

(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2015-119980

(P2015-119980A)

(43) 公開日 平成27年7月2日(2015.7.2)

(51) Int.Cl.  
A61B 17/12 (2006.01)

F I  
A61B 17/12 320

テーマコード (参考)

審査請求 有 請求項の数 18 O L (全 34 頁)

(21) 出願番号 特願2015-5629 (P2015-5629)  
 (22) 出願日 平成27年1月15日 (2015.1.15)  
 (62) 分割の表示 特願2011-39024 (P2011-39024)  
 の分割  
 原出願日 平成23年2月24日 (2011.2.24)  
 (31) 優先権主張番号 61/308,093  
 (32) 優先日 平成22年2月25日 (2010.2.25)  
 (33) 優先権主張国 米国 (US)  
 (31) 優先権主張番号 13/004,064  
 (32) 優先日 平成23年1月11日 (2011.1.11)  
 (33) 優先権主張国 米国 (US)

(71) 出願人 507362281  
 コヴィディエン リミテッド パートナー  
 シップ  
 アメリカ合衆国 コネチカット 0647  
 3, ノース ハイブン, ミドルタウン  
 アベニュー 60  
 (74) 代理人 100107489  
 弁理士 大塩 竹志  
 (72) 発明者 ケニス エイチ. ホイットフィールド  
 アメリカ合衆国 コネチカット 0647  
 3, ノース ハイブン, ハートフォード  
 ターンパイク 1081  
 (72) 発明者 サバ エル. レシー  
 アメリカ合衆国 コネチカット 0643  
 0, フェアフィールド, パンジー  
 ロード 303

(54) 【発明の名称】 関節運動する内視鏡外科手術用クリップアプライア

(57) 【要約】 (修正有)

【課題】 関節運動が可能な器具を提供する。

【解決手段】 ハンドルアセンブリ200であって、駆動アセンブリ；および該駆動アセンブリに作動可能に接続されたトリガ208、を備える、ハンドルアセンブリ；ならびに該ハンドルアセンブリから延びるシャフトアセンブリ300であって、関節運動ネックアセンブリ310；および該関節運動ネックアセンブリの遠位端に支持されたエンドエフェクタアセンブリ320であって、外科手術用クリップを身体組織において適所で形成するように構成されている、エンドエフェクタアセンブリ、を備える、シャフトアセンブリ、を備える、身体組織に外科手術用クリップを適用するための装置100。

【選択図】 図1

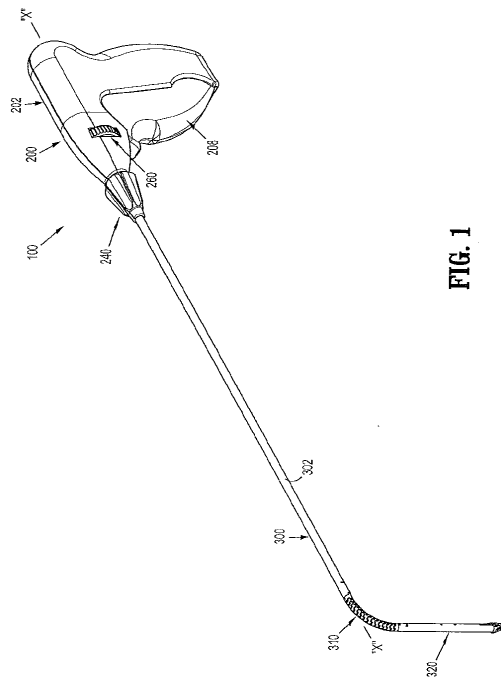


FIG. 1

## 【特許請求の範囲】

## 【請求項 1】

身体組織に外科手術用クリップを適用するための装置（100）であって、該装置は、  
 ハンドルアセンブリ（200）であって、該ハンドルアセンブリ（200）は、  
 ハウジング（202）と、  
 クラッチ歯車（226）とクラッチブラケット（238）とを有する駆動アセンブリ  
 （220）であって、該クラッチ歯車は、回転可能なハンドル駆動ねじ（224）の歯の  
 クラウン（224c）と協働して選択的に係合するように構成された歯車歯のクラウン（  
 226a）を規定し、該クラッチブラケットは、該ハウジング内に旋回可能に支持され、  
 かつ、該クラッチ歯車の周りに延びる少なくとも1つのレッグ（238a）を備え、該ク  
 ラッチブラケットは、該クラッチ歯車を該ハンドル駆動ねじの歯のクラウンと近接させ、  
 分離するように構成されている、駆動アセンブリ（220）と、  
 該駆動アセンブリに作動可能に接続されたトリガ（208）と  
 を備える、ハンドルアセンブリ（200）と、  
 該ハンドルアセンブリから延びるシャフトアセンブリ（300）であって、該シャフト  
 アセンブリは、  
 関節運動ネックアセンブリ（310）と、  
 該関節運動ネックアセンブリの遠位端上に支持され、かつ、該身体組織上に配置され  
 た外科手術用クリップを形成するように構成されたエンドエフェクタアセンブリ（320  
 ）と  
 を備える、シャフトアセンブリ（300）と  
 を備え、  
 該エンドエフェクタアセンブリは、  
 該エンドエフェクタアセンブリ内に装填された複数のクリップ（"C"）と、  
 該エンドエフェクタアセンブリの遠位端で支持された顎（326）であって、該顎は  
 、該複数のクリップのうちの単一のクリップを順に受容し、該単一のクリップを一度に形  
 成するように構成されている、顎（326）と  
 を備え、  
 該トリガの単一の完全な起動は、該ハンドル駆動ねじを回転させることにより、該複数  
 のクリップのうちの単一のクリップを該顎の中に装填し、該単一のクリップを形成する、  
 装置。

10

20

30

## 【請求項 2】

前記エンドエフェクタアセンブリは、  
 前記複数のクリップのうちの単一のクリップを前記顎内に装填するように構成された押  
 し棒（330）と、  
 該押し棒を選択的に係合して該顎の閉鎖を行うように構成された駆動棒（340）と  
 を備える、請求項 1 に記載の装置。

## 【請求項 3】

前記トリガおよび前記エンドエフェクタアセンブリに作動可能に接続された回転可能駆  
 動部材（224、250、312、346の組み合わせ）をさらに備え、該トリガの起動  
 は、該回転可能駆動部材の回転を生じ、該回転可能駆動部材の回転は、前記複数のクリッ  
 プのうちの単一のクリップの該顎内への装填および該顎の閉鎖を生じる、請求項 2 に記載  
 の装置。

40

## 【請求項 4】

駆動ブロック（222）は、前記ハウジング内に軸方向にスライド可能に支持され、該  
 駆動ブロックは、前記トリガに接続され、該駆動ブロックを通る螺旋管腔を規定し、前記  
 回転可能駆動部材は、該駆動ブロックの該螺旋管腔と螺合係合するハンドル駆動ねじ（2  
 24）を備え、  
 該ハンドルアセンブリのハンドル駆動ねじに対する該駆動ブロックの軸方向並進は、該  
 ハンドル駆動ねじの回転を生じる、請求項 3 に記載の装置。

50

## 【請求項 5】

前記エンドエフェクタアセンブリは、該エンドエフェクタアセンブリ内でスライド可能に軸方向に並進可能な駆動そりを備え、該駆動そりは、該駆動そりを通る螺旋管腔を規定し、前記回転可能駆動部材は、該駆動そりの該螺旋管腔と螺合係合するエンドエフェクタ駆動ねじ(344)を備え、

前記ハンドル駆動ねじの回転は、該エンドエフェクタ駆動ねじの回転および該駆動そりの軸方向並進を生じる、請求項 4 に記載の装置。

## 【請求項 6】

前記駆動そり(344)は、前記押し棒(330)と選択的に係合され、その結果、該駆動そりの遠位への前進が該押し棒の所定の距離の遠位への前進を生じ、次いで、該駆動そりが該所定の距離の後に該押し棒から接続解除する、請求項 5 に記載の装置。

10

## 【請求項 7】

前記押し棒は、前記顎の近接中に遠位に前進した位置にとどまっている、請求項 2 に記載の装置。

## 【請求項 8】

前記エンドエフェクタアセンブリは、該エンドエフェクタアセンブリ内にスライド可能に配置された前進プレート(332)を備え、該前進プレートは、前記押し棒(330)に取り外し可能に接続されており、

該押し棒の遠位への前進中に、該押し棒は、該前進プレートを係合して該前進プレートを遠位に移動させる、請求項 5 に記載の装置。

20

## 【請求項 9】

前記前進プレートは、該前進プレートから延びるタブ(332b)を備え、該タブは、前記押し棒が遠位に移動させられる際の、該押し棒による選択的な係合のためのものである。請求項 8 に記載の装置。

## 【請求項 10】

前記エンドエフェクタアセンブリは、該エンドエフェクタアセンブリ内にスライド可能に支持されたクリップ従動子(336)をさらに備え、該クリップ従動子は、該エンドエフェクタアセンブリ内に配置された複数のクリップを遠位に推進させるためのものであり、該クリップ従動子は、該クリップ従動子の第一の表面から突出する上タブ(336a)と、該クリップ従動子の第二の表面から突出する下タブ(336b)とを備え、該クリップ従動子の該上タブは、前記前進プレート(332)が遠位に移動させられる際に該前進プレートを係合し、その結果、該クリップ従動子は、遠位に移動して該外科手術用クリップを前進させ、該クリップ従動子の該下タブは、該前進プレートが近位に移動する際に特徴(334a)に係合し、その結果、該クリップ従動子が静止したままである、請求項 8 に記載の装置。

30

## 【請求項 11】

前記エンドエフェクタアセンブリは、前記エンドエフェクタアセンブリ内に配置されたクリップキャリア(334)をさらに備え、該クリップキャリアは、前記外科手術用クリップおよび前記クリップ従動子を保持するように構成されており、該クリップ従動子の前記下タブは、該クリップキャリア内に形成された特徴(334a)と係合する、請求項 10 に記載の装置。

40

## 【請求項 12】

前記クリップ従動子は、前記クリップキャリアを通して次第に前進させられる、請求項 11 に記載の装置。

## 【請求項 13】

前記押し棒による前記顎内へのクリップの装填後に、前記駆動棒は、前記駆動そりによって選択的に係合され、該駆動そりの遠位への前進は、該駆動棒を遠位に前進させて、該顎の閉鎖を行う、請求項 5 に記載の装置。

## 【請求項 14】

前記シャフトアセンブリは、前記ハンドルアセンブリに対して、前記長手方向軸の周り

50

で回転可能である、請求項 1 に記載の装置。

【請求項 15】

前記ネックアセンブリは、相互接続された複数の関節運動ジョイント(314)を備える、請求項 1 に記載の装置。

【請求項 16】

前記ハンドルアセンブリは、関節運動ダイヤル(260)を支持し、該関節運動ダイヤルは、該関節運動ダイヤルの起動が前記ネックアセンブリの関節運動を生じるように、該ネックアセンブリに作動可能に接続されている、請求項 1 に記載の装置。

【請求項 17】

前記ハンドルアセンブリは、

該ハンドルアセンブリ内で回転可能に支持されて前記関節運動ダイヤルに接続された関節運動ねじ(226)であって、該関節運動ねじは、該関節運動ねじの表面に形成された正反対に向く 1 対の溝(266b、266c)を規定する、関節運動ねじ(226)と、

該ハンドルアセンブリ内で並進可能にスライド可能に支持された 1 対の関節運動アクチュエータ(268、270)であって、各関節運動アクチュエータは、該関節運動ねじのそれぞれの螺旋溝と係合し、各関節運動ケーブルの近位端は、それぞれの関節運動アクチュエータに固定されている、関節運動アクチュエータ(268、270)と

を備え、

該関節運動ダイヤルの回転は、該関節運動ねじの回転および該関節運動アクチュエータの逆方向並進を生じる、請求項 16 に記載の装置。

【請求項 18】

前記ハンドルアセンブリは、前記関節運動ダイヤルと作動可能に係合したラチェット(264)をさらに備える、請求項 17 に記載の装置。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

(関連出願の引用)

本願は、2010年2月25日に提出された米国仮出願番号61/308,093の利益および優先権を主張する。この米国仮出願の全内容は、本明細書中に参考として援用される。

【0002】

(技術分野)

本開示は、外科手術用クリップアプライアに関し、そしてより特定すると、新規な関節運動する内視鏡外科手術用クリップアプライアに関する。

【背景技術】

【0003】

内視鏡用のステーブラーおよびクリップアプライアは、当該分野において公知であり、そして多数の異なる有用な外科手術手順のために使用されている。腹腔鏡外科手術手順の場合、腹の内側へのアクセスが、皮膚の小さい入口切開を通して挿入された狭い管またはカニューレを通して達成される。身体内の他の箇所で行われる最小侵襲性手順は、しばしば一般に、内視鏡手順と称される。代表的に、管またはカニューレデバイスが、入口切開を通して患者の身体内に延ばされて、アクセスポートを提供する。このポートは、外科医が多数の異なる外科手術用器具を、このポートを通してトロカールを使用して挿入すること、および切開から遠く離れた箇所で行う外科手術手順を実施することを可能にする。

【0004】

これらの手順の大部分の間に、外科医はしばしば、1つ以上の脈管を通る血液または別の流体の流れを止めなければならない。外科医はしばしば、外科手術用クリップを血管または別の路に適用して、その手順中に体液がその血管または別の路を流れることを防止する。体腔に入る間に1つのクリップを適用するための内視鏡用クリップアプライアは、当該分野において公知である。このような単一クリップアプライアは、代表的に、生

10

20

30

40

50

体適合性材料から製造され、そして通常、脈管の周りで圧縮される。一旦、脈管に適用されると、この圧縮されたクリップは、この脈管を通る流体の流れを止める。

【 0 0 0 5 】

体腔に1回入る間に内視鏡手順または腹腔鏡手順において複数のクリップを適用し得る内視鏡用クリップアプライアは、同一人に譲渡された、Greenらに対する特許文献1および特許文献2に記載されている。これらの特許文献は、その全体が参考として援用される。複数のクリップを適用する別の内視鏡用クリップアプライアは、同一人に譲渡された、Prattらに対する特許文献3に開示されており、その内容もまた、その全体が本明細書中に参考として援用される。これらのデバイスは、必須ではないが代表的に、1回の外科手術手順中に使用される。Pierらに対する米国特許出願番号08/515,341（現在は、特許文献4であり、その開示は本明細書中に参考として援用される）は、再滅菌可能な外科手術用クリップアプライアを開示する。このクリップアプライアは、体腔への1回の挿入中に、複数のクリップを前進させて形成する。この再滅菌可能なクリップアプライアは、交換可能なクリップマガジンを受容してこの交換可能なクリップマガジンと協働するように構成されており、これによって、体腔に1回入る間に、複数のクリップを前進させて形成する。1つの有意な設計目標は、装填手順によってクリップが全く圧縮されずに、外科手術用クリップが顎間に装填されることである。装填中のクリップのこのような屈曲または回転は、しばしば、多数の意図されない結果を有する。装填中のこのような圧縮は、顎間でのクリップの整列をわずかに変更し得る。このことは、このクリップの処分のために、外科医にこのクリップを顎間から取り除かせる。さらに、このような装填前圧縮は、クリップの一部をわずかに圧縮し得、そしてこのクリップの幾何学的形状を変化させ得る。このことは、このクリップの処分のために、外科医にこの圧縮されたクリップを顎間から除去させる。

【 0 0 0 6 】

内視鏡手順または腹腔鏡手順は、しばしば、切開から離れた箇所で行われる。その結果、クリップの適用は、デバイスの近位端にいる使用者に対する減少した視野または減少した触知フィードバックによって、複雑にされ得る。

【 先行技術文献 】

【 特許文献 】

【 0 0 0 7 】

【 特許文献 1 】 米国特許第 5 0 8 4 0 5 7 号 明 細 書

【 特許文献 2 】 米国特許第 5 1 0 0 4 2 0 号 明 細 書

【 特許文献 3 】 米国特許第 5 6 0 7 4 3 6 号 明 細 書

【 特許文献 4 】 米国特許第 5 6 9 5 5 0 2 号 明 細 書

【 発明の概要 】

【 発明が解決しようとする課題 】

【 0 0 0 8 】

従って、関節運動が可能な器具を提供することによって、器具の操作を改善することが望ましい。

【 課題を解決するための手段 】

【 0 0 0 9 】

上記課題を解決するために、本発明は、例えば、以下を提供する：

( 項目 1 )

ハンドルアセンブリであって、

駆動アセンブリ；および

該駆動アセンブリに作動可能に接続されたトリガ、

を備える、ハンドルアセンブリ；ならびに

該ハンドルアセンブリから延びるシャフトアセンブリであって、

関節運動ネックアセンブリ；および

該関節運動ネックアセンブリの遠位端に支持されたエンドエフェクタアセンブリであ

10

20

30

40

50

って、外科手術用クリップを身体組織において適所で形成するように構成されている、エンドエフェクタアセンブリ、

を備える、シャフトアセンブリ、

を備える、身体組織に外科手術用クリップを適用するための装置。

(項目2)

上記エンドエフェクタアセンブリが、

該エンドエフェクタ内に配置された少なくとも1つのクリップ；

該少なくとも1つのクリップを受容して形成するように構成された顎；

該少なくとも1つのクリップを該顎内に装填するように構成された押し棒；および

該押し棒を選択的に係合して該顎の閉鎖を行うように構成された駆動棒、

を備える、上記項目に記載の装置。

10

(項目3)

上記トリガおよび上記エンドエフェクタに作動可能に接続された回転可能駆動部材をさらに備え、該トリガの起動が、該駆動部材の回転を生じ、そして該駆動部材の回転が、上記顎内への上記少なくとも1つのクリップの装填、および該顎の閉鎖を生じる、上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

(項目4)

上記ハンドルアセンブリが、ハウジング、および該ハウジング内にスライド可能に支持された駆動ブロックを備え、該駆動ブロックが、上記トリガに接続されており、そして該駆動ブロックを通る螺旋管腔を規定し、そして上記回転可能駆動部材が、該駆動ブロックの該螺旋管腔と螺合係合するハンドル駆動ねじを備え、

20

該ハンドルアセンブリの該ハンドル駆動ねじに対する該駆動ブロックの軸方向並進が、該ハンドル駆動ねじの回転を生じる、

上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

(項目5)

上記エンドエフェクタアセンブリが、該エンドエフェクタアセンブリ内でスライド可能に軸方向に並進可能な駆動そりを備え、該駆動そりは、該駆動そりを通る螺旋管腔を規定し、そして上記回転可能駆動部材が、該駆動そりの該螺旋管腔と螺合係合するエンドエフェクタ駆動ねじを備え、

上記ハンドル駆動ねじの回転が、該エンドエフェクタ駆動ねじの回転および該駆動そりの軸方向並進を生じる、

30

上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

(項目6)

上記駆動そりが上記押し棒と選択的に係合し、その結果、該駆動そりの遠位への前進が、該押し棒の所定の距離の遠位への前進を生じ、次いで、該駆動そりが該所定の距離の後に該押し棒から接続解除する、上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

(項目7)

上記押し棒が、上記顎の近接中に遠位に前進した位置にとどまっている、上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

(項目8)

上記エンドエフェクタアセンブリが、該エンドエフェクタアセンブリ内にスライド可能に配置された前進プレートを備え、該前進プレートが、上記押し棒に取り外し可能に接続されており、

40

該押し棒の遠位への前進中に、該押し棒が該前進プレートを係合して該前進プレートを遠位に移動させる、

上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

(項目9)

上記前進プレートが、該前進プレートから延びるタブを備え、該タブは、上記押し棒が遠位に移動させられる際の、該押し棒による選択的な係合のためのものである。上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

50

## (項目10)

上記エンドエフェクタアセンブリが、該エンドエフェクタアセンブリ内にスライド可能に支持されたクリップ従動子をさらに備え、該クリップ従動子は、該エンドエフェクタアセンブリ内に配置された外科手術用クリップを遠位に推進するためのものであり、該クリップ従動子は、該クリップ従動子の第一の表面から突出する上タブ、および該クリップ従動子の第二の表面から突出する下タブを備え、該クリップ従動子の該上タブは、上記前進プレートが遠位に移動させられる際に該前進プレートを係合し、その結果、該クリップ従動子は、遠位に移動して該外科手術用クリップを前進させ、そして該クリップ従動子の該下タブは、該前進プレートが近位に移動する際に特徴に係合し、その結果、該クリップ従動子が静止したままである、上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

10

## (項目11)

上記エンドエフェクタアセンブリが、上記エンドエフェクタアセンブリ内に配置されたクリップキャリアをさらに備え、該クリップキャリアは、上記外科手術用クリップおよび上記クリップ従動子を保持するように構成されており、該クリップ従動子の上記下タブが、該クリップキャリアに形成された特徴と係合する、上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

## (項目12)

上記クリップ従動子が、上記クリップキャリアを通して次第に前進させられる、上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

## (項目13)

上記押し棒による上記顎内へのクリップの装填後に、上記駆動棒が上記駆動そりによって選択的に係合され、そして該駆動そりの遠位への前進が、該駆動棒を遠位に前進させて、該顎の閉鎖を行う、上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

20

## (項目14)

上記シャフトアセンブリが、上記ハンドルアセンブリに対して、上記長手方向軸の周りで回転可能である、上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

## (項目15)

上記ネックアセンブリが相互接続された複数の関節運動ジョイントを備える、上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

## (項目16)

上記ハンドルアセンブリが関節運動ダイヤルを支持し、該関節運動ダイヤルは、該関節運動ダイヤルの起動が上記ネックアセンブリの関節運動を生じるように、該ネックアセンブリに作動可能に接続されている、上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

30

## (項目17)

上記ハンドルアセンブリが、  
該ハンドルアセンブリ内で回転可能に支持されて上記関節運動ダイヤルに接続された、関節運動ねじであって、該関節運動ねじが、該関節運動ねじの表面に形成された正反対に向く1対の溝を規定する、関節運動ねじ；および

該ハンドルアセンブリ内で並進可能にスライド可能に支持された1対の関節運動アクチュエータであって、各関節運動アクチュエータが、該関節運動ねじのそれぞれの螺旋溝と係合し、各関節運動ケーブルの近位端がそれぞれの関節運動アクチュエータに固定されている、関節運動アクチュエータ、

40

を備え、該関節運動ダイヤルの回転が、該関節運動ねじの回転、および該関節運動アクチュエータの逆方向並進を生じる、上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

## (項目18)

上記ハンドルアセンブリが、上記関節運動ダイヤルと作動可能に係合したラチェットをさらに備える、上記項目のうちのいずれかに記載の装置。

## 【0010】

## (摘要)

外科手術用クリップを身体組織に適用するための装置が提供され、この装置は、ハンド

50

ルアセンブリおよびシャフトアセンブリを備える。このハンドルアセンブリは、駆動アセンブリ、およびこの駆動アセンブリに作動可能に接続されたトリガを備える。このシャフトアセンブリは、このハンドルアセンブリから延び、そして関節運動ネックアセンブリ、およびこの関節運動ネックアセンブリの遠位端に支持されたエンドエフェクタアセンブリを備え、このエンドエフェクタアセンブリは、外科手術用クリップを身体組織の適所で形成するように構成される。

【0011】

(要旨)

本開示は、新規な関節運動する内視鏡外科手術用クリップアプライアに関する。

【0012】

本発明のクリップアプライアは、添付の図面と関連して考慮される場合に、以下の詳細な説明からよりよく理解されると、より完全に理解される。

【発明の効果】

【0013】

本発明により、関節運動が可能な器具が提供されることによって、器具の操作が改善される。

【図面の簡単な説明】

【0014】

【図1】図1は、関節運動した状態で示されている、本開示の1つの実施形態による外科手術用クリップアプライアの正面斜視図である。

【図2】図2は、関節運動した状態で示されている、図1のクリップアプライアの後方斜視図である。

【図3】図3は、ハウジング半セクションが取り外されている、図1および図2の外科手術用クリップアプライアのハンドルアセンブリの後方左側斜視図である。

【図4】図4は、ハウジング半セクションが取り外されている、図1および図2の外科手術用クリップアプライアのハンドルアセンブリの正面右側斜視図である。

【図5】図5は、図1～図4の外科手術用クリップアプライアのハンドルアセンブリの、部品を分解した斜視図である。

【図6】図6は、図5の細部の示される領域の拡大斜視図である。

【図7】図7は、図5の細部の示される領域の拡大斜視図である。

【図8】図8は、図1～図4の外科手術用クリップアプライアの関節運動ダイヤルの正面斜視図である。

【図9】図9は、図1～図4の外科手術用クリップアプライアの関節運動ネックアセンブリの、部品を分解した斜視図である。

【図10】図10は、ハウジングが取り外された、関節運動アセンブリを非起動状態で図示する、図1～図4の外科手術用クリップアプライアのハンドルアセンブリの正面斜視図である。

【図11】図11は、関節運動していない状態で示される、図9のネックアセンブリの長手軸方向断面図である。

【図12】図12は、ハウジングが取り外された、関節運動アセンブリを関節運動した状態で図示する、図1～図4の外科手術用クリップアプライアのハンドルアセンブリの正面斜視図である。

【図13】図13は、関節運動した状態で示される、図9のネックアセンブリの長手軸方向断面図である。

【図14】図14は、シャフトアセンブリの回転を図示する、図1～図4の外科手術用クリップアプライアの正面斜視図である。

【図15】図15は、図14の15-15を通して見た断面図である。

【図16】図16は、図1～図4のクリップアプライアのクリップ適用エンドエフェクタアセンブリの、部品を分解した斜視図である。

【図17】図17は、外側管が取り外されている、図16のクリップアプライアエンドエ

10

20

30

40

50



フェクタアセンブリの斜視図である。

【図 1 8】図 1 8 は、外側管および押し棒が取り外されている、図 1 6 のクリップアブライアエンドエフェクタアセンブリの斜視図である。

【図 1 9】図 1 9 は、外側管、押し棒および上ハウジングが取り外されている、図 1 6 のクリップアブライアエンドエフェクタアセンブリの斜視図である。

【図 2 0】図 2 0 は、外側管、押し棒、上ハウジングおよび前進プレートが取り外されている、図 1 6 のクリップアブライアエンドエフェクタアセンブリの斜視図である。

【図 2 1】図 2 1 は、外側管、押し棒、上ハウジング、前進プレートおよびクリップ搬送チャンネルが取り外されている、図 1 6 のクリップアブライアエンドエフェクタアセンブリの斜視図である。

10

【図 2 2】図 2 2 は、外側管、押し棒、上ハウジング、前進プレート、クリップ搬送チャンネルおよび顎が取り外されている、図 1 6 のクリップアブライアエンドエフェクタアセンブリの斜視図である。

【図 2 3】図 2 3 は、図 1 7 のクリップアブライアエンドエフェクタアセンブリの遠位上面斜視図である。

【図 2 4】図 2 4 は、図 2 3 の細部の示される領域の拡大図である。

【図 2 5】図 2 5 は、図 1 7 のクリップアブライアエンドエフェクタアセンブリの遠位底面斜視図である。

【図 2 6】図 2 6 は、図 2 5 の細部の示される領域の拡大図である。

【図 2 7】図 2 7 は、図 1 ~ 図 4 のクリップアブライアの長手軸方向側面立面断面図である。

20

【図 2 8】図 2 8 は、図 2 7 の細部の示される領域の拡大図である。

【図 2 9】図 2 9 は、図 2 8 の細部の示される領域の拡大図である。

【図 3 0】図 3 0 は、図 2 9 の 3 0 - 3 0 を通して見た断面図である。

【図 3 1】図 3 1 は、図 2 9 の 3 1 - 3 1 を通して見た断面図である。

【図 3 2】図 3 2 は、図 2 9 の 3 2 - 3 2 を通して見た断面図である。

【図 3 3】図 3 3 は、図 2 8 の 3 3 - 3 3 を通して見た断面図である。

【図 3 4】図 3 4 は、図 2 8 の 3 4 - 3 4 を通して見た断面図である。

【図 3 5】図 3 5 は、図 2 7 の細部の示される領域の拡大図である。

【図 3 6】図 3 6 は、図 3 5 の細部の示される領域の拡大図である。

30

【図 3 7】図 3 7 は、図 3 5 の細部の示される領域の拡大図である。

【図 3 8】図 3 8 は、本開示によるクリップ従動子の上面斜視図である。

【図 3 9】図 3 9 は、本開示によるクリップ従動子の底面斜視図である。

【図 4 0】図 4 0 は、図 3 8 の 4 0 - 4 0 を通して見た断面図である。

【図 4 1】図 4 1 は、組み立てられた状態で示される、クリップチャンネル、前進プレート、クリップ従動子およびクリップのスタックの上面斜視図である。

【図 4 2】図 4 2 は、組み立てられた状態で示される、クリップチャンネル、前進プレート、クリップ従動子およびクリップのスタックの底面斜視図である。

【図 4 3】図 4 3 は、図 4 1 の細部の示される領域の拡大図である。

【図 4 4】図 4 4 は、図 4 2 の細部の示される領域の拡大図である。

40

【図 4 5】図 4 5 は、図 4 1 の 4 5 - 4 5 を通して見た断面図である。

【図 4 6】図 4 6 は、図 4 5 の細部の示される領域の拡大図である。

【図 4 7】図 4 7 は、外科手術用クリップアブライアのトリガの初期起動を図示する、ハンドルアセンブリの内部構成要素の右側立面図である。

【図 4 8】図 4 8 は、図 4 7 の 4 8 - 4 8 を通して見た断面図である。

【図 4 9】図 4 9 は、外科手術用クリップアブライアのトリガの初期起動中の、外側管が取り外された、外科手術用クリップアブライアのエンドエフェクタアセンブリの上面斜視図である。

【図 5 0】図 5 0 は、外科手術用クリップアブライアのトリガの初期起動中の、外側管が取り外された、外科手術用クリップアブライアのエンドエフェクタアセンブリの底面斜視

50

図である。

【図 5 1】図 5 1 は、図 4 9 の 5 1 - 5 1 を通して見た断面図である。

【図 5 2】図 5 2 は、図 5 1 の細部の示される領域の拡大図である。

【図 5 3】図 5 3 は、図 5 1 の細部の示される領域の拡大図である。

【図 5 4】図 5 4 は、外科手術用クリップアプライアのさらなる起動を図示する、図 5 1 において 5 2 として示される領域の拡大断面図である。

【図 5 5】図 5 5 は、図 5 4 の細部の示される領域の拡大図である。

【図 5 6】図 5 6 は、図 5 5 に示されるようなクリップ従動子の長手軸方向断面図である。

【図 5 7】図 5 7 は、外科手術用クリップアプライアのトリガのさらなる起動中の、外側管が取り外された、外科手術用クリップアプライアのエンドエフェクタアセンブリの上面斜視図である。

【図 5 8】図 5 8 は、外科手術用クリップアプライアのトリガのさらなる起動中の、外側管が取り外された、外科手術用クリップアプライアのエンドエフェクタアセンブリの底面斜視図である。

【図 5 9】図 5 9 は、外科手術用クリップアプライアのトリガのさらなる起動を図示する、図 2 7 において 3 5 と示される領域の拡大断面図である。

【図 6 0】図 6 0 は、図 5 9 の細部の示される領域の拡大図である。

【図 6 1】図 6 1 は、図 5 9 の細部の示される領域の拡大図である。

【図 6 2】図 6 2 は、図 6 1 の細部の示される領域の拡大図である。

【図 6 3】図 6 3 は、外科手術用クリップアプライアのトリガの完全な起動を図示する、図 2 7 において 2 8 と示される領域の拡大断面図である。

【図 6 4】図 6 4 は、図 6 3 の 6 4 - 6 4 を通して見た断面図である。

【図 6 5】図 6 5 は、トリガの完全な起動時のエンドエフェクタアセンブリの近位端の拡大上面斜視図である。

【図 6 6】図 6 6 は、トリガの完全な起動時の顎の閉鎖を図示する、エンドエフェクタアセンブリの遠位端の底面正面斜視図である。

【図 6 7】図 6 7 は、図 6 6 の 6 7 - 6 7 に沿って見た断面図である。

【図 6 8】図 6 8 は、脈管上の適所にある外科手術用クリップを図示する斜視図である。

【図 6 9】図 6 9 は、外科手術用クリップアプライアのトリガのリセットを図示する、図 3 4 に図示される領域の拡大断面図である。

【図 7 0】外科手術用クリップアプライアのトリガのリセットを図示する、図 2 7 に図示される領域の拡大断面図である。

【発明を実施するための形態】

【0015】

本開示に従う外科手術用クリップアプライアの実施形態が、ここで図面を参照しながら詳細に記載される。図面において、同じ参照番号は、類似の構造要素または同一の構造要素を確認する役に立つ。図面に示され、そして以下の説明全体に記載される場合、慣習的であるように、外科手術用器具上の相対位置に言及する場合、用語「近位」とは、装置の使用者に近い方の端部をいい、そして用語「遠位」とは、装置の使用者から遠い方の端部をいう。

【0016】

ここで図 1 ~ 図 2 5 を参照すると、本開示の 1 つの実施形態による外科手術用クリップアプライアが、一般に 1 0 0 として表されている。クリップアプライア 1 0 0 は、ハンドルアセンブリ 2 0 0 および関節運動する内視鏡部分を備え、この関節運動する内視鏡部分は、ハンドルアセンブリ 2 0 0 から遠位に延びるシャフトアセンブリ 3 0 0 を備える。

【0017】

ここで図 1 ~ 図 8 を参照すると、外科手術用クリップアプライア 1 0 0 のハンドルアセンブリ 2 0 0 が示されている。ハンドルアセンブリ 2 0 0 は、ハウジング 2 0 2 を備え、このハウジングは、第一または右側の半セクション 2 0 2 a および第二または左側の半セ

10

20

30

40

50

クション 202b を有する。ハンドルアセンブリ 200 は、右側半セクション 202a と左側半セクション 202b との間に旋回可能に支持された、トリガ 208 を備える。トリガ 208 は、付勢部材 210 によって非起動位置に付勢されており、この付勢部材は、ばねなどの形態である。ハンドルアセンブリ 200 のハウジング 202 は、適切なプラスチック材料から形成され得る。

#### 【0018】

図 3 ~ 図 4 に見られるように、ハウジング 202 は、駆動アセンブリ 220 を、右側半セクション 202a と左側半セクション 202b との間に支持する。駆動アセンブリ 220 は、駆動ブロック 222 を備え、この駆動ブロックは、ハウジング 202 の右側半セクション 202a と左側半セクション 202b との間に並進可能にスライド可能に支持されており、クリップアプライア 100 の長手方向軸「X」に沿ったこの駆動アセンブリの移動のためのものである。駆動ブロック 222 は、その反対側の横面から突出するナブ 222a を備え、このナブは、トリガ 208 に形成された細長チャネル 208a 内に旋回可能かつスライド可能に接続するためのものである。駆動ブロック 222 は、この駆動ブロックを通るねじ切りされた管腔または螺旋管腔 222b を規定する。

10

#### 【0019】

図 3 ~ 図 6 に見られるように、ハンドルアセンブリ 200 は、ハウジング 202 内に配置されたラチェット機構 230 をさらに備える。ラチェット機構 230 は、ハウジング 202 内に規定または支持された歯付きラック 232、およびつめ 234 が歯付きラック 232 と実質的に作動可能に係合する位置で駆動ブロック 222 に旋回可能に支持されたつめ 234 を備える。

20

#### 【0020】

つめ 234 は、ラック 232 の歯と選択的に係合可能なつめ歯 234a を備える。つめ歯 234a は、ラック 232 の歯と係合可能であり、駆動ブロック 222 の長手軸方向への移動、次にトリガ 208 の長手軸方向への移動を制限する。つめばね 236 が、つめ 234 をラック 232 の歯と作動可能に係合させるように付勢するために、提供される。

#### 【0021】

歯付きラック 232 は、遠位反転凹部 232b と近位反転凹部 232c との間に介在する複数の歯 232a を備える。使用において、つめが遠位反転凹部 232b または近位反転凹部 232c のいずれかにある状態で、駆動ブロック 222、および従ってつめ 234 が歯付きラック 232 に対して第一の方向に並進するにつれて、歯 234a は、歯付きラック 232 の歯 232a を越えて引かれる。駆動ブロック 222 の並進は、つめ 234 の歯 234a が歯付きラック 232 の遠位反転凹部 232b または近位反転凹部 232c のうちのいずれか他方に到達し、その結果、つめ 234 の配向がリセットまたは反転されるまで、反転され得ない。一旦、つめ 234 の配向がリセットまたは反転のいずれかをされると、駆動ブロック 222 は逆方向に並進され得る。このように構成されるので、駆動ブロック 222 の並進方向は、駆動ブロック 222 の完全な行程長または移動長が達成されるまで、反転され得ないことが明らかである。

30

#### 【0022】

図 3 ~ 図 6 を続けて参照すると、駆動アセンブリ 220 は、ハウジング 202 内に回転可能に支持された駆動ねじ 224 をさらに備える。駆動ねじ 224 は、ハウジング 202 内に提供されたカップ 202c (図 28 を参照のこと) 内との点接触を確立するための近位先端 224a を備える。駆動ねじ 224 は、この駆動ねじの長さに沿って延びる外側螺旋ねじ山 224b をさらに備え、このねじ山は、駆動ブロック 222 の螺旋管腔 222b と嵌合するように構成される。駆動ねじ 224 は、この駆動ねじの遠位端に支持された歯のクラウン 224c をさらに備える。使用において、トリガ 208 が起動されると、トリガ 208 が駆動ブロック 222 をハウジング 202 に通して並進させる。駆動ブロック 222 がハウジング 202 を通して並進させられると、駆動ブロック 222 の螺旋管腔 222b が駆動ねじ 224 の螺旋ねじ山 224b と協働して、駆動ねじ 224 の回転を生じる。

40

50

## 【 0 0 2 3 】

駆動アセンブリ 2 2 0 は、クラッチ歯車 2 2 6 をさらに備え、このクラッチ歯車は、ハウジング 2 0 2 内に回転可能に支持され、そして駆動シャフト 2 5 0 ( 図 1 6 および図 3 1 を参照のこと ) に差し込まれる。クラッチ歯車 2 2 6 は、駆動ねじ 2 2 4 の歯のクラウン 2 2 4 c と協働して選択的に係合するような構成および寸法にされた、歯車歯のクラウン 2 2 6 a を規定する。クラッチ歯車 2 2 6 は、付勢部材 2 2 8 によって付勢され得、その結果、このクラッチ歯車の歯のクラウン 2 2 6 a が、駆動ねじ 2 2 4 の歯のクラウン 2 2 4 c と係合する。クラッチ歯車 2 2 6 は、内部に外側環状レース 2 2 6 d を規定する。

## 【 0 0 2 4 】

駆動アセンブリ 2 2 0 は、ハウジング 2 0 2 内に旋回可能に支持されたクラッチブラケット 2 3 8 をさらに備える。クラッチブラケット 2 3 8 は、クラッチ歯車 2 2 6 の周りに延びる 1 対のレッグ 2 3 8 a、および各レッグ 2 3 8 a からクラッチ歯車 2 2 6 の環状レース 2 2 6 d 内へと延びるボス 2 3 8 b を備える。各レッグ 2 3 8 a の自由端 2 3 8 c は、トリガ 2 0 8 に形成されたリップ 2 0 8 b を係合するために十分な量だけ延びる。使用において、クラッチブラケット 2 3 8 が、トリガ 2 0 8 を握ったり放したりすることに起因して、( 付勢部材 2 2 8 に起因して ) 遠位および近位に旋回するにつれて、クラッチブラケット 2 3 8 がクラッチ歯車 2 2 6 を駆動ねじ 2 2 4 の歯のクラウン 2 2 4 c と近接させたり分離させたりする。

## 【 0 0 2 5 】

図 1 ~ 図 7 を参照すると、クリップアプライア 1 0 0 のハンドルアセンブリ 2 0 0 は、回転アセンブリ 2 4 0 をさらに備え、この回転アセンブリは、その遠位端においてハウジング 2 0 2 の表面および内側で回転可能に支持された、回転ノブ 2 4 2 を有する。ノブ 2 4 2 は、ハウジング 2 0 2 の遠位に位置する把持部分 2 4 2 a、およびハウジング 2 0 2 内に配置されたステム部分 2 4 2 b を備える。ノブ 2 4 2 は、このノブを通る管腔 2 4 2 c を規定する。ステム部分 2 4 2 b は、管腔 2 4 2 c の壁に形成された、長手軸方向に延びる 1 対の対向するチャンネルまたは溝 2 4 2 b<sub>1</sub>、2 4 2 b<sub>2</sub> を規定する。

## 【 0 0 2 6 】

図 1 ~ 図 1 5 に見られるように、ハンドルアセンブリ 2 0 0 はまた、ハウジング 2 0 2 の表面または内部に支持された関節運動アセンブリ 2 6 0 を備える。関節運動アセンブリ 2 6 0 は、ハウジング 2 0 2 内に回転可能に支持されてハウジング 2 0 2 から突出する関節運動ダイヤル 2 6 2 を備える。関節運動ダイヤル 2 6 2 は、関節運動アセンブリ 2 6 0 の管状ねじ本体 2 6 6 に固定されるかまたは差し込まれる。図 7 に見られるように、関節運動ダイヤル 2 6 2 は、その面に形成された少なくとも 1 つのリップ 2 6 2 a を備え、このリップは、ラチェット歯車 2 6 4 の歯 2 6 4 a との作動的な係合のためのものである。歯付き歯車 2 6 4 は、ダイヤル 2 6 2 の回転のための摩擦を増加させるように機能し、これによって、一旦、使用者がエンドエフェクタアセンブリの所望の配向または関節運動を選択すると、回転ダイヤル 2 6 4 の位置、および次に、エンドエフェクタの関節運動を維持することを補助する。さらに、歯付き歯車 2 6 4 は、使用者にある程度の可聴 / 触知フィードバックを提供する。

## 【 0 0 2 7 】

関節運動アセンブリ 2 6 0 は、ノブ 2 4 2 のステム部分 2 4 2 b の管腔 2 4 2 c 内に回転可能に支持された、管状ねじ本体 2 6 6 をさらに備える。管状ねじ本体 2 6 6 は、中心管腔 2 6 6 a ( この中心管腔を通して駆動シャフト 2 5 0 が延びる )、およびその外側表面に形成された 1 対の対向して延びる螺旋溝 2 6 6 b、2 6 6 c を規定する。

## 【 0 0 2 8 】

関節運動アセンブリ 2 6 0 は、1 対の対向する関節運動カフ 2 6 8、2 7 0 をさらに備え、これらの関節運動カフは、ノブ 2 4 2 のステム部分 2 4 2 b と管状ねじ本体 2 6 6 との間に並進可能に介在する。各カフ 2 6 8、2 7 0 は、その外側表面に形成されたそれぞれのレール 2 6 8 a、2 7 0 a を備え、これらのレールは、管腔 2 4 2 c に形成された長手軸方向に延びる 1 対の対向するチャンネル 2 4 2 b<sub>1</sub>、2 4 2 b<sub>2</sub> のそれぞれへのスライ

10

20

30

40

50

ド可能な受容のために構成される。各カフ 268、270 は、その内側表面に形成されたそれぞれのねじ切り部分 268b、270b をさらに備え、これらのねじ切り部分は、管状ねじ本体 266 の外側表面に形成された 1 対の対向して延びる螺旋溝 266b、266c のそれぞれへのスライド可能な受容のために構成される。各カフ 268、270 は、それぞれの関節運動ケーブル 252、254 の近位端に固定される。

#### 【0029】

使用において、図 10 ~ 図 14 に見られるように、関節運動ダイヤル 262 が第一の方向に回転させられると、管状ねじ本体 266 もまた第一の方向に回転させられる。管状ねじ本体 266 が第一の方向に回転させられると、カフ 268、270 が互いに対して逆の軸方向に並進させられる。カフ 268、270 が互いに対して逆の軸方向に並進させられると、同様に、それぞれの関節運動ケーブル 252、254 もまた、互いに対して逆の軸方向に並進させられる。それぞれの関節運動ケーブル 252、254 が互いに対して逆の軸方向に並進させられると、エンドエフェクタアセンブリは、軸からずれて関節運動させられる。関節運動ダイヤル 262 の回転の程度が大きいほど、エンドエフェクタアセンブリの関節運動の程度が大きくなる。エンドエフェクタを逆方向に関節運動させるためには、使用者は、関節運動ダイヤル 262 を逆方向に回転させるだけでよい。

10

#### 【0030】

ここで図 1 ~ 図 5 および図 9 ~ 図 26 を参照すると、クリップアプライア 100 のシャフトアセンブリ 300 が示されており、説明される。シャフトアセンブリ 300 およびその構成要素は、適切な生体適合性材料（例えば、ステンレス鋼、チタン、プラスチックなど）から形成され得る。

20

#### 【0031】

シャフトアセンブリ 300 は、外側管 302 を備え、この外側管は、ハウジング 202 内に支持される近位端 302a、遠位端 302b、およびこの外側管を通して延びる管腔 302c を有する。外側管 302 は、ノブ 242 のナブ 242d（図 7、図 15 および図 30 を参照のこと）によって、回転アセンブリ 240 の回転ノブ 242 に固定される。このナブは、このノブの管腔 242c から、外側管 302 の近位端 302a の近くに形成されたそれぞれの開口部 302d 内へと延びる。使用において、図 14 および図 15 に見られるように、ノブ 242 が回転させられるにつれて、その回転がノブ 242 のナブ 242d によって外側管 302 に伝達され、これによって、シャフトアセンブリ 300 を長手方向の「X」軸の周りで回転させる。

30

#### 【0032】

図 1、図 2 および図 9 ~ 図 14 に見られるように、シャフトアセンブリ 300 は、外側管 302 の遠位端 302b によって支持された関節運動ネックアセンブリ 310 を備える。関節運動ネックアセンブリ 310 は、シャフトアセンブリ 302 の遠位端が、クリップアプライア 100 およびシャフトアセンブリ 300 の長手軸方向の「X」軸に対して軸からずれるように関節運動することを可能にする。

#### 【0033】

関節運動ネックアセンブリ 310 は、近位外側管 302 の遠位端 302b に支持および / または接続された近位関節運動ジョイント 312、近位関節運動ジョイント 312 に支持および / または接続された複数の相互接続された関節運動ジョイント 314、ならびに相互接続された関節運動ジョイント 314 の遠位端に支持および / または接続された遠位関節運動ジョイント 316 を備える。関節運動ケーブル（図示せず）が、関節運動アセンブリ 260 のカフ 268、270 から、近位外側管 302 を通り、近位関節運動ジョイント 312 を通り、相互接続された関節運動ジョイント 314 を通って延び、そして遠位関節運動ジョイント 316 にしっかりと固定される。この様式で、関節運動ダイヤル 262 が上記のように回転させられると、関節運動ケーブルが並進し、従って、ネックアセンブリ 310 が関節運動する。

40

#### 【0034】

図 16 ~ 図 26 に見られるように、シャフトアセンブリ 300 は、ネックアセンブリ 3

50

10の遠位関節運動ジョイント316に支持および/または接続されたエンドエフェクタアセンブリ320をさらに備える。エンドエフェクタアセンブリ320は、外側管322を備え、この外側管は、遠位関節運動ジョイント316に接続された近位端322a、遠位端322b、およびこの外側管を通して延びる管腔322cを備える。

【0035】

エンドエフェクタアセンブリ320は、上ハウジング324および下ハウジング326をさらに備え、各ハウジングは、外側管322の管腔322c内に配置される。図16に見られるように、上ハウジング324は、その遠位端の近くに形成された窓324a、窓324aの近位に形成された長手軸方向に延びるスロット324b、および上ハウジング324の上表面から突出してスロット324bの近位に位置するナブ324cを規定する。

10

【0036】

図16および図18に見られるように、エンドエフェクタアセンブリ320は、外側管322と上ハウジング324との間にスライド可能に配置された押し棒330をさらに備える。押し棒330は、プッシャー330cを規定する遠位端330aを備え、このプッシャーは、クリップ「C」のスタックのうちの最遠位のクリップ「C1」を選択的に係合/移動(すなわち、遠位に前進)するように、そして最遠位のクリップ「C1」の形成中にこの最遠位のクリップとの接触を維持するように、構成および適合される。押し棒330は、前進プレート322のタブ322bをスライド可能に受容するように構成された遠位スロット330d、遠位スロット330dの近位に位置して上ハウジング324のナブ324cをスライド可能に受容するように構成された近位スロット330e、およびその近位端330bから近位に延びるばねまたはスナップクリップ330fを規定する。スナップクリップ330fは、その枝が駆動ソリ344から突出するナブ344dを選択的に係合するような様式で構成される。

20

【0037】

図16および図19に見られるように、エンドエフェクタアセンブリ320は、上ハウジング324の下方に往復可能に支持される前進プレート332をさらに備える。前進プレート332は、この前進プレートに形成されてその長さに沿って延びる、一連の窓332aを備える。図41および図43に見られるように、各窓332aは、近位縁部を規定し、この近位縁部は、リップまたは柵332cを規定するように、前進プレート332の表面の下に延びる。前進プレート332は、その上表面から上ハウジング324に向かう方向に延びるかまたは突出する、タブまたはフィン332bをさらに備える。図18に見られるように、タブ332bは、上ハウジング324のスロット324bを通り、そしてプッシャー330の遠位スロット330dを通してスライド可能に延びる。

30

【0038】

図16および図20に見られるように、エンドエフェクタアセンブリ320は、前進プレート332の下方であり上ハウジング324の下方に配置されたクリップキャリア334をさらに備える、クリップキャリア334は、上壁、1対の横壁および下壁を有する、ほぼ箱様の構造であり、このクリップキャリアを通るチャンネルを規定する。クリップキャリア334は、その下壁に形成され、その長さに沿って長手軸方向に延びる、間隔を空けた複数の窓334aを備える(図42および図44を参照のこと)。クリップキャリア334は、その上壁に形成され、その長さに沿って長手軸方向に延びる、細長チャンネルまたは窓を備える。

40

【0039】

図16および図20に見られるように、外科手術用クリップ「C」のスタックが、クリップキャリア334のチャンネル内に、このチャンネル内および/またはこのチャンネルに沿ってスライドするような様式で装填および/または保持される。クリップキャリア334のチャンネルは、複数の外科手術用クリップ「C」またはそのスタックを、内部で前後に並んだ様式でスライド可能に保持するような構成および寸法にされる。

【0040】

50

クリップキャリア 334 の遠位端部分は、間隔を空けた 1 対の弾性タング 334 b を備える。タング 334 b は、クリップキャリア 334 内に保持された外科手術用クリップ「C」のスタックのうちの最遠位のクリップ「C1」のバックスパンに取り外し可能に係合するように構成および適合される。

【0041】

図 16、図 20 および図 38 ~ 図 40 に見られるように、クリップアプライア 100 のエンドエフェクタアセンブリ 320 は、クリップキャリア 334 のチャンネル内にスライド可能に配置されたクリップ従動子 336 をさらに備える。以下より詳細に記載されるように、クリップ従動子 336 は、外科手術用クリップ「C」のスタックの後方に配置され、そしてクリップアプライア 100 の起動中にクリップ「C」のスタックを前方に推進するために提供される。以下により詳細に記載されるように、クリップ従動子 336 は、前進プレート 332 の前後への往復運動によって起動される。

10

【0042】

図 38 ~ 図 40 に見られるように、クリップ従動子 336 は、クリップ従動子 336 の実質的に上方かつ後方に延びる上タブ 336 a、およびクリップ従動子 336 から実質的に下方かつ後方に延びる下タブ 336 b を備える。

【0043】

クリップ従動子 336 の上タブ 336 a は、前進プレート 332 の窓 332 a の柵 332 c を選択的に係合するような構成および寸法にされる。使用において、クリップ従動子 336 の上タブ 336 a の、前進プレート 332 の窓 332 a の柵 332 c に対する係合は、前進プレート 332 が遠位方向に前進または移動させられるにつれて、クリップ従動子 336 を次第に遠位に前進または移動させる。

20

【0044】

下タブ 336 b は、クリップキャリア 334 に形成された窓 334 a を選択的に係合するような構成および寸法にされる。使用において、クリップ従動子 336 の下タブ 336 b の、クリップキャリア 334 に形成された窓 334 a 内への係合は、クリップ従動子 336 が近位方向に移動または動くことを防止する。

【0045】

図 16 ~ 図 21 に見られるように、外科手術用クリップアプライア 100 のエンドエフェクタアセンブリ 320 は、1 対の顎 326 を備え、これらの顎は、上ハウジング 324 の遠位端および外側管 322 に設置され、そしてハンドルアセンブリ 200 のトリガ 208 により起動可能である。顎 326 は、適切な生体適合性材料（例えば、ステンレス鋼またはチタン）から形成され、そして外科手術用クリップ「C」の受容のためのチャンネル 326 a を間に規定する。顎 326 が互いに対して開状態または非近接状態にある場合、顎 326 の幅は、シャフトアセンブリ 300 の外径より大きい。顎 326 は、上ハウジング 324 および外側管 322 に対して長手軸方向に静止するように、上ハウジング 324 の遠位端および外側管 322 に設置される。

30

【0046】

図 25 および図 26 に見られるように、各顎 326 は、その下表面から突出する、それぞれの隆起したカム作用表面 326 b を備える。顎 326 のカム作用表面 326 b は、これらのカム作用表面と選択的に相互ロック係合する、別の駆動カム作用部材が、顎 326 を閉じて圧縮することを可能にする。

40

【0047】

図 16 および図 22 に見られるように、エンドエフェクタアセンブリ 320 は、顎 326 と外側管 322 との間にスライド可能に介在する駆動棒 340 を備える。駆動棒 340 は、その遠位端の近くに形成された 1 対の駆動カム作用表面 340 a を規定し、これらの駆動カム作用表面は、顎 326 のカム作用表面 326 b との選択的な相互ロック係合のために構成される。

【0048】

エンドエフェクタアセンブリ 320 は、駆動棒 340 の近位端に接続されてこの近位端

50

から近位に延びる、スライダ接合部 3 4 2 をさらに備える。スライダ接合部 3 4 2 は、その表面から顎 3 2 6 の方向に突出するナブ 3 4 2 a を備える。スライダ接合部 3 4 2 は、このスライダ接合部から近位に延びるステム 3 4 2 b、およびステム 3 4 2 b の近位端から、上ハウジング 3 2 4 から離れる方向に突出するタブ 3 4 2 c を備える。

【 0 0 4 9 】

エンドエフェクタアセンブリ 3 2 0 は、外側管 3 2 2 内にスライド可能に配置された駆動そり 3 4 4 をさらに備える。駆動そり 3 4 4 は、上ハウジング 3 2 4 の近位に配置された駆動ブロック 3 4 4 a を備え、この駆動ブロックは、この駆動ブロックを通して延びる螺旋管腔 3 4 4 b を規定する。駆動そり 3 4 4 は、駆動ブロック 3 4 4 a から遠位に延び、そして顎 3 2 6 と外側管 3 2 2 との間に延びる、駆動チャンネル 3 4 4 c をさらに備える。駆動チャンネル 3 4 4 c は、スライダ接合部 3 4 2 のタブ 3 4 2 c をスライド可能に受容するように構成される。駆動ブロック 3 4 4 a は、その上表面から突出するナブ 3 4 4 d を備え、このナブは、押し棒 3 3 0 のスナップクリップ 3 3 0 f による選択的な係合のための構成にされる。

10

【 0 0 5 0 】

エンドエフェクタアセンブリ 3 2 0 は、上ハウジング 3 2 4 に回転可能に支持された螺旋駆動ねじ 3 4 6 をさらに備える。螺旋駆動ねじ 3 4 6 は、駆動そり 3 4 4 の螺旋管腔 3 4 4 b に作動可能に接続および / または受容される。螺旋駆動ねじ 3 4 6 の近位端は、駆動ケーブル 2 5 6 ( 図 9 を参照のこと ) の遠位端に接続され、この駆動ケーブルの遠位端は次に、駆動シャフト 2 5 0 の遠位端に接続される。

20

【 0 0 5 1 】

使用において、以下により詳細に記載されるように、螺旋駆動ねじ 3 4 6 が第一の方向に回転させられると、駆動シャフト 2 5 0 および駆動ケーブル 2 5 6 の回転に起因して、螺旋駆動ねじ 3 4 6 は、駆動そり 3 4 4 の螺旋管腔 3 4 4 b と相互作用して、駆動そり 3 4 4 を軸方向に前進させる。この逆のこともまた起こる。

【 0 0 5 2 】

さらに、駆動そり 3 4 4 が遠位方向に前進させられると、駆動そり 3 4 4 は押し棒 3 3 0 を押し、そして押し棒 3 3 0 のスナップクリップ 3 3 0 f と駆動そり 3 4 4 のナブ 3 4 4 d との接続に起因して、遠位に前進させられる。押し棒 3 3 0 が遠位に前進させられると、そのプッシャー 3 3 0 c が最遠位のクリップ「 C 1 」のバックスパンに接触し、そして最遠位のクリップ「 C 1 」を遠位方向に前進させて、このクリップを顎 3 2 6 間に装填する。

30

【 0 0 5 3 】

また、押し棒 3 3 0 が遠位に前進させられると、その遠位スロット 3 3 0 d が前進プレート 3 3 2 のタブ 3 3 2 b に対して遠位に前進させられる。前進プレート 3 3 2 のタブ 3 3 2 b が遠位スロット 3 3 0 d の長さを横断する場合、スロット 3 3 0 d の近位端は、タブ 3 3 2 b に当接し、そして前進プレート 3 3 2 を遠位に推進し始める。

【 0 0 5 4 】

押し棒 3 3 0 の前進と同時に、駆動そり 3 4 4 の駆動チャンネル 3 4 4 c は、スライダ接合部 3 4 2 のステム 3 4 2 b に対して遠位に前進および並進させられる。駆動そり 3 4 4 の駆動チャンネル 3 4 4 c は、その肩部 3 4 4 e が駆動棒 3 4 0 の肩部 3 4 0 b を係合するまで遠位に前進させられる。駆動そり 3 4 4 は、押し棒 3 3 0 が最遠位のクリップ「 C 1 」を顎 3 2 6 内に前進させた後まで、駆動そり 3 4 4 が駆動棒 3 4 0 を係合しないような構成および寸法にされる。駆動そり 3 4 4 の肩部 3 4 4 e が駆動棒 3 4 0 の肩部 3 4 0 b を係合すると、駆動そり 3 4 4 は、駆動棒 3 4 0 を遠位に前進させる。

40

【 0 0 5 5 】

押し棒 3 3 0 は、その近位スロット 3 3 0 e が上ハウジング 3 2 4 のナブ 3 2 4 c を係合するまで遠位に前進させられる。この時点で、押し棒 3 3 0 の遠位への前進は止まる。しかし、螺旋駆動ねじ 3 4 6 が回転して駆動そり 3 4 4 を遠位方向に前進させ続けるので、駆動そり 3 4 4 のナブ 3 4 4 d は、押し棒 3 3 0 のスナップクリップ 3 3 0 f から脱係

50



合し、これによって、駆動そり 3 4 4 のさらなる遠位への移動を可能にする。

【 0 0 5 6 】

駆動そり 3 4 4 がさらに遠位に前進させられるにつれて、駆動棒 3 4 0 と係合した後に、駆動棒 3 4 0 は遠位に前進し、これによって、顎 3 2 6 を閉じてこれらの顎内に配置されたクリップ「C」を形成する。

【 0 0 5 7 】

図 1 6 ~ 図 2 6 に見られるように、エンドエフェクタアセンブリ 3 2 0 が非起動状態にある場合に、駆動そり 3 4 4 の駆動ブロック 3 4 4 a は、螺旋駆動ねじ 3 4 6 の近位端に位置する。

【 0 0 5 8 】

ここで図 2 7 ~ 図 7 0 を参照して、外科手術用クリップ「C」を標的組織（例えば、脈管「V」）の周りで形成またはクリンプするための、外科手術用クリップアプライア 1 0 0 の作動が、ここで説明される。図 2 7 ~ 図 4 6 を参照すると、外科手術用クリップアプライアのあらゆる作動または使用前の、外科手術用クリップアプライア 1 0 0 が示されている。図 2 7 ~ 図 3 4 に見られるように、クリップアプライア 1 0 0 の使用前または発射前に、トリガ 2 0 8 は一般に、非圧縮状態または非起動状態にある。

【 0 0 5 9 】

トリガ 2 0 8 が非起動状態にある場合、駆動ブロック 2 2 2 は、ハンドルアセンブリ 2 0 0 の駆動ねじ 2 2 4 上で、最遠位の位置にある。従って、つめ 2 3 4 は、歯付きラック 2 3 2 の遠位受容凹部 2 3 2 b 内に配置されるか、またはこの遠位受容凹部と位置合わせされる。

【 0 0 6 0 】

トリガ 2 0 8 が非起動位置にある状態で、図 2 9 に見られるように、トリガ 2 0 8 のリブ 2 0 8 b は、クラッチブラケット 2 3 8 の自由端 2 3 8 c に接触し、そしてクラッチブラケット 2 3 8 を遠位方向に推進し、これによって、クラッチ歯車 2 2 6 を、駆動ねじ 2 2 4 の歯のクラウン 2 2 4 c から離して維持する。

【 0 0 6 1 】

図 3 5 ~ 図 4 6 に見られるように、トリガ 2 0 8 が非起動位置にある状態で、押し棒 3 3 0 は最近位にあり、その結果、そのプッシャー 3 0 3 c は、クリップのスタックのうちの最遠位のクリップ「C 1」のバックスパンの近位に位置する。また、駆動そり 3 4 4 は、エンドエフェクタアセンブリ 3 2 0 の駆動ねじ 3 4 6 において最近位に位置する。

【 0 0 6 2 】

ここで図 4 7 および図 4 8 を参照すると、トリガ 2 0 8 の最初の起動または発射中に、トリガ 2 0 8 は、駆動ブロック 2 2 2 に作用して、駆動ブロック 2 2 2 を近位方向に推進する。駆動ブロック 2 2 2 が近位方向に移動するにつれて、駆動ブロック 2 2 2 はハンドルアセンブリ 2 0 0 の駆動ねじ 2 2 4 に作用して、駆動ねじ 2 2 4 を回転させる。さらに、駆動ブロック 2 2 2 が近位方向に移動するにつれて、つめ 2 3 4 が歯付きラック 2 3 2 の遠位受容凹部 2 3 2 b から歯付きラック 2 3 2 の歯 2 3 2 a まで移動する。この様式で、トリガ 2 0 8 は、その完全な行程が達成されるまで、非起動位置に戻り得ない。

【 0 0 6 3 】

トリガ 2 0 8 が最初に起動されると、トリガ 2 0 8 のリブ 2 0 8 b がクラッチブラケット 2 3 8 の自由端 2 3 8 c との接触から移動し、付勢部材 2 2 8 がクラッチ歯車 2 2 6 を推進して、駆動ねじ 2 2 4 の歯のクラウン 2 2 4 c と作動可能に係合させ、従って、クラッチブラケット 2 3 8 を旋回させることを可能にする。クラッチ歯車 2 2 6 が駆動ねじ 2 2 4 の歯のクラウン 2 2 4 c と作動可能に係合している状態での、ハンドルアセンブリ 2 0 0 の駆動ねじ 2 2 4 の回転は、駆動シャフト 2 5 0 の回転、および次に、エンドエフェクタアセンブリ 3 2 0 の駆動ねじ 3 4 6 の回転を引き起こす。

【 0 0 6 4 】

図 4 9 ~ 図 5 3 に見られるように、トリガ 2 0 8 の初期起動中に、エンドエフェクタアセンブリ 3 2 0 の駆動ねじ 3 4 6 が回転させられるにつれて、駆動ねじ 3 4 6 が駆動そり

10

20

30

40

50

344の螺旋管腔344bと相互作用して、駆動そり344を軸方向に前進させる。駆動そり344が遠位方向に前進させられるにつれて、駆動そり344は押し棒330を押し、そして押し棒330のスナップクリップ330fと駆動そり344のナブ344dとの接続に起因して、遠位に前進させられる。押し棒330が遠位に前進させられるにつれて、そのプッシャー330cが最遠位のクリップ「C1」のバックスパンと接触し、そして最遠位のクリップ「C1」を遠位方向に前進させて、最遠位のクリップ「C1」をクリップキャリア334のタング334bを越えて移動させ、そして最遠位のクリップ「C1」を顎326間に装填する。

【0065】

トリガ208の初期起動中に、押し棒330は、その遠位スロット330dが前進して前進プレート332のタブ332bと接触するまで、遠位に前進させられる。トリガ208の初期起動中にまた、図50および図52に見られるように、駆動そり344の駆動チャンネル344cは、駆動棒340から間隔を空け、そしてこの駆動チャンネルの肩部344eは、駆動棒340とまだ接触しない。

10

【0066】

ここで図54～図58を参照すると、トリガ208のさらなる起動または発射中に、ハンドルアセンブリ200の駆動ねじ224は回転し続け、駆動シャフト250の引き続く回転、および次に、エンドエフェクタアセンブリ320の駆動ねじ346の引き続く回転を生じる。

【0067】

エンドエフェクタアセンブリ320の駆動ねじ346のさらなる回転中に、駆動そり344は、軸方向に前進し続ける。この段階において、駆動そり344が遠位方向に前進するにつれて、駆動そり344は、押し棒330を遠位に押し続け、次に、前進プレート332のタブ332bを押し、前進プレート332を遠位に前進させ始める。前進プレート332が遠位に前進させられるにつれて、前進プレート332のリップ332cがクリップ従動子336の上タブ336aを係合して、クリップ従動子336を遠位方向に前進させ、そして次に、クリップ「C」の残りのスタックを遠位方向に前進させる。また、前進プレート332が遠位に前進させられるにつれて、その下タブ336bは、クリップ従動子334の近位窓334aから引かれ、そしてクリップ従動子334の隣接する窓334aに移動する。

20

30

【0068】

押し棒330がさらに遠位に前進させられると、そのプッシャー330cは、最遠位のクリップ「C1」を顎326内へと前進させ続ける。トリガ208のさらなる起動中に、押し棒330は、その近位スロット330eが前進させられて上ハウジング324のナブ324bと接触するまで、遠位に前進させられる。

【0069】

ここで図59～図68を参照すると、トリガ208の最後の起動または発射中に、ハンドルアセンブリ200の駆動ねじ224は回転し続け、駆動シャフト250の引き続く回転、および次に、エンドエフェクタアセンブリ320の駆動ねじ346の引き続く回転を生じる。

40

【0070】

エンドエフェクタアセンブリ320の駆動ねじ346の最後の回転中に、駆動そり344は、軸方向に前進し続ける。この段階において、駆動そり344が遠位方向に前進させられるにつれて、押し棒330は上ハウジング324のナブ324bによって遠位への前進を妨げられているので、駆動そり344のナブ344bは、押し棒330のスナップクリップ330fの枝から脱係合し、これによって、駆動そり344のさらなる遠位への前進を可能にする。

【0071】

さらに、エンドエフェクタアセンブリ320の駆動ねじ346の最後の回転中に、駆動そり344の駆動チャンネル344cの肩部344eは、駆動棒340と接触し、そして駆

50

動棒 340 を遠位方向に推進する。駆動棒 340 が遠位方向に推進されるにつれて、駆動カム作用表面 340 a が顎 326 のカム作用表面 326 b を係合して、顎 326 を推進し、この顎間に配置されたクリップ「C1」を、脈管「V」などに対して閉じて形成する（図 68 を参照のこと）。

【0072】

これと同時に、図 63 および図 64 に見られるように、トリガ 208 が完全に起動されると、駆動ブロック 222 が最近位まで移動し、その結果、つめ 234 が歯付きラック 232 の近位反転凹部 232 a 内へと移動して、この凹部内ではつめ 234 がリセットされる。この様式で、トリガ 208 は、非起動位置まで自由に戻る。

【0073】

ここで図 69 および図 70 を参照すると、トリガ 208 の完全な起動およびつめ 234 のリセット後に、トリガ 208 は解放され、付勢部材 210（図 3～図 5 を参照のこと）の作用に起因して、トリガ 208 は、その非起動位置まで戻される。トリガ 208 がその非起動位置まで戻されると、トリガ 208 は、駆動ブロック 222 に作用して、駆動ブロック 222 を遠位方向に推進する。駆動ブロック 222 が遠位方向に移動させられると、駆動ブロック 222 は、ハンドルアセンブリ 200 の駆動ねじ 224 に作用して、駆動ねじ 224 を逆方向に回転させる。さらに、駆動ブロック 222 が遠位方向に移動させられると、つめ 234 が歯付きラック 232 の近位反転凹部 232 a から、最終的に歯付きラック 232 の遠位反転凹部 232 b まで移動する。

【0074】

トリガ 208 がその非起動位置まで戻ると、トリガ 208 のリブ 208 b は、クラッチブラケット 238 の自由端 238 c と接触し、そしてクラッチブラケット 238 を推進して、クラッチ歯車 226 を駆動ねじ 224 の歯のクラウン 224 c から脱係合させ、そして付勢部材 228 を再度付勢する。

【0075】

トリガ 208 がその非起動位置に戻り、そして駆動ねじ 224 が回転させられると、ハンドルアセンブリ 200 の駆動ねじ 224 は、駆動シャフト 250 の回転を反転させ、そして次に、エンドエフェクタアセンブリ 320 の駆動ねじ 346 の回転を反転させる。駆動ねじ 346 が完全な起動後に逆方向に回転させられると、駆動ねじ 346 は、駆動そり 344 に作用して、駆動そり 344 を近位方向に移動させる。

【0076】

駆動そり 344 が近位方向に移動させられると、駆動そり 344 のナブ 344 b が押し棒 330 のスナッククリップ 330 f の枝に作用するか、またはこれらの枝によって再度捕捉され、従って、押し棒 330 を近位方向に引く。押し棒 330 が近位方向に移動させられると、その遠位スロット 330 d の遠位端が前進プレート 332 のタブ 332 b を係合する場合、押し棒 330 は、前進プレート 332 のタブ 332 b が上ハウジング 334 に形成されたスロット 324 b の近位端に達するまで、この前進プレートを近位方向に推進する。押し棒 330 が近位方向に引かれるにつれて、そのプッシャー 330 c は、新たな最遠位のクリップ「C1」の近位に移動させられる。

【0077】

さらに、駆動そり 344 が近位方向に移動させられると、駆動そり 344 は、スライダ接合部 342 のステム 342 b のタブ 342 c（図 16 を参照のこと）を係合し、これによって、スライダ接合部 334、および次に駆動棒 340 を、近位方向に引く。駆動棒 340 が近位方向に移動させられると、顎 326 は、それ自体のばね様特徴に起因して、再度開かれる。

【0078】

理解され得るように、発射順序は、所望または必要とされる程度に多数回、あるいは全てのクリップが発射されるまで、繰り返され得る。

【0079】

上記説明は、本開示の単なる例示であることが理解されるべきである。種々の改変およ

10

20

30

40

50

び変更が、本開示から逸脱することなく当業者により考案され得る。従って、本開示は、全てのこのような改変物、変更物および変形物を包含することを意図される。添付の図面を参照しながら記載された実施形態は、本開示の特定の例を実証するためのみに提示される。上に記載されたものおよび/または添付の特許請求の範囲に記載されたものと実質的に異なる、他の要素、工程、方法および技術もまた、本開示の範囲内であることが意図される。

【符号の説明】

- 【 0 0 8 0 】
- 1 0 0 クリップアプライア
- 2 0 0 ハンドルアセンブリ
- 2 0 2 ハウジング
- 2 4 0 回転アセンブリ
- 2 4 2 回転ノブ
- 2 6 0 関節運動アセンブリ
- 2 6 2 関節運動ダイヤル

【 図 1 】

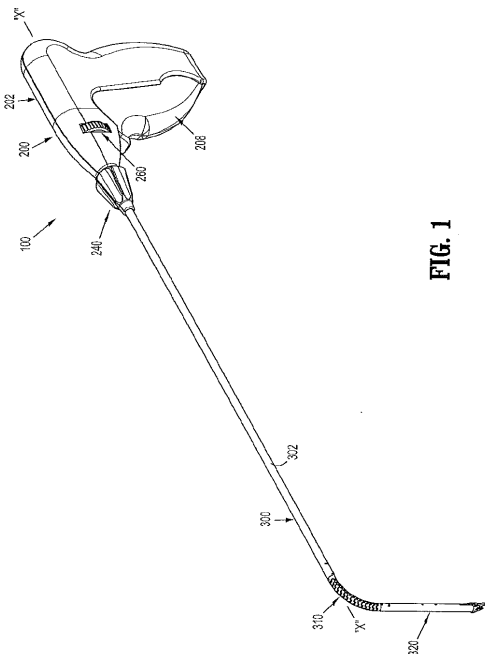


FIG. 1

【 図 2 】

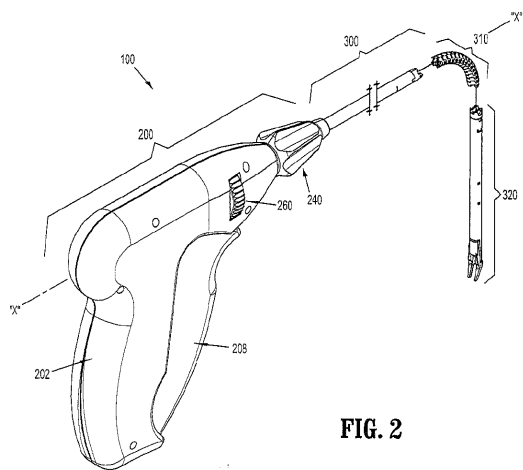


FIG. 2

【 図 3 】

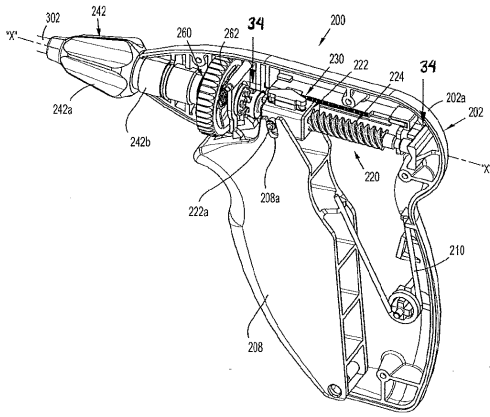


FIG. 3

【 図 4 】

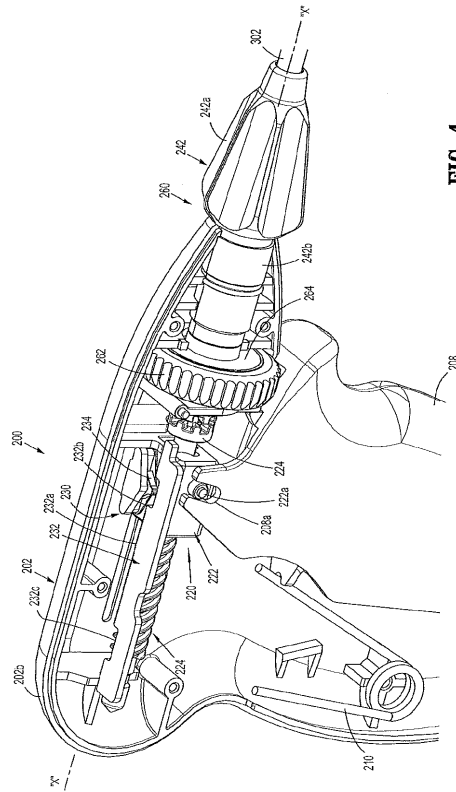


FIG. 4

【 図 5 】

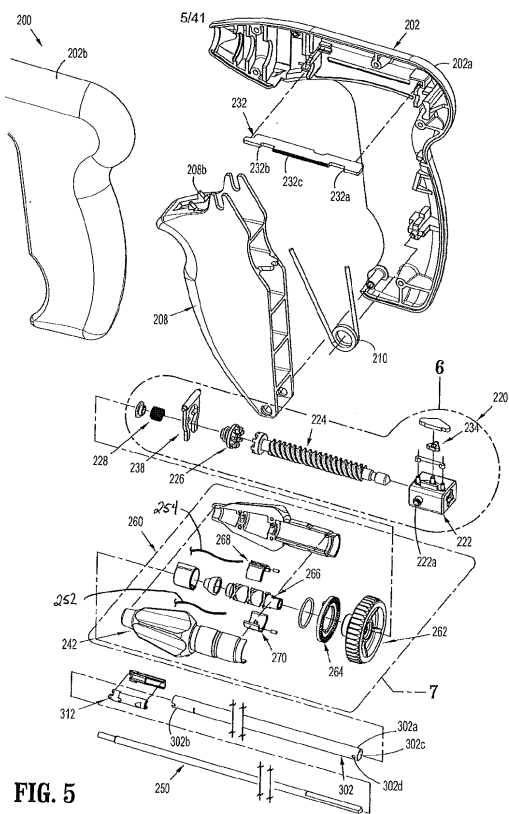


FIG. 5

【 図 6 】

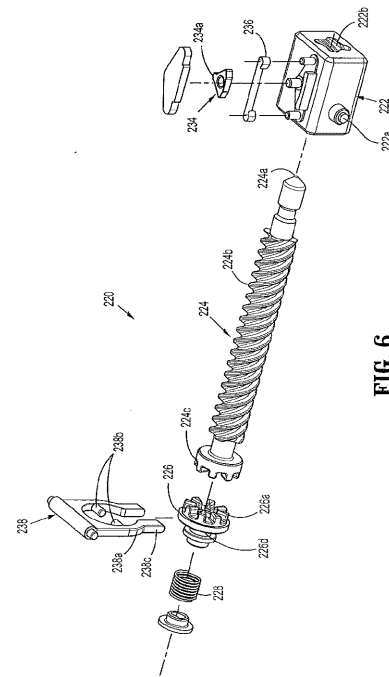


FIG. 6

【 図 7 】

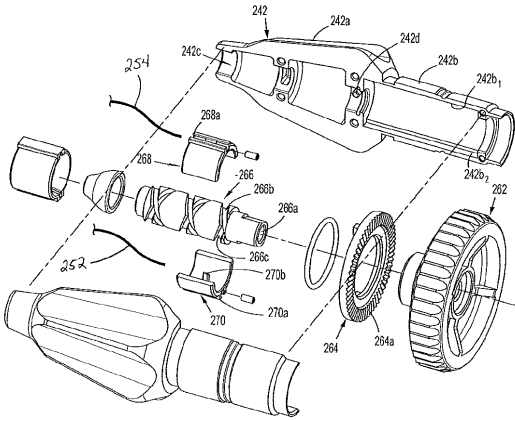


FIG. 7

【 図 8 】

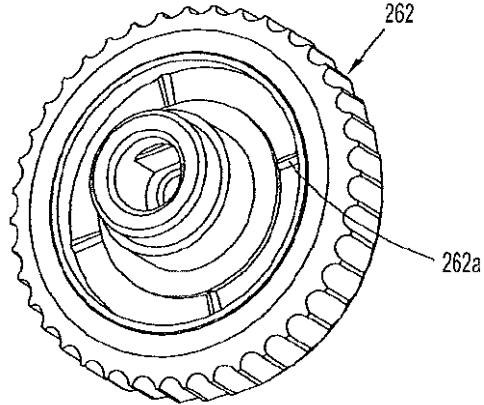


FIG. 8

【 図 9 】

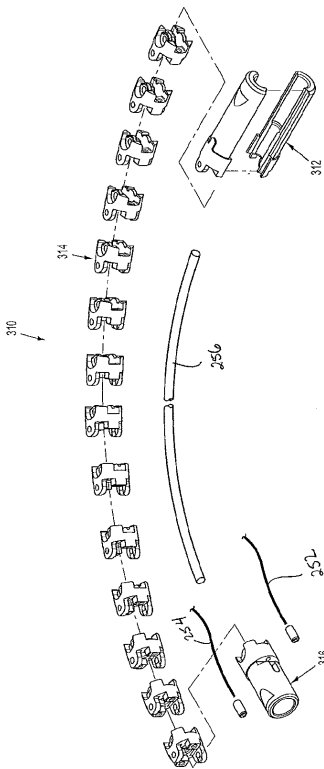


FIG. 9

【 図 10 】

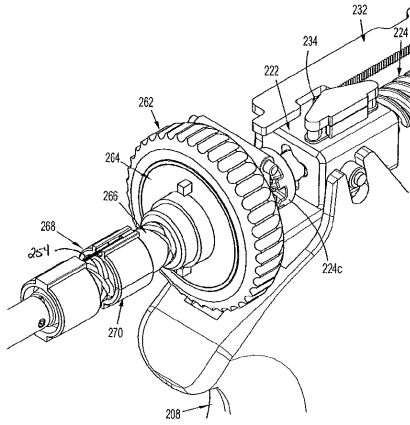


FIG. 10

【 図 11 】

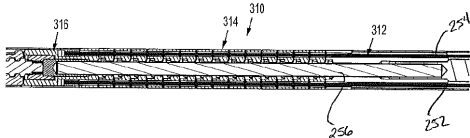


FIG. 11

【 図 1 2 】

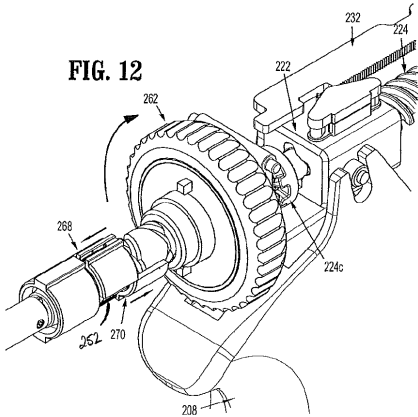


FIG. 12

【 図 1 4 】

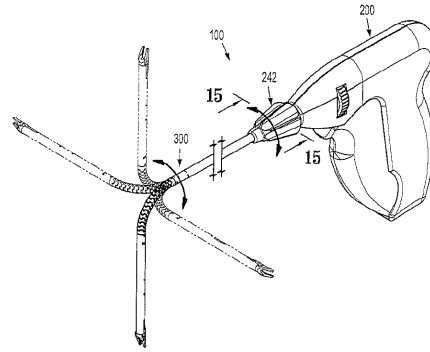


FIG. 14

【 図 1 3 】

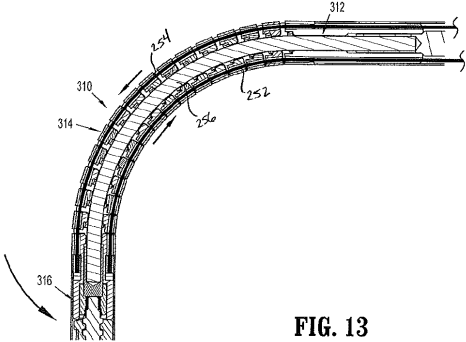


FIG. 13

【 図 1 5 】

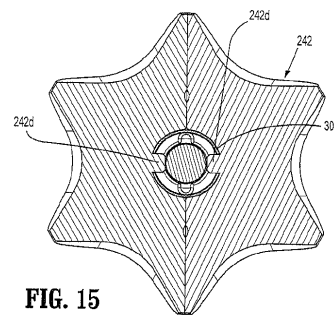


FIG. 15

【 図 1 6 】

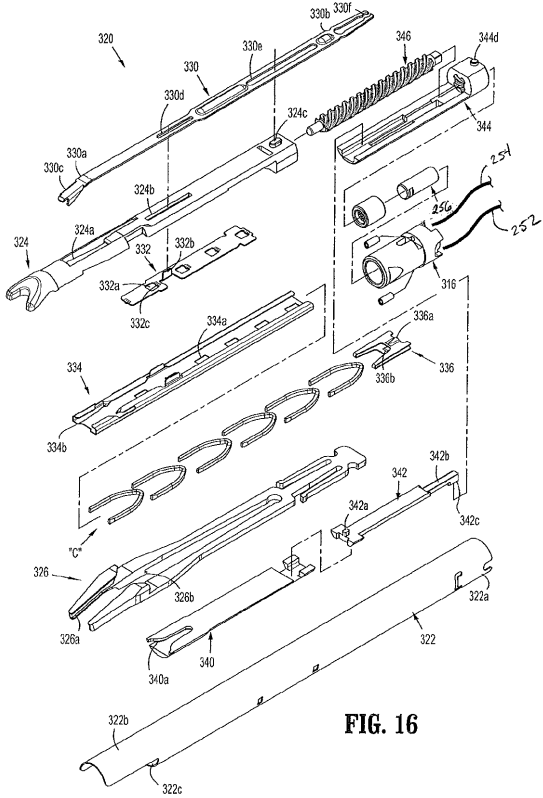


FIG. 16

【 図 1 7 】

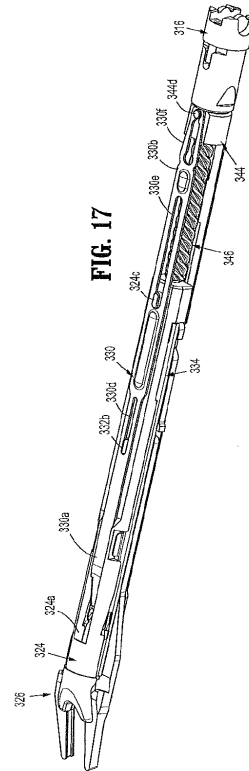


FIG. 17

【 図 1 8 】

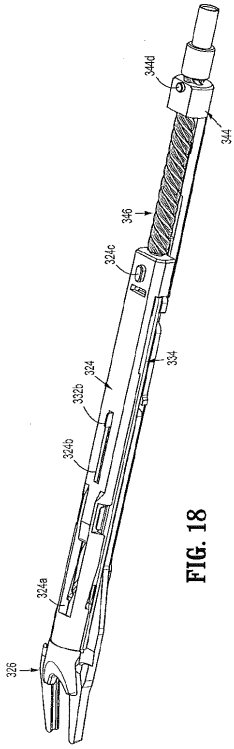


FIG. 18

【 図 1 9 】

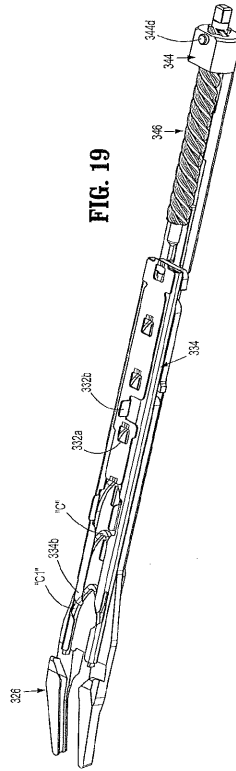


FIG. 19

【 図 2 0 】

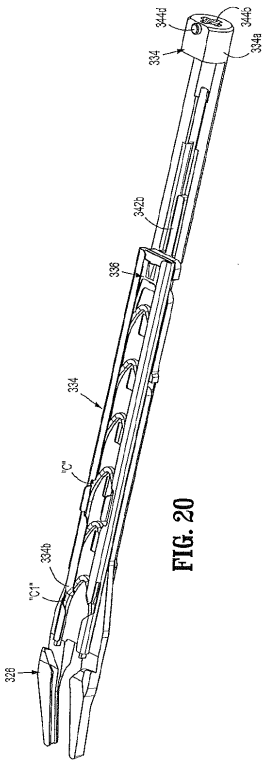


FIG. 20

【 図 2 1 】

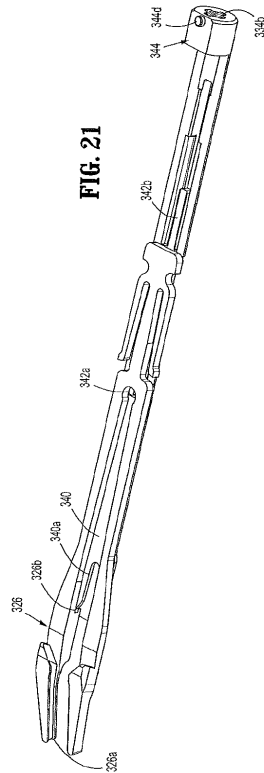


FIG. 21



【 図 2 2 】

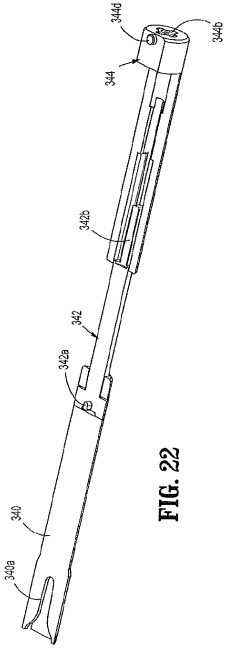


FIG. 22

【 図 2 3 】

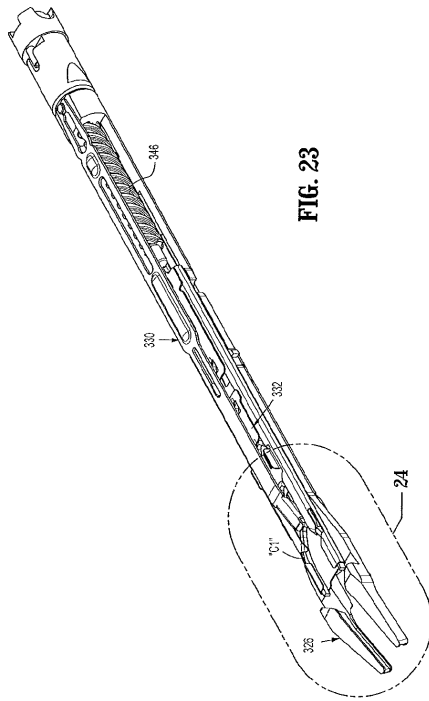


FIG. 23

【 図 2 4 】

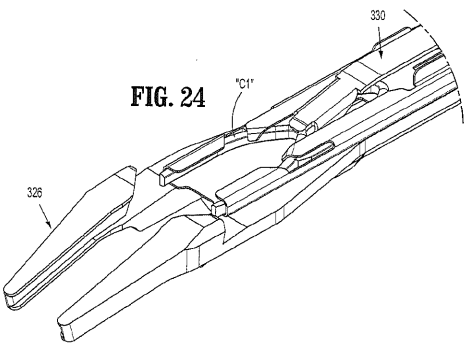


FIG. 24

【 図 2 5 】

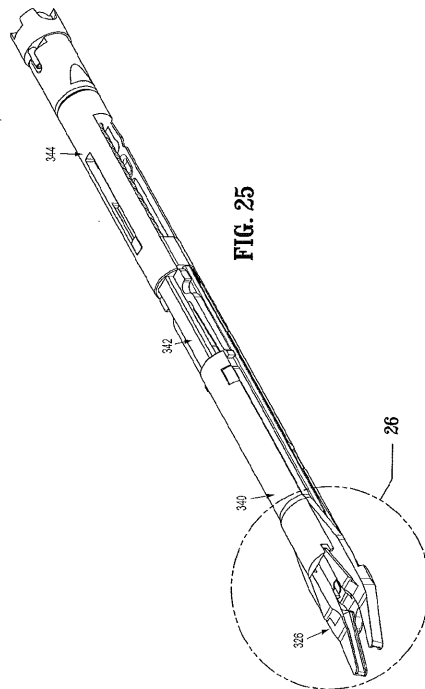


FIG. 25

【 図 2 6 】

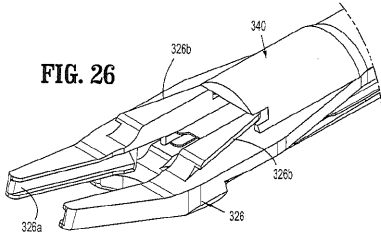


FIG. 26

【 図 2 7 】

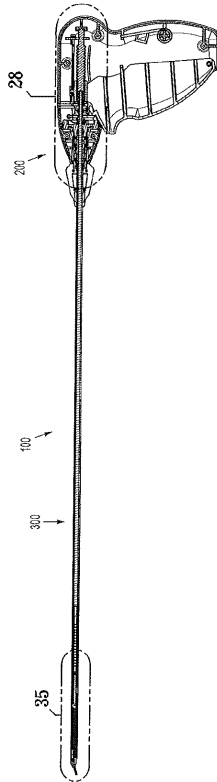


FIG. 27

【 図 2 8 】

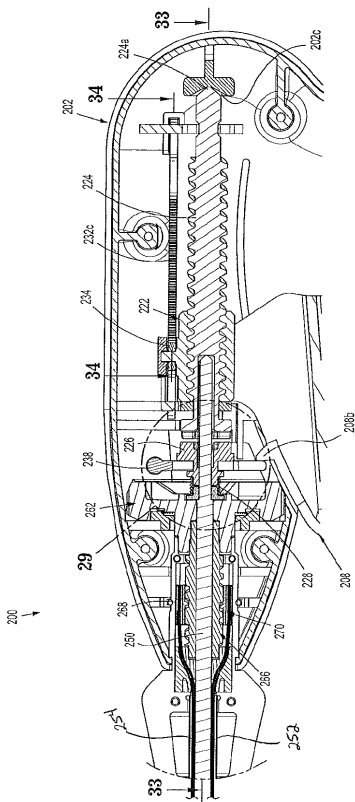


FIG. 28

【 図 2 9 】

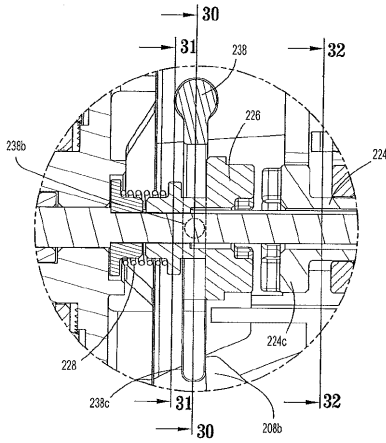


FIG. 29

【 図 3 0 】

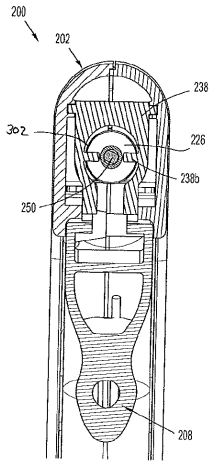


FIG. 30

【 図 3 1 】

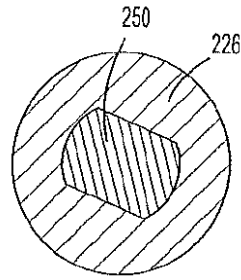


FIG. 31

【 図 3 2 】

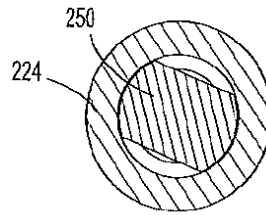


FIG. 32

【 図 3 3 】

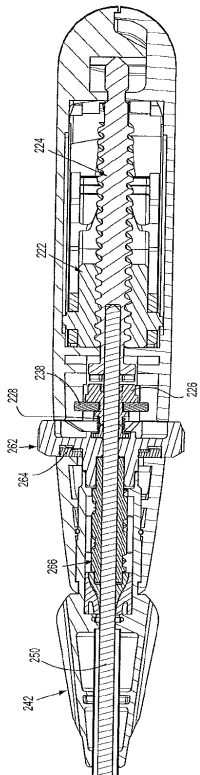


FIG. 33

【 図 3 4 】

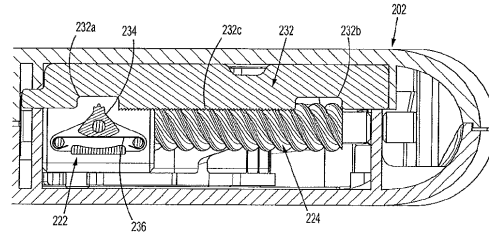


FIG. 34

【 3 5 】

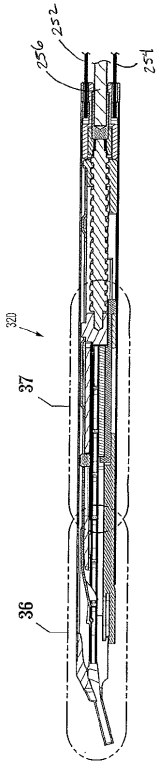


FIG. 35

【 3 6 】

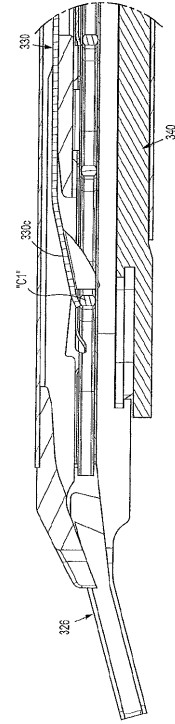


FIG. 36

【 3 7 】

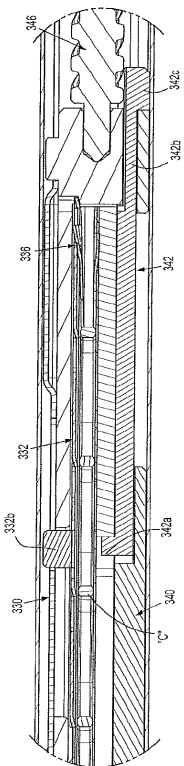


FIG. 37

【 3 8 】

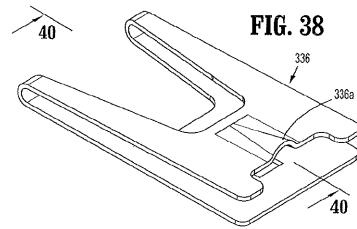


FIG. 38

【 3 9 】

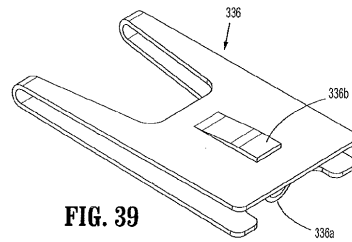


FIG. 39

【 4 0 】

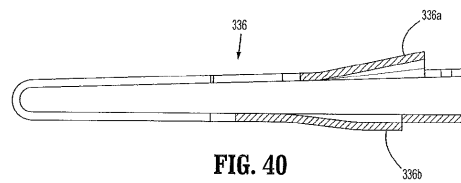


FIG. 40

【 図 4 1 】

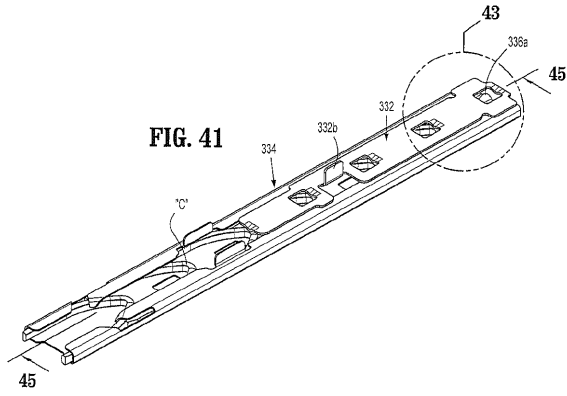


FIG. 41

【 図 4 2 】

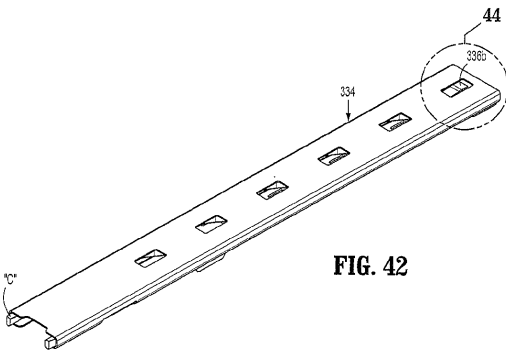


FIG. 42

【 図 4 3 】

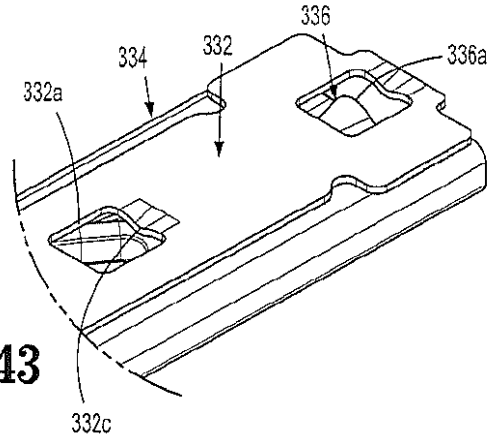


FIG. 43

【 図 4 4 】

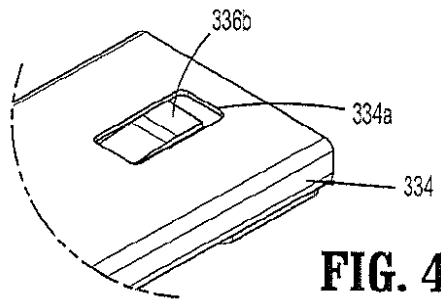


FIG. 44

【 図 4 5 】

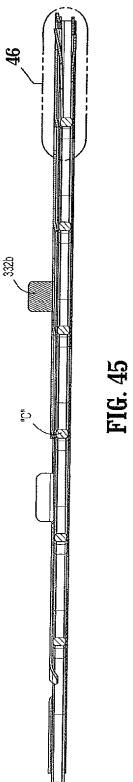


FIG. 45

【 図 4 6 】

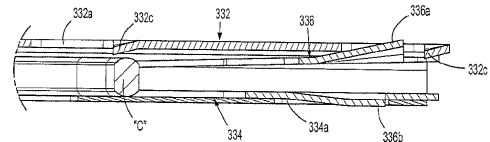


FIG. 46

【 図 4 7 】

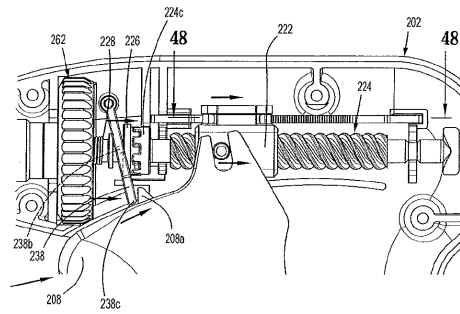


FIG. 47

【 図 4 8 】

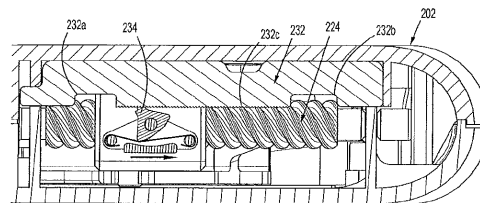


FIG. 48

【 49 】

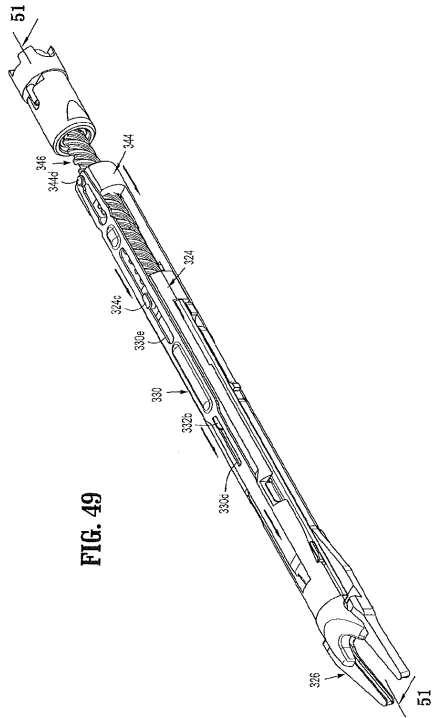


FIG. 49

【 50 】

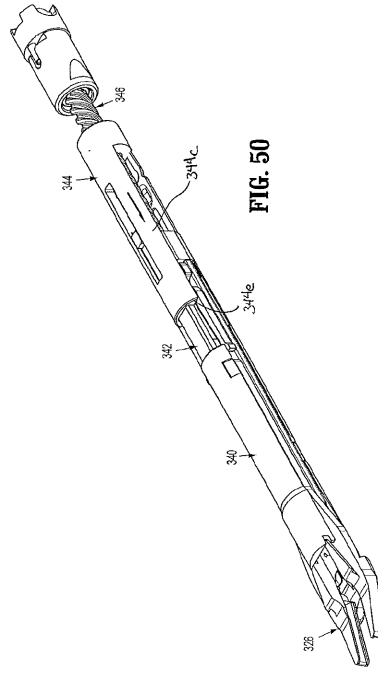


FIG. 50

【 51 】

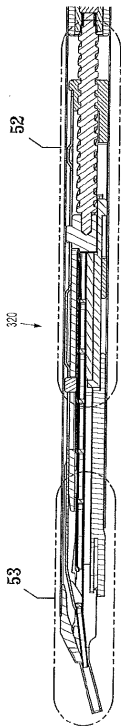


FIG. 51

【 52 】

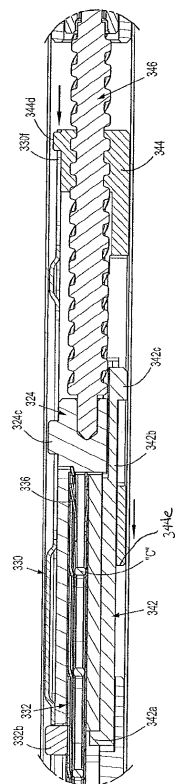


FIG. 52

【 5 3 】

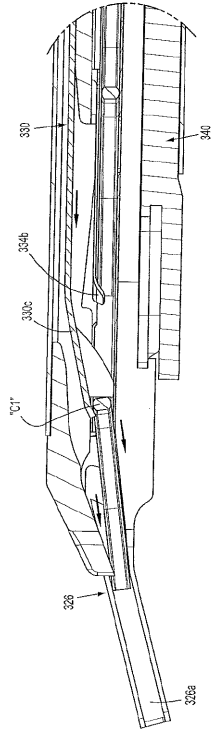


FIG. 53

【 5 4 】

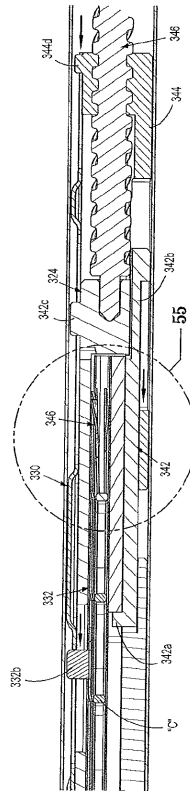


FIG. 54

【 5 5 】

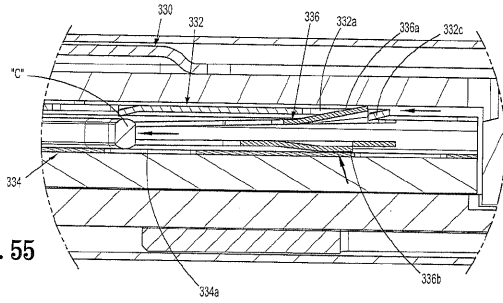


FIG. 55

【 5 6 】

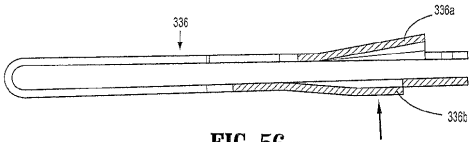


FIG. 56

【 5 7 】

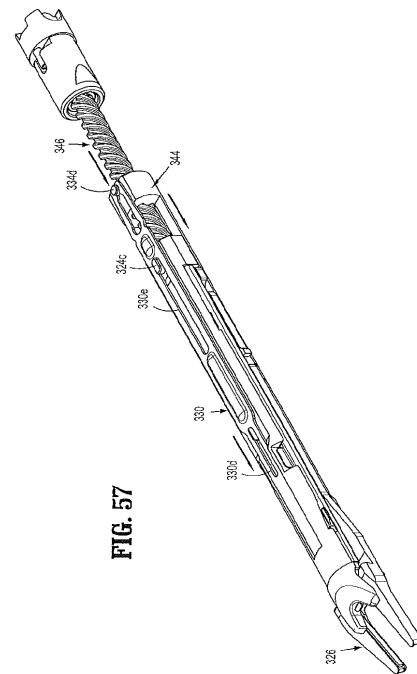


FIG. 57

【 58 】

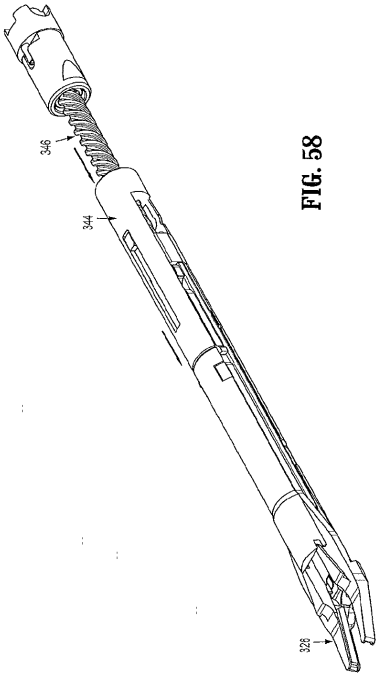


FIG. 58

【 59 】

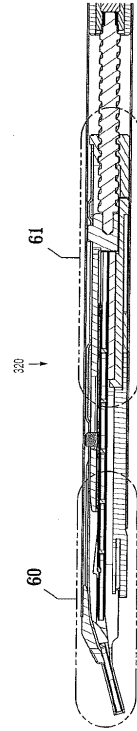


FIG. 59

【 60 】

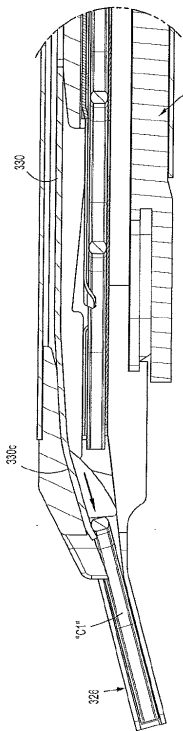


FIG. 60

【 61 】

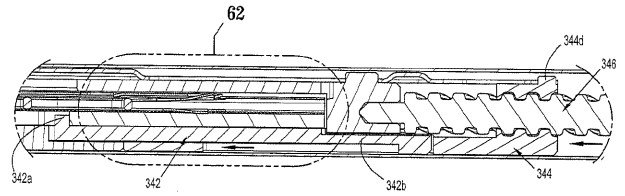


FIG. 61

【 62 】

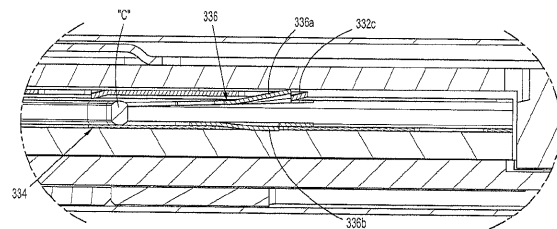


FIG. 62



【 図 6 3 】

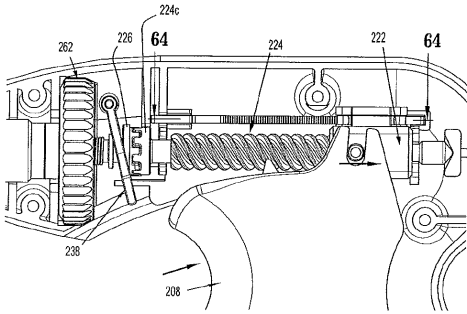


FIG. 63

【 図 6 4 】

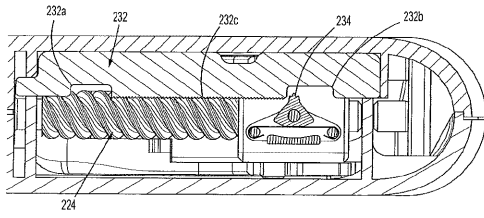


FIG. 64

【 図 6 5 】

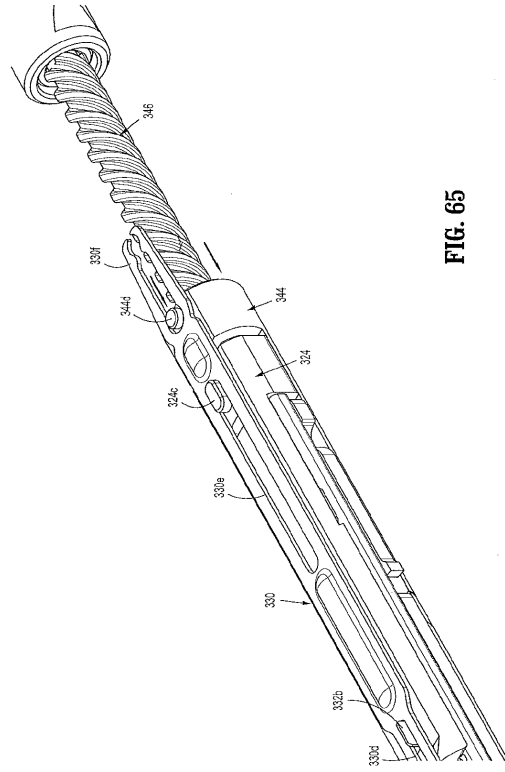


FIG. 65

【 図 6 6 】

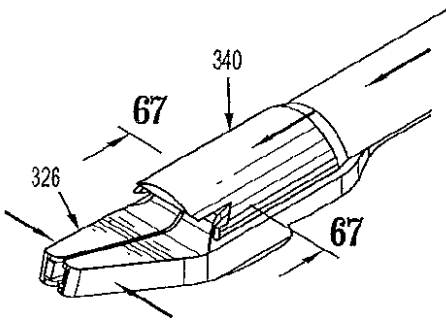


FIG. 66

【 図 6 7 】

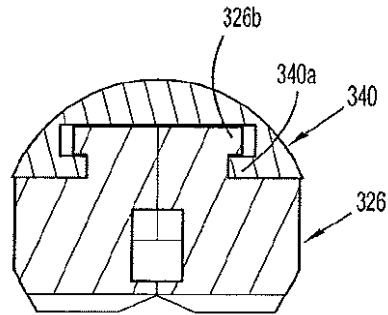


FIG. 67

【 図 6 8 】

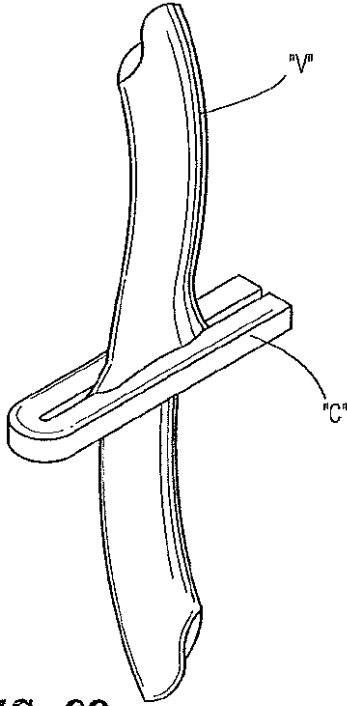


FIG. 68

【 図 6 9 】

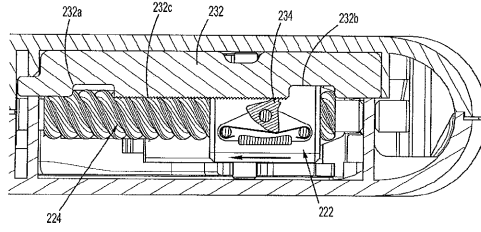


FIG. 69

【 図 7 0 】

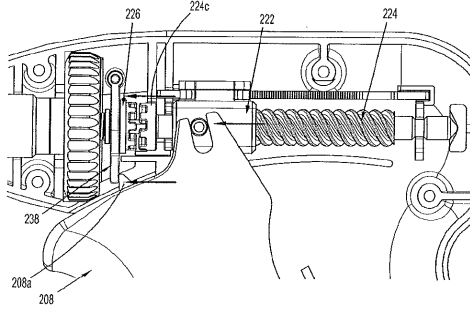


FIG. 70

专利名称(译)	关节内窥镜手术夹具		
公开(公告)号	<a href="#">JP2015119980A</a>	公开(公告)日	2015-07-02
申请号	JP2015005629	申请日	2015-01-15
[标]申请(专利权)人(译)	柯惠有限合伙公司		
申请(专利权)人(译)	Covidien公司有限合伙		
[标]发明人	ケニスエイチホイットフィールド サバエルレシー		
发明人	ケニス エイチ. ホイットフィールド サバ エル. レシー		
IPC分类号	A61B17/12		
CPC分类号	A61B17/1285 A61B17/068 A61B17/083 A61B17/105 A61B17/1222 A61B2017/003 A61B2017/00309 A61B2017/00314 A61B2017/00318 A61B2017/00323 A61B2017/00407 A61B2017/2908 A61B2017/2923		
FI分类号	A61B17/12.320 A61B17/128 A61B17/128.100		
F-TERM分类号	4C160/DD13 4C160/MM33 4C160/NN07 4C160/NN09 4C160/NN14		
优先权	61/308093 2010-02-25 US 13/004064 2011-01-11 US		
其他公开文献	JP6001699B2		
外部链接	<a href="#">Espacenet</a>		

摘要(译)

提供了一种能够关节运动的装置。手柄组件包括驱动组件；和可操作地连接到驱动组件的触发器组件；以及从手柄组件，关节运动颈部延伸的轴组件。组件310；以及支撑在关节运动颈部组件的远端的末端执行器组件320，末端执行器组件构造成在身体组织中的适当位置形成手术夹。一种将手术夹子施加到身体组织的设备100，包括：轴组件。[选型图]图1

(21) 出願番号	特願2015-5629 (P2015-5629)	(71) 出願人	507362281
(22) 出願日	平成27年1月15日 (2015.1.15)		
(62) 分割の表示	特願2011-39024 (P2011-39024) の分割		
原出願日	平成23年2月24日 (2011.2.24)		
(31) 優先権主張番号	61/308,093	(74) 代理人	100107489
(32) 優先日	平成22年2月25日 (2010.2.25)		弁理士 大塚 竹志
(33) 優先権主張国	米国 (US)	(72) 発明者	ケニス エイチ. ホイットフィールド
(31) 優先権主張番号	13/004,064		アメリカ合衆国 コネチカット 06473, ノース ヘイブン, ミドルタウン アベニュー 60
(32) 優先日	平成23年1月11日 (2011.1.11)		
(33) 優先権主張国	米国 (US)		
		(72) 発明者	サバ エル. レシー
			アメリカ合衆国 コネチカット 06430, フェアフィールド, パンジーロード 303