

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載

【部門区分】第 1 部門第 2 区分

【発行日】平成26年2月6日(2014.2.6)

【公表番号】特表2013-514827(P2013-514827A)

【公表日】平成25年5月2日(2013.5.2)

【年通号数】公開・登録公報2013-021

【出願番号】特願2012-544833(P2012-544833)

【国際特許分類】

A 6 1 B 17/00 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 17/00 3 2 0

【手続補正書】

【提出日】平成25年12月10日(2013.12.10)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

内視鏡を消化管病変に多方向および多角度で接近させて、前記消化管病変を治療するための腔内外科手術システムであって、

マルチルーメン管を備え、前記マルチルーメン管が、

前記消化管病変の観察時に使用される個別に操作可能であり関節運動可能なスコープのための少なくとも 1 つのツールチャンネルと、

前記病変の治療時に使用される少なくとも 1 つの個別に操作可能であり関節運動可能なツールのための少なくとも 1 つの追加のツールチャンネルと、

前記ツールチャンネルに対して遠位で伸張する非対称伸張可能構造と、を有し、

前記非対称伸張可能構造が、前記病変の方向へ非対称に伸張するように構成され、前記伸張中に前記病変の周囲の組織を押して、その非対称作業領域を増大し、前記治療のためにその作業領域に前記病変を容易に挿入することができるようにし、前記非対称作業領域が、前記個別に操作可能であり関節運動可能なスコープおよび前記少なくとも 1 つのツールに対して固定され、前記病変の治療を容易にする腔内外科手術システムであって、

個別に操作可能であり関節運動可能なスコープおよび前記少なくとも 1 つのツールがそれぞれ、前記作業領域内で軸方向に個別に移動可能であり、前記作業領域内で個別に回転可能であり、前記作業領域内で少なくとも一方向で個別に屈曲可能であり、

前記病変の周囲の組織を押す前記非対称伸張可能構造の部分が、前記構造の他の部分よりも前記マルチルーメン管からさらに伸張されて、前記マルチルーメン管の周囲で対称的に伸張するだけの第 2 の構造と比較したときに、前記治療のためのより大きな作業領域を提供する、腔内外科手術システム。

【請求項 2】

前記内視鏡が結腸内視鏡である、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 3】

前記非対称伸張構造が、前記治療のために前記病変を容易に安定させることができるように、固定的に前記病変を支持するための手段である、請求項 1 又は 2 に記載のシステム。

【請求項 4】

前記病変が、穿孔、組織病理、ポリープ、腫瘍、出血、憩室、または虫垂を含む、請求

項 1 ないし 3 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 5】

前記消化管が結腸である、請求項 1 ないし 4 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 6】

前記マルチルーメン管が、前記伸張および前記治療のために前記非対称伸張可能構造を前記病変に位置決めするための手段を備えて構成される、請求項 1 ないし 5 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 7】

前記少なくとも 1 つの個別に操作可能であり関節運動可能なツールが、把持鉗子、鉗、ステープラ、または解剖用器具を含む、請求項 1 ないし 6 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 8】

前記少なくとも 1 つの個別に操作可能であり関節運動可能なツールが、内視鏡ステープラである請求項 1 ないし 7 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 9】

前記非対称伸張構造が、伸張前の位置および伸張後の位置を有する軸上での 2 点を成す近位端および遠位端を有し、前記伸張後の位置が、少なくとも前記伸張前の位置と同一のままである、請求項 1 ないし 8 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 10】

前記少なくとも 1 つの個別に操作可能であり関節運動可能なツールが、ツールチャネル管と動作可能に接触し、前記ツールチャネル管が、前記ツールチャネル管の屈曲可能区域を移動させるためのエレベータ構成要素を有する、請求項 1 ないし 9 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 11】

前記少なくとも 1 つの個別に操作可能であり関節運動可能なツールが、前記作業領域内で 360 度までの角度で個別に回転可能であり、前記作業領域内で少なくとも 1 つの方向で 180 度までの角度で個別に屈曲可能である、請求項 1 ないし 10 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 12】

前記システムが、個別に操作可能であり関節運動可能なスコープと、前記少なくとも 1 つのツールとを含む、請求項 1 ないし 11 のいずれかに記載のシステム。