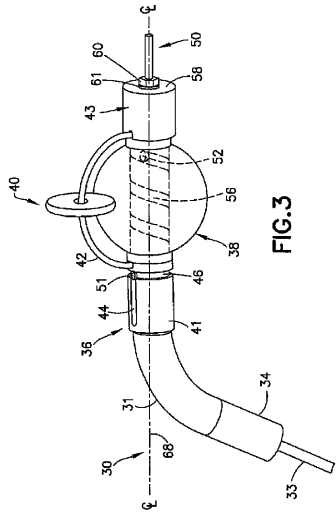


FIG.3

【 図 4 】

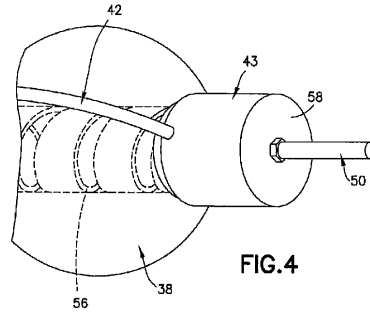


FIG.4

【 図 5 】

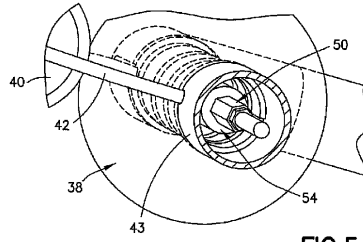


FIG.5

【 図 6 】

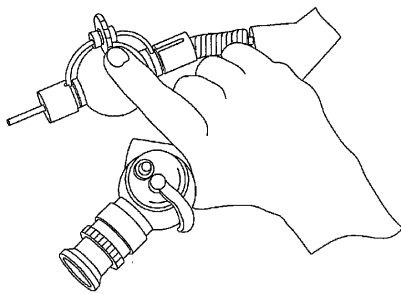


FIG.6

【 図 8 】

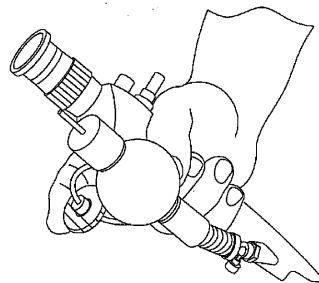


FIG.8

【 図 7 】

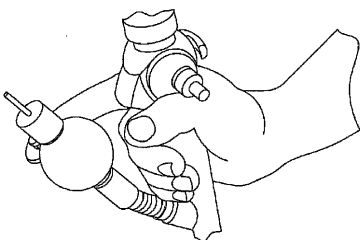


FIG.7

【 図 9 】

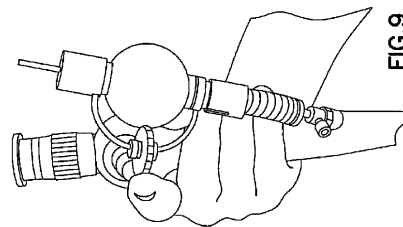


FIG.9

## 【 国際調査報告 】

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No  
PCT/IB2013/060780

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER INV. A61B17/3205 A61B17/221 ADD.		
According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC		
B. FIELDS SEARCHED Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols) A61B		
Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched		
Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used) EP0-Internal		
C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X A X A A	US 2003/023247 A1 (LIND ET AL.) 30 January 2003 (2003-01-30) abstract; figures paragraphs [0050] - [0053] ----- US 2009/157060 A1 (TEAGUE ET AL.) 18 June 2009 (2009-06-18) abstract; figures paragraphs [0031] - [0044] ----- US 5 921 956 A (GRINBERG ET AL.) 13 July 1999 (1999-07-13) abstract; figures 1-3 column 6, line 30 - column 7, line 23 ----- -/--	1,6-8 2,9 1 6,7 1,6,7
<input checked="" type="checkbox"/> Further documents are listed in the continuation of Box C.		<input checked="" type="checkbox"/> See patent family annex.
* Special categories of cited documents :		
<p>"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance</p> <p>"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date</p> <p>"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)</p> <p>"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means</p> <p>"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed</p>		<p>"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention</p> <p>"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone</p> <p>"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art</p> <p>"&amp;" document member of the same patent family</p>
Date of the actual completion of the international search	Date of mailing of the international search report	
25 February 2014	03/03/2014	
Name and mailing address of the ISA/ European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel. (+31-70) 340-2040, Fax: (+31-70) 340-3016	Authorized officer  Giménez Burgos, R	

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.  
PCT/IB2013/060780**Box No. II Observations where certain claims were found unsearchable (Continuation of Item 2 of first sheet)**

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

1.  Claims Nos.: 11-15  
because they relate to subject matter not required to be searched by this Authority, namely:  
Rule 39.1(iv) PCT - Method for treatment of the human or animal body by surgery
2.  Claims Nos.:  
because they relate to parts of the international application that do not comply with the prescribed requirements to such an extent that no meaningful international search can be carried out, specifically:
3.  Claims Nos.:  
because they are dependent claims and are not drafted in accordance with the second and third sentences of Rule 6.4(a).

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

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

1.  As all required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers all searchable claims.
2.  As all searchable claims could be searched without effort justifying an additional fees, this Authority did not invite payment of additional fees.
3.  As only some of the required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers only those claims for which fees were paid, specifically claims Nos.:
4.  No required additional search fees were timely paid by the applicant. Consequently, this international search report is restricted to the invention first mentioned in the claims; it is covered by claims Nos.:

**Remark on Protest**

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

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No PCT/IB2013/060780
---

C(Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	US 2011/178388 A1 (KUHARA ET AL.) 21 July 2011 (2011-07-21) abstract; figures 1,14 paragraphs [0031] - [0033], [0083] - [0092] -----	6-8

**INTERNATIONAL SEARCH REPORT**

Information on patent family members

International application No

PCT/IB2013/060780

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member(s)	Publication date
US 2003023247	A1	30-01-2003	NONE
-----			
US 2009157060	A1	18-06-2009	US 2009157060 A1 18-06-2009
			WO 2009079509 A2 25-06-2009
-----			
US 5921956	A	13-07-1999	AR 015456 A1 02-05-2001
			AT 358445 T 15-04-2007
			AU 738247 B2 13-09-2001
			AU 9387698 A 12-04-1999
			CA 2304706 A1 01-04-1999
			DE 69837488 T2 13-12-2007
			EP 1017323 A1 12-07-2000
			JP 4076320 B2 16-04-2008
			JP 2001517474 A 09-10-2001
			US 5921956 A 13-07-1999
			WO 9915090 A1 01-04-1999
-----			
US 2011178388	A1	21-07-2011	CN 102160788 A 24-08-2011
			JP 2011147561 A 04-08-2011
			US 2011178388 A1 21-07-2011
-----			

## フロントページの続き

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

(72) 発明者 ニソン・ギャルペリン

アメリカ合衆国・マサチューセッツ・01772・サウスボロー・ターンパイク・ロード・136  
・ジャイラス・エーシーエムアイ・インコーポレーテッド

(72) 発明者 カルロ・ディルツ

アメリカ合衆国・マサチューセッツ・01772・サウスボロー・ターンパイク・ロード・136  
・ジャイラス・エーシーエムアイ・インコーポレーテッド

Fターム(参考) 4C160 EE22 MM32 NN01 NN09 NN10 NN13 NN14

4C161 GG15 JJ06

专利名称(译)	回收篮装置		
公开(公告)号	<a href="#">JP2016505310A</a>	公开(公告)日	2016-02-25
申请号	JP2015547232	申请日	2013-12-10
[标]申请(专利权)人(译)	捷锐士阿希迈公司(以奥林巴斯美国外科技术名义)		
申请(专利权)人(译)	上回儿CMI公司		
[标]发明人	ニソンギャルペリン カルロディルツ		
发明人	ニソン・ギャルペリン カルロ・ディルツ		
IPC分类号	A61B17/221 A61B1/00		
CPC分类号	A61B1/00066 A61B1/00096 A61B1/018 A61B1/307 A61B17/221 A61B17/2909 A61B2017/00367 A61B2017/00424 A61B2017/2212 A61B2017/2916 A61B2017/2923 A61B1/00133 Y10T29/49826 A61B17/29 A61B2017/2902 A61B2017/2926		
FI分类号	A61B17/22.310 A61B1/00.334.D		
F-TERM分类号	4C160/EE22 4C160/MM32 4C160/NN01 4C160/NN09 4C160/NN10 4C160/NN13 4C160/NN14 4C161 /GG15 4C161/JJ06		
代理人(译)	村山彦 安倍晋三龙彦		
优先权	13/715091 2012-12-14 US		
其他公开文献	JP2016505310A5 JP6324988B2		
外部链接	<a href="#">Espacenet</a>		

<b>摘要(译)</b> 一种篮子装置,包括篮子部分;设置在篮子装置上的护套,该护套适于相对于篮子装置纵向滑动;控制装置,其连接到篮子装置和护套 还有一个包括一部分的对象收集工具。 控制器被配置为相对于篮装置纵向地移动护套以将物体捕获在篮部分中。	(21) 出願番号 特願2015-547232 (P2015-547232) (86) (22) 出願日 平成25年12月10日 (2013.12.10) (85) 翻訳文提出日 平成27年8月11日 (2015.8.11) (86) 国際出願番号 PCT/JP2013/060780 (87) 国際公開番号 WO2014/091408 (87) 国際公開日 平成26年6月19日 (2014.6.19) (31) 優先権主張番号 13/715,091 (32) 優先日 平成24年12月14日 (2012.12.14) (33) 優先権主張国 米国 (US)	(71) 出願人 512303149 ジャイラス・エーシー・エムアイ・インコーポレーテッド アメリカ合衆国・マサチューセッツ・01772・サウスボロー・ターンハイク・ロード・136 (74) 代理人 100108453 弁理士 村山 靖彦 (74) 代理人 100110364 弁理士 奥広 信哉 (74) 代理人 100133400 弁理士 阿部 達彦
	最終頁に続く	