

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第4257029号
(P4257029)

(45) 発行日 平成21年4月22日(2009.4.22)

(24) 登録日 平成21年2月6日(2009.2.6)

(51) Int.Cl.

A 6 1 B 17/072 (2006.01)

F 1

A 6 1 B 17/10 3 1 O

請求項の数 8 (全 33 頁)

(21) 出願番号 特願2000-512464 (P2000-512464)
 (86) (22) 出願日 平成10年9月18日 (1998.9.18)
 (65) 公表番号 特表2001-517473 (P2001-517473A)
 (43) 公表日 平成13年10月9日 (2001.10.9)
 (86) 國際出願番号 PCT/US1998/019465
 (87) 國際公開番号 WO1999/015086
 (87) 國際公開日 平成11年4月1日 (1999.4.1)
 審査請求日 平成17年3月10日 (2005.3.10)
 (31) 優先権主張番号 08/935,980
 (32) 優先日 平成9年9月23日 (1997.9.23)
 (33) 優先権主張国 米国(US)

(73) 特許権者 391013302
 ユナイテッド ステイツ サージカル コ
 ーポレイション
 UNITED STATES SURGI
 CAL CORPORATION
 アメリカ合衆国 コネチカット州 068
 56 ノーウォーク グローヴナー アベ
 ニュー 150
 (74) 代理人 100107489
 弁理士 大塙 竹志
 (72) 発明者 キース エル ミーリマン
 アメリカ合衆国 コネチカット州 068
 01 ベセル メアリーウッド ロード
 5

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】外科用ステープル止め装置

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

外科用ステープル止め装置であって、

- a) ハウジング；
- b) 該ハウジングによって支持され、作動ストロークを介して可動とされる可動ハンドル；
- c) 該ハウジングから遠位方向に延びて縦方向の軸を画定し、使い捨てローディングユニットと解放自在に係合する構成の遠端を有する細長い本体；
- d) 少なくとも一部が該ハウジング内に支持され、該作動ストロークを介しての可動ハンドルの移動に応じて該ハウジング内で長手方向に移動可能に取り付けられる作動シャフト；および
- e) 係止部材およびプランジャーを含む発射閉止アセンブリーであって、該係止部材は少なくとも一部が該ハウジング内に枢動自在に取り付けられ、該プランジャーは、該係止部材を該作動シャフトの長手方向前進を妨げる第一位置から該作動シャフトの長手方向前進を許す第二位置まで枢動させるために、該係止部材と作動的に係合して直線方向に移動自在である、発射閉止アセンブリーを備え、

該プランジャーは、その上に形成されたカム部材を有し、該係止部材は、該カム部材を受けるように構成されたスロットを有し、ここで、該プランジャーは該ハウジング内での移動によって、カム動作面をスロットを画定する対向する壁のいずれかに当接させて、係止部

10

20

材を第一の位置から第二の位置への移動させる、
外科用ステープル止め装置。

【請求項 2】

前記プランジャーは、装置の使用者がアクセス可能な位置までハウジングの壁を貫いて延びる請求項 1 に記載の外科用ステープル止め装置。

【請求項 3】

前記係止部材は、スロットを形成した延長部を含み、前記プランジャーは、該プランジャーに形成されたカム動作面を含み、該カム動作面は、スロット内に受け入れられるように寸法決めされ且つ構成され、プランジャーは、係止部材を第一の位置から第二の位置へ枢動させるため、カム動作面を移動させてスロットの壁と係合させるように移動自在である、請求項 1 に記載の外科用ステープル止め装置。

10

【請求項 4】

前記係止部材と作動係合している付勢部材を更に有し、該付勢部材は、該係止部材を第一の位置まで付勢するように位置決めされた、請求項 3 に記載の外科用ステープル止め装置。

【請求項 5】

前記係止部材は、該係止部材を第二の位置に保持するするために、該係止部材と該プランジャーを解放自在に作動係合させたままにするように形作られた少なくとも一つの係止面を有する、請求項 1 に記載の外科用ステープル止め装置。

【請求項 6】

20

前記プランジャーのシャフトは、該プランジャーに形成されたテープされた、実質的に環状のカム動作部材を有し、該プランジャーは、細長い本体の長手軸線に対して実質的に垂直な方向に移動することができるようハウジング内に支持され、シャフトの一部分が、ハウジングの対向する壁を通って延び、係止部材は、カム動作部材を受け取るように形作られた前記スロットを有する近位延長部を有し、該係止部材は、その遠位端を中心に枢動自在にハウジング内に支持される、請求項 1 に記載の外科用ステープル止め装置。

【請求項 7】

係止部材が、係止面を有し、該係止面は、係止部材が作動シャフトの長手方向の前進を妨げるため第一の位置にあるときに、作動シャフトに形成された当接面に係合するように位置決めされる、請求項 1 に記載の外科用ステープル止め装置。

30

【請求項 8】

係止部材が係合部材を更に有し、前記作動シャフトが、肩部を有し、係合部材は、作動シャフトがハウジング内を近位方向に移動しないようにするため作動シャフトが第一の位置にあるときに、肩部に係合するように位置決めされる、請求項 7 に記載の外科用ステープル止め装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、外科用ステープル止め装置に関し、より詳しくは、身体組織に複数の外科用ファスナーを順次適用し、ファスナーによって綴じられた組織を選択的に切開する内視鏡外科用ステープル止め装置に用いるための関節運動機構に関する。

40

【0002】

【従来の技術】

まず組織を対向するジョー構造の間に掴みまたはクランプ止めし、次に組織を外科用ファスナーで接合する外科装置が当該技術で知られている。或る器具では、ファスナーで接合した組織を切断するナイフが設けられる。ファスナーは、典型的には、外科用ステープルの形態であるが、二部品ポリマー製ファスナーを利用しても良い。

【0003】

この目的のための器具は二つの細長い部材を含むのが良く、二つの部材はそれぞれが組織を捕捉またはクランプ止めするのに用いられる。典型的には、これら部材の一方は、少な

50

くとも横二列に配列された複数のステープルを収容したステープルカートリッジを支持し、他方の部材は、ステープルがステープルカートリッジから押し出されるときにステープルの脚部を形成するための表面を画定するアンビルを有する。一般的には、ステープル止め作業は、ステープルカートリッジの中を長手方向に移動するカムバーによって行われ、カムバーは、ステープルをステープルカートリッジから順次排出するようにステープルプッシャーに作用する。ナイフがステープル列の間を移動して、ステープル止めされた組織をステープル列の間で長手方向に切断し及び／又は切開するのが良い。この種の器具は、例えば、米国特許第3079606号及び同第3490675号に開示されている。

【0004】

これらより後に米国特許第3499591号に開示されたステープル止め装置は、二重のステープル列を切開部の両側に付ける。これは、使い捨てローディングユニットを用いて行われ、このユニットでは、カム部材が、二組の交互配置されたステープル支持溝の間の細長い案内路を通って移動する。ステープル押し出し部材が支持溝内に位置し、且つ、使い捨てローディングユニットのステープルカートリッジからステープルを排出すべく長手方向に動くカム部材が押し出し部材に接触するように位置決めされる。この種類のステープル止め装置の他の例が、米国特許第4429695号及び同第5065929号に開示されている。

【0005】

上に挙げた器具の各々は、外科医が手術部位に直接手でアクセスする従来の外科方法で用いられるように設計されたものである。しかし、内視鏡または腹腔鏡を使用する方法では、外科手術は、小さい切開部あるいは、皮膚の小さい入口傷に挿入された細いカニューレを通して行われる。内視鏡及び／又は腹腔鏡を使用する外科方法の特定の要望に対応するために、内視鏡外科用ステープル止め装置が開発され、例えば、米国特許第5040715号（グリーン等）、同第5307976号（オルソン等）、同第5312023号（グリーン等）、同第5318221号（グリーン等）、同第5326013号（グリーン等）及び同第5332142号（ロビンソン等）に開示されている。

【0006】

【発明が解決すべき課題】

本出願の譲受人であるU.S.サージカルは、数年来、内視鏡ステープル止め器具、例えばMultiFire ENDO GIA*30及びMultiFire ENDO GIA*60として製造し、販売してきた。これらの器具は、著しい臨床的な利益をもたらした。それにもかかわらず、例えば、製造のコストおよび複雑さを減少させることによって、改良を行うことが可能である。

【0007】

現在の腹腔鏡直線ステープル止め装置は、寸法が一種類のみの使い捨てローディングユニット（U.S.サージカル）及びステープルカートリッジ（エシコン、Ethicon）とともに使用するように構成されている。例えば、長さが30mm、45mm及び60mmであるステープルの平行な列を付けるための個々の直線ステープル止め装置が、現在、入手できる。かくして、通常の手術中、外科医に、種々の異なるステープル止め器具を单一の腹腔鏡外科方法を行うために利用することを要求することがある。このような場合、腹腔鏡外科方法と関連した時間、複雑さ及び全体コストを増大させる。加えて、多数のステープル止め装置寸法を設計し製造する場合、単一の多目的ステープル止め装置を作る場合と比べて、コストがより増大する。

【0008】

腹腔鏡及び／又は内視鏡外科方法と関連した全体コストを低減させるために、種々の異なる寸法のローディングユニットを採用する、上記のような手術方法中に使用するための外科装置を提供することはきわめて有益であろう。また、寸法が異なり、又は、ステープル止め、クリップ止め、切断及び／又は関節運動のような目的が異なる使い捨てローディングユニットを用いて、前記装置が多数の仕事を行うことができれば、きわめて有益であろう。

10

20

30

40

50

【 0 0 0 9 】

現行の器具を改良あるいは修正する際、他の入手可能な製品、例えばエシコン社が製造し販売する内視鏡ステープル止め器具と比較して、MultiFire ENDO GIA *30及び60の器具の重要な利益をいささかも犠牲にしないことが強く望まれる。例えば、そのような改良は、器具の各火入れごとに新しいナイフの刃を提供する利益があるべきであり、また、手術チームが使い捨てローディングユニットを取外すことを選択しない限り或いは選択するまで、使い捨てローディングユニットはステープル止め器具内に確実に保持される利益があるべきである。これらの利点は、歴史的に、U.S. サージカルの器具には認められ、エシコンの器具には認められなかった。

【 0 0 1 0 】

10

【課題を解決するための手段】

本発明の開示によれば、身体組織に複数の外科用ファスナーを順次適用し、同時に組織を切開するための外科用ステープル止め装置を提供する。外科用ステープル止め装置は、直線長さが30mm乃至60mmのステープル列を有する使い捨てローディングユニットを受け入れるようになっている。外科用ステープル止め装置は、関節運動式および非関節運動式使い捨てローディングユニットを受け入れるようにもなっている。

【 0 0 1 1 】

20

外科用ステープル止め装置は、可動ハンドルおよび静止ハンドルを有するハンドルアセンブリーを含む。可動ハンドルは、組織をクランプ止めするために作動ストロークにわたって移動でき、使い捨てローディングユニットからステープルを排出する。細長い本体は、ハンドルアセンブリーから遠位方向に延び、且つ長手方向軸線を画定する。歯付きラックを有する作動シャフトが、つめ機構によって可動ハンドルと作動的に関連する。作動シャフトの遠位端は、使い捨てローディングユニット内に位置した軸線方向駆動アセンブリーに作動的に係合する遠位端を有する制御棒に連結される。

【 0 0 1 2 】

ステープル止め装置は関節運動レバーを有する関節運動機構を含み、関節運動レバーは、段付きカム動作用チャンネルを有するカム部材と作動的に係合する。カム部材は並進部材と係合し、該並進部材は、段付きカム動作用チャンネル内に受け入れられるように寸法決めされたピンを含み、その結果、レバーの枢動により並進部材の直線運動を生じさせる。第一関節運動リンクは、並進部材に係合する近位端と、使い捨てローディングユニット内に位置決めされた第二関節運動リンクに係合する遠位端とを含む。並進部材の直線運動により、関節運動リンクの直線運動を生じさせて、使い捨てローディングユニットの工具アセンブリーの関節運動を生じさせる。

30

【 0 0 1 3 】

外科用ステープル止め装置はまた、好ましくは、該装置の細長い本体に固着された使い捨てローディングユニットの型式を感知する感知機構を含む。感知機構は、細長い本体に固着された使い捨てローディングユニットに係合すべく細長い本体内に配置された感知器管を含む。感知器管に連結された感知シリンダーが、関節運動レバーの移動を防止すべく第一位置で関節運動機構に係合するように形成されたタブ部分を有する係止リングに係合する。関節運動式使い捨てローディングユニットがステープル止め装置の細長い本体に固着されているとき、係止リングは感知シリンダーによって第二位置に移動させられ、タブ部分を関節運動機構から取り外して、関節運動レバーの移動を可能にする。それに対して、非関節運動式使い捨てローディングユニットは、該関節運動レバーの係止を解くことはない。

40

【 0 0 1 4 】**【実施例】**

以下、添付の図面を参照して、本発明にもとづく内視鏡を使用する外科用ステープル止め装置の好ましい実施形態を詳細に説明する。なお、図面中、同一または類似の要素は同じ参照番号で示す。

【 0 0 1 5 】

50

図面中および以下の説明において、「近位」とは、従来どおり、ステープル止め装置のオペレータに最も近い端を指す。また、「遠位」とは、ステープル止め装置のオペレータに最も遠い端を指す。

【0016】

図1-3は、本発明にもとづく外科用ステープル止め装置の一実施形態を示しもので、全体が参考番号10で示されている。簡単に述べれば、外科用ステープル止め装置10は、ハンドルアセンブリー12および細長い本体14を含む。使い捨てローディングユニットすなわちD L U 16が細長い本体14の遠位端に解放自在に固着される。使い捨てローディングユニットは、複数の外科用ステープルを収容したカートリッジアセンブリ18および該カートリッジアセンブリ18に対して移動自在に固定されたアンビルアセンブリー20を有する工具アセンブリー17を含む。使い捨てローディングユニット16は、長さが約30mmないし約60mmの直線のステープル列を適用するように構成されている。本発明は、例えば45mmなど他の長さの直線のステープル列を有する使い捨てローディングユニットにも適用可能である。ハンドルアセンブリー12は、静止ハンドル部材22、可動ハンドル部材24、およびバレル部分26を含む。好ましくは、回転可能な部材28がバレル部分26の前端に取り付けられ、ハンドルアセンブリー12に対する細長い本体14の回転を容易にする。また好ましくは、関節運動レバー30も回転可能なノブ28に隣接してバレル部分26の前方端に取り付けられ、工具アセンブリー17の関節運動を容易にする。一対の引き込みノブ32がバレル部分26に沿って移動自在に配設され、以下に詳細に説明するように、外科用ステープル止め装置10を引き込み位置に戻す。

10

【0017】

図4を参照して、ハンドルアセンブリー12は、好ましくはハンドルアセンブリー12の静止ハンドル部材22及びバレル部分26を形成する成形ハウジング半部36aおよび36bで形成されたハウジング36を含む(図1参照)。可動ハンドル部材24は、ハウジング半部36aおよび36bの間で枢動ピン28を中心に枢動自在に支持されている。好ましくはねじリスプリングである付勢部材40が、可動ハンドル24を付勢して静止ハンドル22から遠ざける。作動シャフト46が、ハウジング36のバレル部分26内で支持され、歯付きラック48を含む。横方向に延びる翼部43aおよび43bを備えたラック係合フィンガー43を有する駆動つめ42が、可動ハンドル24の一端に枢動ピンを中心に枢動自在に取り付けられている。同じく好ましくはねじリスプリングである付勢部材50が、駆動つめ42の係合フィンガー43を作動シャフト46の歯付きラック48に向けて付勢するように位置決めされている。可動ハンドル24は枢動自在で、駆動つめ42の係合フィンガー43を動かして作動シャフト46の歯付きラック48と接触させ、作動シャフト29を遠位方向へ直線的に前進させる。作動シャフト46の前方端は、制御棒52の近端49を回転自在に受けており、それによって、作動シャフト46の直線前進に対応して制御棒52を直線前進させる。ラック係合部材55を有する係止つめ54が、ハウジング36内に枢動ピン57を中心に枢動自在に取り付けられており、同じく好ましくはねじリスプリングである付勢部材56によって歯付きラック48に向って付勢されている。係止つめ54の係合部材55は、作動シャフト46を長手方向に固定された位置に保持するため歯付きラック48と係合するように移動できる。

20

30

【0018】

一对の引き込みノブ32を含む(図1参照)引き込み機構58が、連結棒60によって作動シャフト46の近端に連結されている。連結棒60は、引き込みノブ32を受けるための左右の係合部分62aおよび62bおよび作動シャフト46にその近端に隣接して形成された一对の長手方向のスロット34a内で並進するように寸法決めされ且つ構成された中央部分62cを含む。解放板64が、作動シャフト46と作動的に関連しており、引き込みノブ32の手動操作に応じて作動シャフト46に対して移動するように取り付けられている。一对の間隔を隔てたピン66が、作動シャフト46の側面から外方に延び、解放板64に形成された一对の傾斜カムスロット68に係合する。引き込みノブ32が後方移動すると、ピン66は、解放板64を作動シャフト46および歯付きラック48に対して

40

50

下方に解放し、解放板 6 4 の底部分が歯付きラック 4 8 の下に延びて、駆動つめ 4 2 の係合フィンガー 4 3 を歯付きラック 4 8 との係合から外すことができる。解放板 6 4 の近端には、連結棒 6 0 の中央部分 6 2 c を収容するための横方向のスロット 7 0 が形成されており、引き込みノブ 3 2 が後方に引かれて作動シャフト 4 6 を引き込み、したがって制御棒 5 2 を後方に引込むとき、連結棒 6 0 の長手方向の並進に順応する細長いスロット 3 4 (図 1 参照) がハンドルアセンブリー 1 2 のバレル部 2 6 に画定される。作動シャフト 4 6 は、スプリング 7 2 によって近位方向に付勢され、該スプリングは、一端がコネクタ 7 4 を介して連結棒部分 6 2 に、また他端が作動シャフト 4 6 上の柱 7 6 に固定されている。

【0019】

10

図 5 を参照して、ハンドルアセンブリー 1 2 は、発射閉止アセンブリー 8 0 を含み、該発射閉止アセンブリー 8 0 は、プランジャー 8 2 および枢動自在の係止部材 8 3 を含む。プランジャー 8 2 は、付勢スプリング 8 4 によって中央位置へ付勢され、環状のテーパカム動作面 8 5 を含む。プランジャー 8 2 の各端部は、静止ハンドル 2 2 の上端に隣接してハウジング 3 6 を貫いて(図 1 参照) 延びている。枢動自在の係止部材 8 3 は、その遠端が枢動ピン 8 6 を中心にハウジング半部 3 6 a と 3 6 b との間に枢動自在に取り付けられ、また、係正面 8 8 およびスロット 8 9 を形成した近位延長部 9 0 を含む。係止部材 8 3 は、スプリング 9 2 によって反時計回りに付勢され、シャフト 4 6 の前進およびそれに続くステープル止め装置の発射を防止するため係正面 8 8 を、作動シャフト 4 6 の遠端に当接する位置へ移動させる。環状のテーパカム動作面 8 5 は、近位延長部 9 0 のテーパスロット 8 9 内に延びている。プランジャー 8 2 が、付勢スプリング 8 4 の付勢に抗して横方向にいずれかの方向に移動すると、テーパカム動作面 8 5 を動かしてテーパスロット 8 9 の側壁と係合させ、図 4 において係止部材 8 3 を枢動ピン 8 6 を中心に時計回りに枢動させて、ロック面 8 8 を作動シャフト 4 6 の前進、したがってステープル止め装置の発射を可能にする位置へ移動させる。ロック面 8 8 は、凹部 8 7 によってこの位置に保持され、凹部はカム動作面 8 5 のテーパ - 尖端を受けて係止部材 8 3 を反時計回りの位置に係止する。発射閉止アセンブリー 8 0 の操作は、以下でさらに説明する。

20

【0020】

第 4、6 および 7 図を参照して、ハンドル機構 1 2 は、また、逆止めクラッチ機構を含み、該逆止めクラッチ機構は、第一のシャフト 9 6 に回転自在に取り付けられた第一のギア 9 4、第二のシャフト 1 0 0 に取り付けられた第二のギア 9 8、およびハウジング 3 6 内に滑動自在に取り付けられた滑動板 1 0 2 (図 6 および 7) を含む。滑動板 1 0 2 は、係止つめの枢動ピン 5 7 を中心に滑動自在に位置決めされるように寸法決めされ且つ構成された細長いスロット 1 0 4、第二のギア 9 8 の歯と噛み合うように構成されたギア板 1 0 6、およびカム面 1 0 8 を含む。引き込み位置では、滑動板 1 0 2 のカム面 1 0 8 は、係止つめ 5 4 と係合して、該係止つめ 5 4 が歯付きラック 4 8 と係合するのを防止する。作動シャフト 4 6 は、該作動シャフト 4 6 の移動中該作動シャフト 4 6 の第一のギア 9 4 と係合するように位置決めされた近位組のギア歯 1 1 0 b から隔てられた遠位組のギア歯 1 1 0 a を含む。可動ハンドル 2 4 を枢動ピン 3 8 を中心に枢動させて作動シャフト 4 6 を前進させると、作動シャフト 4 6 の遠位のギア歯 1 1 0 a は、第一のギア 9 4 および第一のシャフト 9 6 と噛み合ってそれらを回転させる。第一のシャフト 9 6 は、スプリングクラッチアセンブリーによって第二のシャフト 1 0 0 に連結され、第一シャフト 9 6 の回転が第二シャフト 1 0 0 の回転を引き起こす。第二シャフト 1 0 0 の回転が、ギア板 1 0 6 と係合する第二のギア 9 8 の回転を引き起こし、その結果、滑動板 1 0 2 の直線前進を生じさせる。滑動板 1 0 2 の直線前進は、細長いスロット 1 0 4 の長さに制限される。滑動板をスロット 1 0 4 の長さだけ前進させたとき、カム面 1 0 8 は、係止つめ 5 4 を解放し、それによって係止つめ 5 4 を移動させて歯付きラック 4 8 と係合させる。作動シャフト 4 6 の前進が続くと、ついにはギア歯 1 1 0 b を移動させてギア板 1 0 6 と係合させる。しかし、滑動板 1 0 2 は、位置が長手方向に固定されているため、スプリングクラッチは強制的に解放され、したがって作動シャフト 4 6 が遠位方向に前進し続けることを可能に

30

40

50

する。

【0021】

作動シャフト46が(上に述べたように引き込みノブ34を近位方向に引いて)引き込み位置に戻されると、ギア歯110bは、第一のギア94と係合して第二のギア98を逆方向に回転させ、滑動部材102をハウジング36内に近位方向に引き込む。滑動部材102の近位方向への移動は、係止つめ54と歯付きラック48の間の係合に先立ってカム面108を係止つめ54へ前進させ、該係止つめ54を、作動シャフト46の引き込みを可能にする位置へ付勢する。

【0022】

第4図を参照して、ハンドルアセンブリー12は、ハウジング半部36aと36bの間で支持される枢動部材114を中心にハウジング36内に枢動自在に取り付けられた緊急戻りボタン112を含む。戻りボタン112は、バレル部分26の近端に配置された外部配置の部材116を含む。部材116は、枢動部材114を中心に移動できて、係止つめ54の近端と係合してステーブル止め装置10の発射行程中ラック係合部材55を歯付きラック48との係合から外し、作動シャフト46の引き込みを可能にする。上に述べたように、作動シャフト46の前進のクランプ止め部分の間、滑動板102は、つめ54をラック48との係合から外し、それによって作動シャフト46を引き込むのに戻りボタン112の作動は必要ない。

【0023】

図8は、細長い本体14とハンドルアセンブリー12の相互接続を示す。図8-10を参考して、ハウジング36は、好ましくは成形半部28aおよび28bで形成される回転部材28の近端に形成された環状リブ118を受け入れるように構成された環状チャンネル117を含む。環状チャンネル117および環状リブ118は、回転部材28とハウジング36の間の相対回転を可能にするものである。内側ハウジング122は、外側ケーシング124内に受け入れられるように寸法決めされ、内部ボア126(図8)を含み、該ボアは、内側ハウジングを貫ぬいて延び、且つ第一の関節運動リンク123および制御棒52を滑動自在に受け入れるように寸法決めされる。ハウジング122およびケーシング124の近端は、各々が、それぞれ一対の径方向に対向した開口130および128を含み、これらの開口は、回転部材28の遠端上に形成された径方向の突起132を受け入れるように寸法決めされる。突起132および開口128および130は、回転部材28および細長い本体14を互に關して長手方向にまた回転自在に固定する。したがって、ハンドルアセンブリー12に対する回転ノブ28の回転により、細長い本体14をハンドルアセンブリー12に対して回転させる。

【0024】

関節運動機構120は、回転自在な部材28上に支持され、そして関節運動レバー30、カム部材136、並進部材138、および第一の関節運動リンク123を含む(図9)。関節運動レバー30は、回転部材28から外方に延び、また好ましくはそれと一体に形成された枢動部材140を中心に枢動自在に取り付けられる。突起142がカム部材136との係合のために、関節運動レバー30から下方に延びている。

【0025】

一時的に図11および12を参照して、カム部材136は、ハウジング144を含み、該ハウジングは、その片側を通って延びる細長いスロット146とその反対側に形成された段付きカム動作面148を有する。カム動作面148の各段は、ステーブル止め装置10の関節運動の特定の角度に対応している。図には5段示されているが、段数は、これよりも多くてもあるいは少なくともよい。細長いスロット146は、関節運動レバー30に形成された突起142を受けるように構成される。ハウジング144は、遠端の段付き部分150および近位の段付き部分152を含む。近位の段付き部分152は、凹部154を含む。

【0026】

再び図8-10を参照し、また図13-15も参照して、並進部材138は、回転部材2

10

20

30

40

50

8の内壁に沿って形成された溝158内に滑動自在に受け入れられるように構成された複数の峰部156を含む。該峰部156と該溝158の係合によって、回転部材28と並進部材138の相対回転を防止するとともにそれらの相対直線運動を許す。並進部材138の遠端は、アーム160を含み、該アームは、関節運動リンク123の近端から延びるフィンガー164を受け入れるように構成された開口162を含む(図10a参照)。例えばテフロンなどの非研磨性材料でつくられたハウジング168を有するピン166は、並進部材138に固定され、且つ段付きカム動作面148内に受けられるように寸法決めされている。

【0027】

組み立てられた状態では、カム部材136の近位および遠位の段付き部分150および152は、回転部材28に形成されたフランジ170および172の下に位置決めされて、カム部材136をステープル止め装置10の長手方向軸線に対して横方向の移動に制限する。関節運動レバー30を枢動部材140を中心に枢動させると、カム部材136は、回転部材28上を横方向に動かされて段付きカム動作面148をピン166に対して横方向に移動させ、ピン166を強制的に段付きカム面148に沿って近位方向および遠位方向に移動させる。ピン166は、並進部材138に固定して取り付けられているため、並進部材138も近位方向および遠位方向に動かされ、それに対応して第一の作動リンク123を近位方向および遠位方向へ移動させることになる。

【0028】

第8-10および16図を参照して、使い捨てローディングユニットの感知機構が、ステープル止め装置10内で細長い本体14からハンドラーセンブリー12内へ延びている。感知機構は、細長い本体14のボア26内に滑動自在に支持された感知器官176を含む。感知器官176の遠端は、細長い本体14の遠端に向けて配置され、感知器官176の近端は、一対のこぶ180によって感知シリンダー174の遠端内に固定されている。感知器リンク182の遠端は、感知器シリンダー178の近端に固定されている。感知器リンク182(図8aおよび8c参照)は、枢動自在な係止部材83のカム動作面83aに係合する球根状端部184を有する。使い捨てローディングユニット(図示せず)が細長い本体14の遠端に挿入されるとき、使い捨てローディングユニットは、感知器官176の遠端177に係合し、感知器官176を近位方向に駆動し、それによって感知器シリンダー178および感知器リンク182を近位方向に駆動する。感知器リンク182が近位方向に移動することにより、感知器リンク182の球根状端部184をカム面83aの遠位方向へ移動させ、それによって係止部材83をスプリング92の作用でステープル止め装置10の発射を可能にする位置から阻止位置まで枢動させる。この阻止位置では、阻止部材83は、作動シャフト46に係合してステープル止め装置10の発射を防止するよう位置決めされる。感知器リンク182および係止部材83は、使い捨てローディングユニットが細長い本体14に固定された後では、まず発射閉止アセンブリー80を操作しない限り外科用ステープル止め装置10の発射が妨げられるように機能する。リンク182の近位方向への移動によって、係止部材83を図5に示す位置へ移動させることは理解されよう。

【0029】

再び図9-12を参照して、カム部材136は凹部154を含む。凹部154内に受け入れられるように構成されたこぶ部分186を有する係止リング184は、制御タブ部分188と近位フランジ部分190の間で感知器シリンダー178の回りに位置決めされる。フランジ部分190と係止リング184の間に配置されたスプリング192は、係止リングを感知器シリンダー178の回りで遠位方向に付勢する。延長挿入尖端193を有する関節運動式の使い捨てローディングユニット16bがステープル止め装置10の細長い本体14の遠端内に挿入されるとき、挿入尖端193がタブ部分188を近位方向に動かして係止リング184と係合させ、係止リング184及びこぶ186をカム部材136の凹部154の近位方向に付勢する(図12b参照)。こぶ186が凹部154の近位方向に位置決めされると、カム部材136は、横方向に自由に移動してステープル止め装置10

10

20

30

40

50

の関節運動を行うことができる。非関節運動式の使い捨てローディングユニットは、長い挿入尖端をもたない(図12a参照)。したがって、非関節運動式の使い捨てローディングユニットが細長い本体14内に挿入されるとき、感知器シリンダー178は、こぶ186を凹部154から移動させるに十分な距離近位方向に引き込められない。したがって、カム部材136は、凹部154内に位置決めされた係止リング184のこぶ186によって横方向に移動するのを妨げられ、関節運動レバー30は、その中央位置に係止される。

【0030】

図16-18を参照して、細長い本体14の遠端は、使い捨てローディングユニットの細長い本体14内への挿入中作動される制御棒ロック機構190を含む。制御棒ロック機構190は、スプリング194によって遠位方向に付勢されたブロック板192を含み、また傾斜カム面195を有する近位フィンガー189を含む。半円形の係合部材196は、スプリング197によって横方向制御棒52に向って付勢されている。制御棒52は、係合部材196を受け入れるように構成された環状凹部199を含む。ブロック板192は、係合部材196から隔てられた遠位位置から係合部材196の背後に位置した近位位置まで移動できる。近位位置では、係合部材196は、ブロック板192との係合によって凹部199から付勢されるのを妨げられている。以下に詳細に説明するように使い捨てローディングユニット16が細長い本体14の遠端に挿入される間(図1参照)、ブロック板192のカム面195は、使い捨てローディングユニットを回転させて細長い本体14と係合させ板192を近位位置へ付勢すると、使い捨てローディングユニット16のこぶ254(図30)によって係合される。凹部199内に配置される係合部材196がブロック板192によって凹部内に保持され、こぶ254は、カム面195に係合して組み立て中制御棒52の長手方向の移動を防止する。使い捨てローディングユニット16が細長い本体14に対して正しく配置されるとき、使い捨てローディングユニット16の近端のこぶ254はカム面195から外れ、スプリング194はブロック板192をその遠位位置へ戻し、したがって制御棒52のその後の長手方向移動を可能にする。使い捨てローディングユニットのこぶがカム面195から外れると、耳に聞こえるクリック音が生じて、使い捨てローディングユニット16が細長い本体14に正しく装着されたことを示すことは理解されよう。

【0031】

図19および20を参照して、使い捨てローディングユニット16は、本体部分14の遠端に解放自在に係合するようになった近位ハウジング部分200を含む(図1)。取り付けアセンブリー202は、ハウジング部分200の遠端に枢動自在に固定され、また、工具アセンブリー17の近端を受け入れるように構成され、それによって、ハウジング部分200の長手方向軸線と垂直な軸線を中心とする取り付けアセンブリー202の枢動は、工具アセンブリー17の関節運動を行なわせる。

【0032】

図21-26を参照して、工具アセンブリー17は、好ましくはアンビルアセンブリー20およびカートリッジアセンブリー18を含む。アンビルアセンブリー20は、複数のステープル変形用空所206(図22)を有するアンビル部分204と該アンビル部分204の上端面に固着されたカバー板208(図24)を含み、アンビル部分とカバー板との間に空所210を画定する。カバー板208は、ステープル止め装置10のクランプ止めおよび発射の間に組織をはさむのを防ぐために設けられる。空所210は、軸方向の駆動アセンブリー212の遠端を受け入れるように構成される(図27参照)。長手方向のスロット214が、アンビル部分204を通って延びて軸方向の駆動アセンブリー212の保持フランジ284をアンビル空所210に通すのを容易にする。アンビル部分204に形成されたカム面209は、組織198のクランプ止めを容易にするため軸方向の駆動アセンブリー212に係合するように位置決めされている。アンビル部分204に形成された一対の枢動部材211は、開位置とクランプ止め位置の間でアンビル部分を案内するためにキャリヤ216に形成されたスロット213内に位置決めされる。一対の安定化部材215が、キャリヤ216に形成されたそれぞれの肩部217に係合して、カム面20

10

20

30

40

50

9が変形されるときアンビル部分204がステークルカートリッジ220に対して軸方向に滑動するのを防止する。

【0033】

カートリッジアセンブリー18は、細長い支持チャンネル218を画定するキャリヤ216を含む。細長い支持チャンネル218は、ステークルカートリッジ220を受け入れるように寸法決めされ且つ構成される。ステークルカートリッジ220および細長い支持チャンネル218に沿って形成されたタブ222およびスロット224は、ステークルカートリッジ220を支持チャンネル218内に保持する機能を果たす。ステークルカートリッジ220に形成された一対の支持ストラット223は、支持チャンネル218内でステークルカートリッジ220をさらに安定させるために、キャリヤ216の側壁に当たるよう10に位置決めされる。

【0034】

ステークルカートリッジ220は、複数のファスナー226およびプッシュヤー228を受ける保持スロット225を含む。複数の間隔を隔てた長手方向のスロット230が、ステークルカートリッジ220を通って延び、作動そり234の直立カムウェッジ232を収容する。中央の長手方向のスロット282が、ステークルカートリッジ220の全長に沿って延び、ナイフの刃280の通過を容易にする。外科用ステークル止め装置10の操作中、作動そり234は、ステークルカートリッジ220の長手方向のスロット230の中を並進し、カムウェッジ232を前進させてプッシュヤー228と順次接触させ、該プッシュヤー228をスロット224内で垂直方向に並進させ、ファスナー226をスロット224からアンビルアセンブリー20のステークル変形用空所206へ付勢する。20

【0035】

図27および28を参照して、取り付けアセンブリー202は、上側および下側取り付け部分236および238を含む。各取り付け部分は、その各側部に、キャリヤ216の近端をそれに固定するためのねじ山付きボルト242(図21参照)を受け入れるように寸法決めされたねじ山付きボアを有する。一対の中央配置の枢動部材244(図21参照)が、ハウジング部分200の遠端に係合する一対のカプリング部材246を介して上側取り付け部分と下側取り付け部分の間に延びている。カプリング部材246は、その各々が、ハウジング部分200の近端に形成された溝250内に受け入れられるように構成されて取り付けアセンブリー202およびハウジングハウジング部分200をそれに対して長手方向に固定された位置に保持する噛み合い近位部分248を含む。30

【0036】

使い捨てローディングユニット16のハウジング部分200は、外側ケーシング251内に収容された上側ハウジング半体250および下側ハウジング半体252を含む。ハウジング半体250の近端は、細長い本体14および挿入尖端193と解放自在に係合する係合こぶ254を含む。該こぶ254は、本体14の遠端とともに差し込み式カプリングを形成する。これについては、以下でさらに詳細に説明する。ハウジング半体250および252は、軸方向駆動アセンブリー212を滑動自在に受け入れるチャンネル252を画定する。第二の関節運動リンク256は、ハウジング半体250および252の間に形成されたスロット258内に滑動自在に配置されるように寸法決めされる。一対の吹き出し板254が、工具アセンブリー17の関節運動の間駆動アセンブリー212の外方膨らみを防ぐために軸方向駆動アセンブリー212の遠端に隣接したハウジング部分200の遠端に隣接して位置決めされる。40

【0037】

図29-39を参照して、第二の関節運動リンク256は、少なくとも一枚の細長い金属板を含む。好ましくは、二枚以上の金属板がリンク256を形成するように積み重ねられる。関節運動リンク256の近端は、第一の関節運動リンク123(図9参照)に係合するように構成されたフック部分258を含み、遠端は、取り付けアセンブリー202に形成された突起262に係合するように寸法決めされたループ260を含む。突起262は、枢動ピン244から横方向にずらされており、第二の関節運動リンク256の直線移動50

により、取り付けアセンブリー 202 を枢動ピン 244 を中心に枢動させ、工具アセンブリー 17 を関節運動する。

【0038】

図 31 - 34 を参照して、軸方向駆動アセンブリー 212 は、遠位作動ヘッド 268 および近位係合部 270 を有する細長い駆動ビーム 266 を含む。駆動ビーム 266 は、材料の一枚のシートまたは好ましくは多数の積み重ねられたシートからつくることができる。係合部 270 は、駆動部材 272 に形成された一対の保持スロット 272a および 272b と取り付け係合するように寸法決めされ且つ構成された一対の係合フィンガー 270a および 270b を含む。駆動部材 272 は、使い捨てローディングユニット 16 の近端が外科用ステープル止め装置 10 の細長い本体 14 と係合したときに制御棒 52 (図 35 参照) の遠端 276 を受け入れるように構成された近端ポートホール 274 を含む。10

【0039】

駆動ビーム 266 の遠端は、ナイフの刃 280 を支持する垂直支持ストラット 278 およびステープル止めの間作動そり 234 の中央部分と係合する当接面 28 によって画定される。面 283 の基部の面 285 は、ステープルカートリッジ 220 の底に沿って滑動自在に配置された支持部材 287 を受け入れるように構成されている。ナイフの刃 280 は、ステープル止めされた身体組織の列の間を切開するために、ステープルカートリッジ 220 (図 30) の中央の長手方向のスロット 282 を通して作動そり 234 の背後で僅かに並進するように配置される。保持フランジ 284 は、垂直のストラット 278 から遠位方向に突出し、円筒状のカムローラー 286 をその遠端で支持する。カムローラー 286 は、アンビル本体 204 のカム面 209 と係合してアンビル部分 204 を身体組織に対してクランプ止めするように寸法決めされ且つ構成される。20

【0040】

図 36 - 39 も参照して、係止装置 288 が、枢動ピン 290 を中心に駆動部材 270 に枢動自在に固定されている。係止装置 288 は、チャンネル 296 を画定する一対の細長いグライド 292 および 294 を含む。ウェブ 298 が、グライド 292 および 294 の上面の一部分を接合し、そして駆動部材 270 の遠位位置で駆動ビーム 266 に形成された細長いスロット 298 内に嵌まるように構成され且つ寸法決めされる。水平カム 300 および 302 が、それぞれグライド 292 および 294 から延び、下方ハウ징半体 252 の内面に沿って収容されている。図 42 に最もよく示されるように、ねじリスプリング 304 が、駆動部材 270 に隣接して配置され、係止装置 288 の水平カム 300 および 302 と係合して、通常は係止装置 288 を下方ハウ징半体 252 に向って棚部 310 上へ下方に付勢する。係止装置 288 は、軸方向駆動アセンブリー 212 とともにハウ징部分 200 を通って並進する。係止装置 288 の操作を以下に説明する。30

操作の手順

図 40 - 44 を参照して、ステープル止め器具 10 を使用するときには、まず使い捨てローディングユニット 16 を細長い本体 14 の遠端に固定する。上に述べたように、ステープル止め器具 10 は、関節運動式および非関節運動式で約 300mm から約 60mm の間の直線のステープル列を有する使い捨てローディングユニットとともに使用することができる。使い捨てローディングユニット 16 を細長い本体 14 に固定するためには、制御棒 52 の遠端 276 を使い捨てローディングユニット 16 の挿入尖端 193 内に挿入し、挿入尖端 193 を図 41 の矢印「A」で示す方向に細長い本体 14 の遠端内へ長手方向に滑り込ませ、第二の関節運動リンク 256 のフック部分 258 が細長い本体 314 のチャンネル 310 内部で滑動するようにする。こぶ 254 を、各々細長い本体 14 のそれぞれのチャンネル (図示せず) に整合させる。フック部分 258 がチャンネル 310 の遠位の壁 312 と係合すると、使い捨てローディングユニット 16 を図 41 - 44 に矢印「B」で示す方向に回転させ、第二の関節運動リンク 256 のフック部分 258 を移動させて第一の関節運動リンク 123 のゆび 164 と係合させる。こぶ 254 は、また、本体 14 の環状チャンネル 314 内部で差し込み式カプリングを形成する。ローディングユニット 16 の回転中、こぶ 254 は、ブロック板 192 のカム面 195 (図 41) と係合し、まず板4050

192を図41および43に矢印「C」で示す方向に移動させて係合部材196を制御棒52の凹部199内に係止して、使い捨てローディングユニット16の取り付け中に制御棒52が長手方向に動くのを防ぐ。回転の最終段階では、こぶ254がカム面195との係合から外され、ブロック板192が係合部材196の背後から図42および44の矢印「D」で示す方向に移動できるようにして、再び制御棒52の長手方向の移動を可能にする。

【0041】

図43および43aを参照して、挿入尖端193が感知器官176の遠端に係合しているときには、使い捨てローディングユニットの感知機構が作動される。挿入尖端193は感知器官176に係合して、感知器官176を図43の矢印「E」で示す方向に近位方向に移動させる。すでに説明したように、感知器官176の近位方向への移動は、感知器シリンドラー178および感知器リンク182の図43aの矢印「E」で示す方向の近位方向移動を行なわせ、係止部材83を作動シャフト46の移動を、ブロックしない位置からブロックする位置へと図43の矢印「Y」で示すように反時計回りに枢動させる。

10

【0042】

図46-49を参照して、使い捨てローディングユニットをステープル止め装置10に取り付けたら、工具アセンブリー17を組織320の回りに配置することができる(図45)。組織をアンビルアセンブリー20とカートリッジアセンブリー18の間でクランプするために、静止ハンドル24を、ねじリスプリング40の付勢に抗して図46の矢印「E」で示す方向に動かし、駆動つめ42を移動させて作動シャフト46の肩部322と係合させる。肩部322と駆動つめ46との係合によって作動シャフト46を前進させ、したがって制御棒52を遠位方向に前進させる。制御棒52は、その遠端が駆動ビーム266を含む軸方向の駆動アセンブリー212(図48)に連結されており、したがって、制御棒52の遠位方向の移動によって駆動ビーム266を図48および49に矢印「F」で示す遠位方向に移動させ、カムローラー286を動かしてアンビル部分204のカム面209と係合させ、アンビル部分204を図49に矢印「G」で示す方向に付勢させる。可動ハンドル24の完全な一行程で作動シャフト46が約15mm前進するが、これが最初の行程中組織をクランプするには十分であるがステープルを発射するには十分でない距離であることは理解されよう。

20

【0043】

30

逆止めクラッチ機構に関してすでに説明したように、可動ハンドル24の最初の(クランプ止め)行程の間、滑動板102(図46)は、係止つめ54が歯付きラック24に係合するのを防止する。ハンドル24を解放した後作動シャフト46をその長手方向の位置に維持するために、係合部材324(図47)が係止部材83に設けられて作動シャフト46の肩部326に係合させ且つシャフト46をその長手方向の位置に保持する(図47参照)。可動ハンドル24を解放すると、ねじリスプリング40がハンドル24を静止ハンドル22から隔てられた位置に戻すので駆動つめ42をラック48上を移動する。この位置で、駆動つめ42は付勢されて歯付きラック48と係合し、作動シャフト46をその長手方向の固定位置に保持する。

【0044】

40

ステープルを発射するためには、可動ハンドル24を再び作動するすなわち他の一行程動かす。すでに説明したように、ステープル止め装置10は、約30mmから約60mmの間の直線のステープル列を有する使い捨てローディングユニットを受け入れることができる。可動ハンドル24の各行程で、好ましくは作動シャフト46を15mm前進させ、組織をクランプ止めするためには一行程が必要であるため、ステープルを発射するためには可動ハンドルは($n + 1$)行程作動させなければならない。ただし、 n は、ステープル止め装置10に取り付けられた使い捨てローディングユニット内の直線のステープル列の長さを15mmで割って得られた商である。

【0045】

図50を参照して、ステープルを発射可能にするためには、まず発射閉止アセンブリー8

50

0(図4)を作動して係止面88をそのブロック位置(図47)から非ブロック位置へ移動させなければならない。これは、プランジャー82を押し下げ、カム動作面85を動かして係止部材83のスロット89の側壁と係合させ、該係止部材83を図50に矢印「G」で示す方向に枢動させることによって行われる(図5も参照のこと)。その後は、可動ハンドル24を作動して作動シャフト46を適当な行程数だけ前進させ、それによって制御棒52および駆動ビーム266を図51に矢印「H」で示す遠位方向に動かし、作動そり234をステーブルカートリッジ220を通して前進させてステーブルの排出を行うことができる。可動ハンドル54の最初のすなわちクランプ止め行程の後(第二の行程中に)、スライド102は係止つめ54上を通り、ねじリスプリング56が係止つめ54を図50に矢印「I」で示す方向に動かして歯付きラック48と係合させ、作動シャフト46をその長手方向の位置に保持することは理解されよう。
10

【0046】

図53を参照して、ステーブルを発射した後に作動シャフト46を、したがって制御棒52および駆動部材266を引き込むためには、引き込みノブ32(図1参照)を近位方向に引いてピン66がリリース板64を歯48上方で図53に矢印「J」で示す方向に動かし、駆動つめ42を歯48との係合から外れるようにする。上に述べたように、駆動つめ42が歯48との係合から外された後は、戻り止めクラッチ機構に対して、係止つめ54は、滑動102によって歯付きラック48(図示せず)との係合から外されるように付勢されて矢印「L」で示す近位方向に動かされる。

【0047】

図54を参照して、ステーブル止め装置の発射に先立って、すなわち係止つめが歯付きラック48と現に係合しているときに作動シャフトを引き込むためには、緊急戻りボタン112を図54に矢印「Z」で示す方向に押して、係止つめ54を歯付きラック48との係合から外す。駆動つめ52をラック48から解放するためには、すでに説明したように、引き込みノブ32(図1)も同時に後方に引かなければならない。

【0048】

図55-66を参照して、関節運動式の使い捨てローディングユニットを細長い本体14に固定し、関節運動レバー30を図55に矢印「M」で示す方向に枢動させたとき、カム部材136は突起142(図10)によって、回転ノブ28のフランジ170と172の間で矢印「N」で示す方向に横方向に動かされる。並進部材138は、並進部材138に固定されている峰部156(図13)によって回転するのを防止されているため、ピン166は、強制的に段付きカム面148に沿って動かされる。ピン166の移動により、並進部材138を図55および56に矢印「P」で示す方向に移動させ、第一の関節運動リンク123を遠位方向に前進させることになる。第一の関節運動リンク123の遠端は、取り付けアセンブリー202の突起262に連結された第二の関節運動リンク256(図42)の近端に係合しており、第二のリンク256を図57に矢印「Q」で示す方向に前進させる。突起262は、枢動部材244から横方向にずらされているため、第二の関節運動リンク256の遠位方向の前進により、取り付けアセンブリー202および工具アセンブリー17を図57および58に矢印「R」で示す方向に枢動させる。図59において、回転部材28を回転させて、細長い本体14をその長手方向軸線を中心に回転させることができ、工具アセンブリー17が関節運動されることを理解されよう。
30
40

【0049】

図60-61は、工具アセンブリー17の上に述べたのとは反対方向での関節運動を示す。第二の関節運動リンク256を関節運動レバー30を図55で見て反時計回りに回転させることによって引き込むとき、ピン66は、強制的に段付きカム面148に沿って近位方向に動かされ、並進部材138および第一の関節運動リンク123を近位方向に動かす。第一の関節運動リンク123の近位方向への移動により、第二の関節運動リンクを図58に矢印「S」で示す近位方向へ動かし、工具アセンブリー17を図61に矢印「T」で示す時計回り方向に回転させる。

【0050】

10

20

30

40

50

図12を参照して、ピン166(図9)が隣接する段部分340の間で移動すると、工具アセンブリー17の関節運動角度は、22.5度となる。カム動作面148は、5つの段部分340を含んでいる。第三の段部分は、非関節運動式工具アセンブリーに対応し、第一および第五の段部分は、工具アセンブリー17の45度の関節運動に対応する。各段部分は、平坦で、ピン166が係合しているときには関節運動レバー30が固定位置に保持される。

【0051】

次に図37、39、62、および63を参照して、閉止操作の順序を詳細に説明する。図39では、閉止装置288は、発射前の位置にあり、水平のカム300および302は、下方ハウジング半体252の側壁に形成された突起330の上端にのっている(図37)。
この位置では、係止装置288は、下方ハウジング半体252の底面に形成された突起332との整合からずれて持ち上げられ、ウェブ298は、駆動ビーム266内に画定された棚344と長手方向に並置される。この構成により、使い捨てローディングユニット16を使用不能にするように係止装置288を作動することなく、外科医が位置を満足するまでアンビル20(図38)を開かせて、ステープル止めされるべき組織に位置決めし直すことができる。

10

【0052】

図62に示すように、駆動ビーム266の遠位方向への移動によって、係止装置288は、突起330(図示せず)から外れ、突起332から遠位にあるスプリング304によって基部の下方ハウジング半体252と係合するように付勢される。係止装置288は、装置の発射操作中、この形態にとどまる。

20

【0053】

駆動ビーム266を図62に矢印「U」で示す方向に引き込むとき、係止装置288は、突起330の下を通過して突起332の上方にのるようになり、最後には係止装置288の最遠端が突起332に近づく。スプリング304は、係止装置288を付勢して突起332と並置整合させ、使い捨てローディングユニットを効果的に使用不能にする。装置を再作動させようと試みても、制御棒52が係止装置288の近端面に当接し、該面は枢動ピン242の回りにモーメントを与えるように対角方向に傾斜され、係止装置288の288の遠端は、回転付勢されて突起332と接触する。また、図63に矢印「W」で示す遠位に向かう力が常時働いているため、係止装置に与えられるモーメントは増大し、係止装置は、突起332に当接して、制御棒52の遠位方向への移動を禁止する。

30

【0054】

再び図41-44を参照して、使用不能とされるいは係止された使い捨てローディングユニットは、該使い捨てローディングユニット16を図41、42、および44に矢印「B」で示す方向と反対の方向に回転させることによって、細長い本体14の遠端から取り外し、第二の関節運動リンク256のフック部分258を第一の関節運動リンク123のフィンガー164との係合から外し、またこぶ254を細長い本体14のチャンネル314内部との係合から外すことができる。回転させた後は、使い捨てローディングユニット16を、図41に矢印「A」で示す方向と反対の方向に滑動させれば、本体14を使い捨てローディングユニット16から外すことができる。その後は、上に述べたようにして他の関節運動式および/または非関節運動式使い捨てローディングユニットを細長い本体の遠端に固定させれば、さらに外科用ステープル止めおよび/または切断作業をつづけることができる。上に述べたように、各使い捨てローディングユニットは、約30mmから約60mmの間で異なる直線のステープル列を含むものとすることができる。

40

【0055】

上に開示した実施形態にさまざまな変更あるいは修正を行うことは理解されよう。例えば、ステープル止め装置は、ステープルを適用するのに使用する必要はなく、当業者には公知の二部分ファスナーを適用するために使用することもできる。さらに、直線のステープルまたはファスナー列の長さは、特定の外科手術の要件を満たすように修正することができる。そして、作動シャフトの一行程の長さおよび/または使い捨てローデ

50

イングユニット内の直線のステープルおよび／またはファスナー列の長さは、それに応じて変化させることができる。したがって、上の説明は、本発明を限定するものではなく、好ましい実施形態を例示するためのものであると理解されるべきである。当業者には、記載の特許請求の範囲およびその精神から逸脱することなく他の修正または変更を行うことも可能であろう。

【図面の簡単な説明】

【図1】 本発明にもとづく外科用ステープル止め装置の好ましい一実施形態の斜視図である。

【図2】 図1に示す外科用装置の平面図である。

【図3】 図1に示す外科用装置の側面図である。

10

【図4】 図1に示す外科用装置のハンドルアセンブリーの分解斜視図である。

【図5】 図4に示す発射閉止機構の一部分の断面図である。

【図6】 外科用装置の逆止めクラッチ機構のスライド板の斜視図である。

【図7】 図1に示す逆止めクラッチ機構の拡大斜視図である。

【図8】 図1に示す外科用ステープル止め装置の使い捨てローディングユニットを取り外した非作動位置での断面図である。

【図9】 図1に示す外科用ステープル止め装置の回転部材、関節運動機構、および細長い本体の部品を分解した斜視図である。

【図10】 図8で示した区域を詳細に示す拡大図である。

【図10a】 図1に示す外科用装置の関節運動機構の関節運動部材および細長い本体の近端を示す斜視図である。

20

【図10b】 図8に示した区域を詳細に示す拡大断面図である。

【図10c】 図8の10c-10c線に沿った断面図である。

【図11】 図1に示す外科用ステープル止め装置の関節運動機構のカム部材の斜視図である。

【図12】 図1に示す外科用ステープル止め装置の関節運動機構のカム部材の平面図である。

【図12a】 図1に示す外科用ステープル止め装置用の関節運動式の使い捨てローディングユニットの斜視図である。

【図12b】 図1に示す外科用ステープル止め装置用の非関節運動式の使い捨てローディングユニットの斜視図である。

30

【図13】 図10の13-13線に沿って切った断面図である。

【図14】 図10の14-14線に沿って切った断面図である。

【図15】 図10の15-15線に沿って切った断面図である。

【図16】 図8に示した区域を詳細に示す拡大図である。

【図17】 図1に示す外科用ステープル止め装置のプロック板の側部斜視図である。

【図18】 図1に示す外科用ステープル止め装置のプロック板の上部斜視図である。

【図19】 図1に示す外科用ステープル止め装置用の使い捨てローディングユニットの斜視図である。

【図20】 図1に示す外科用ステープル止め装置用の使い捨てローディングユニットの他の斜視図である。

40

【図21】 図1に示す外科用ステープル止め装置の工具アセンブリーの分解斜視図である。

【図22】 アンビルアセンブリの遠端の拡大斜視図であり、複数のステープル変形用空所を示す図である。

【図23】 図1に示す外科用ステープル止め装置のステープルカートリッジの遠端の拡大斜視図である。

【図24】 図23の24-24線に沿って切った側断面図である。

【図25】 図21に示すステープルカートリッジの下部斜視図である。

【図26】 図21に示す作動そり、プッシャー、およびファスナーの拡大斜視図である

50

。

【図27】 図19に示す使い捨てローディングユニットの近位ハウジング部分および取り付けアセンブリーの拡大分解斜視図である。

【図28】 近位ハウジング部分の遠端部分に取り付けられた図19に示す使い捨てローディングユニットの取り付けアセンブリーの拡大斜視図である。

【図29】 上方ハウジング半体を取り外した図29に示す使い捨てローディングユニットの近位ハウジング部分および取り付けアセンブリーの拡大斜視図である。

【図30】 上方ハウジング半体を取り外した図29に示す使い捨てローディングユニットの近位ハウジング部分および取り付けアセンブリーの斜視図である。

【図31】 軸方向駆動アセンブリーの分解斜視図である。 10

【図32】 図31に示す軸方向駆動アセンブリーの拡大分解斜視図である。

【図33】 図31に示す軸方向駆動アセンブリーの近端の係止装置を含む拡大斜視図である。

【図34】 図31に示す軸方向駆動アセンブリーの遠端の拡大斜視図である。

【図35】 図1に示すステープル止め装置の細長い本体の遠端の拡大斜視図である。

【図36】 図33に示す係止装置の拡大斜視図である。

【図37】 図27に示す使い捨てローディングユニットの近位ハウジング部分の下方ハウジング半体の拡大斜視図である。

【図38】 図20に示す使い捨てローディングユニットの側断面図である。

【図39】 図38に示した区域を詳細に示す拡大図である。 20

【図40】 図19に示す使い捨てローディングユニットを細長い本体から取り外した図1に示す外科用ステープル止め装置の斜視図である。

【図41】 図1に示す外科用ステープル止め装置の細長い本体への取り付け時の図19の使い捨てローディングユニットを示す拡大斜視図である。

【図42】 図1に示す外科用ステープル止め装置の細長い本体への取り付け時の図19の使い捨てローディングユニットを示す他の拡大斜視図である。

【図43】 図41の43-43線に沿って切った断面図である。

【図44】 図41の44-44線に沿って切った断面図である。

【図45】 組織がアンビルとクランプアセンブリーの間に配置された図1の使い捨てローディングユニットの遠端を示す側断面図である。 30

【図46】 可動ハンドルが作動位置にあるハンドルアセンブリーの側断面図である。

【図47】 図46に示した区域を詳細に示す拡大図である。

【図48】 制御棒が部分的に前進したときの図19の使い捨てローディングユニットの近端および図1の外科用ステープル止め装置の細長い本体の遠端を示す断面図である。

【図49】 クランプ止めされた位置にある組織の回りに配置された図1のステープル止め装置の工具アセンブリーの断面図である。

【図50】 装置のクランプ止め行程中の図1のステープル止め装置のハンドルアセンブリーの断面図である。

【図51】 装置の発射時の図1に示すステープル止め装置の工具アセンブリーの遠端の側断面図である。 40

【図52】 装置の発射後の図1に示すステープル止め装置の工具アセンブリーの遠端の側断面図である。

【図53】 作動シャフトの引き込み時の装置のハンドルアセンブリーの側断面図である。

。

【図54】 緊急解除ボタンの作動時のステープル止め装置のハンドルアセンブリーの側断面図である。

【図55】 外科用ステープル止め装置の関節運動機構の平面図である。

【図56】 図1に示す外科用ステープル止め装置の関節運動機構および回転部材の側断面図である。

【図57】 ステープル止め装置の関節運動時の細長い本体の遠端、取り付けアセンブリ 50

一、および工具アセンブリーの近端の平面図である。

【図58】工具アセンブリーの関節運動時の外科用ステープル止め装置の斜視図である。

【図59】工具アセンブリーの関節運動および回転時の外科用ステープル止め装置の斜視図である。

【図60】関節運動前の中間時の使い捨てローディングユニットの遠端の平面図である。

【図61】ステープル止め装置の関節運動時の細長い本体の遠端、取り付けアセンブリー、および工具アセンブリーの近端の平面図である。

【図62】係止装置の引き戻し時の使い捨てローディングユニットの一部分の部分断面図である。 10

【図63】係止装置が係止された位置にあるときの使い捨てローディングユニットの一部分の部分断面図である。

【図1】

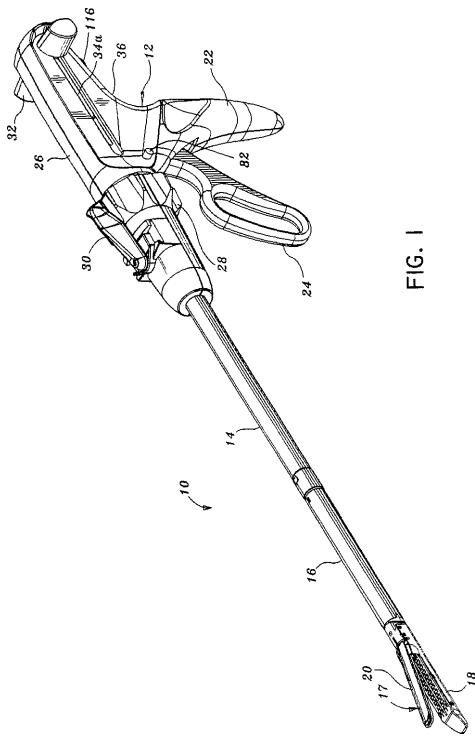


FIG. 1

【図2】

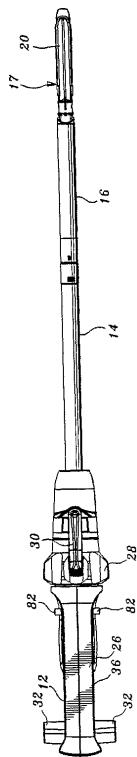


FIG. 2

【図3】

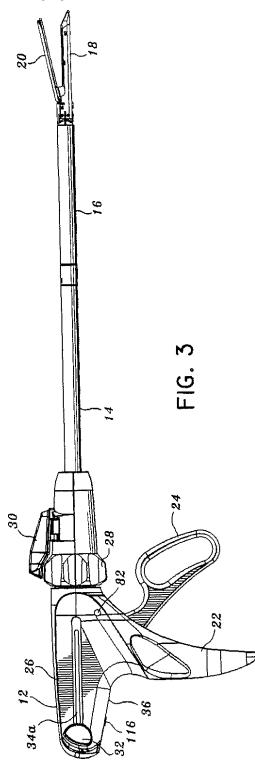


FIG. 3

【 図 4 】

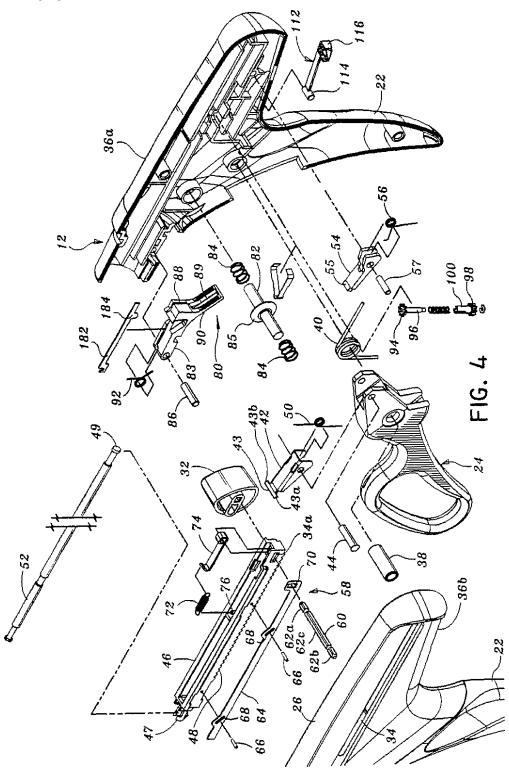


FIG. 4

【図5】

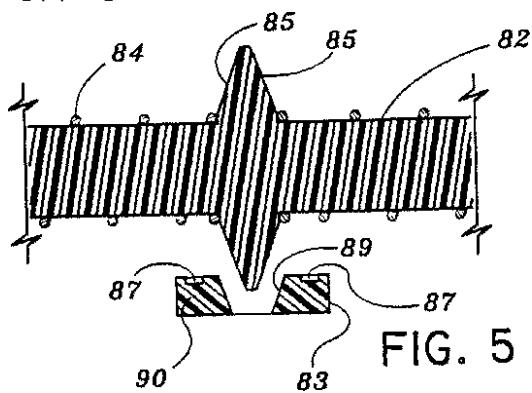


FIG. 5

【図7】

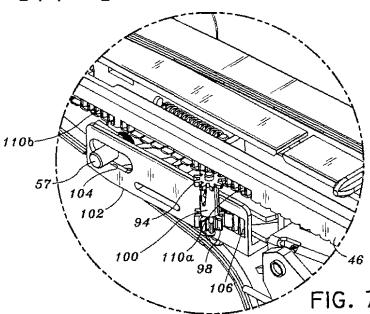


FIG. 7

【 図 6 】

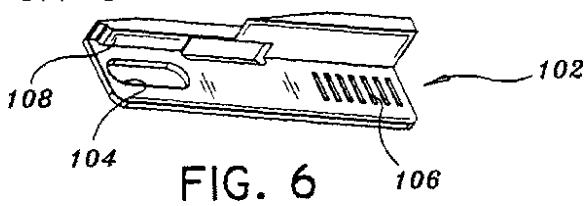


FIG. 6

【図8】

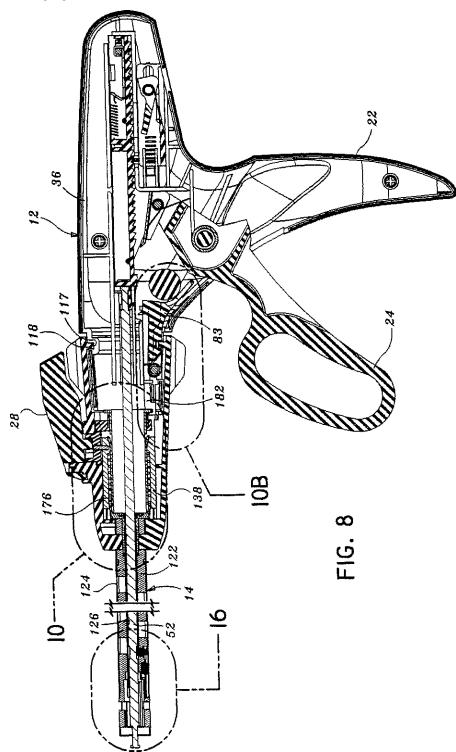


FIG. 8

【図9】

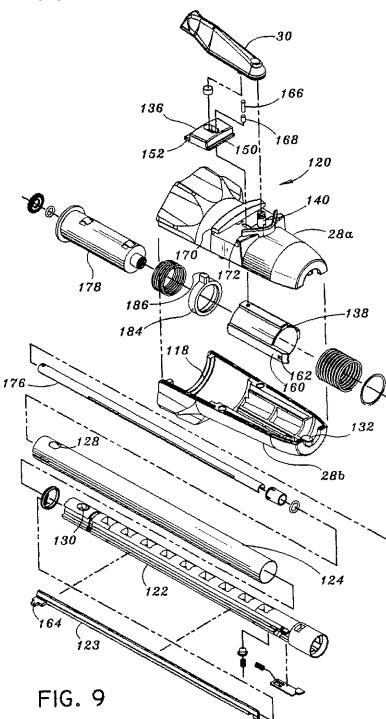


FIG. 9

【図10】

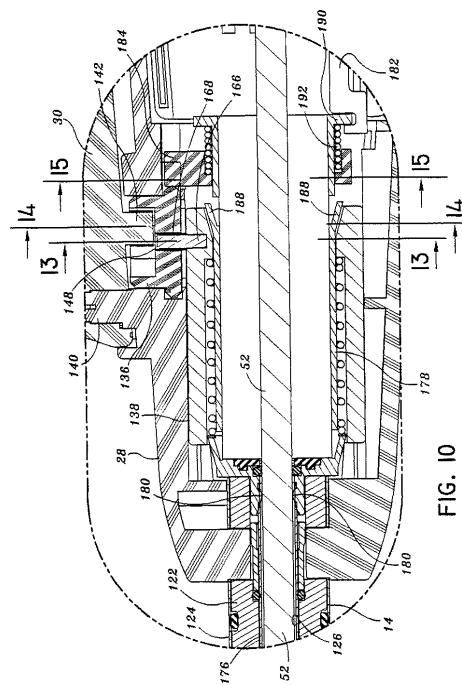


FIG. 10

【図10A】

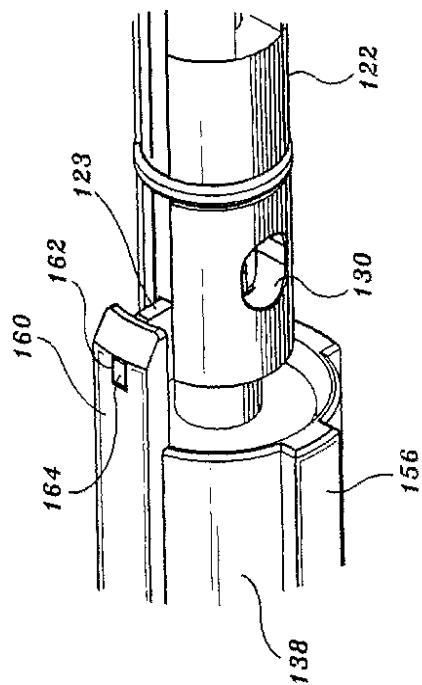


FIG. 10A

【図 10B】

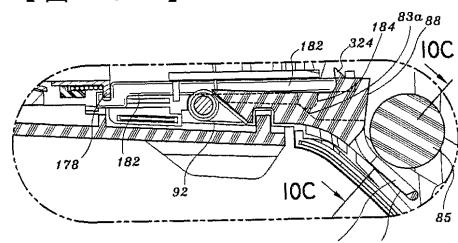


FIG. 10B

【図 11】

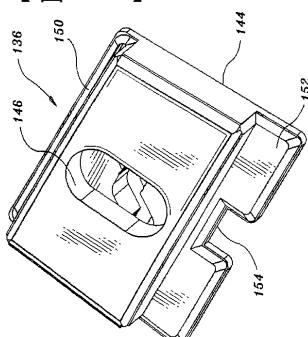


FIG. 11

【図 10C】

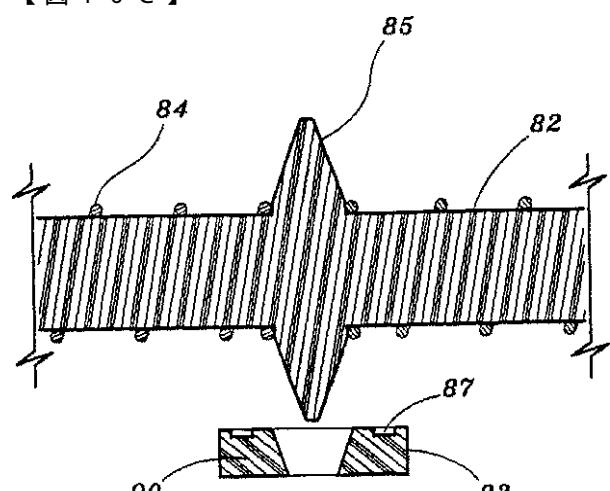


FIG. 10C

【図 12】

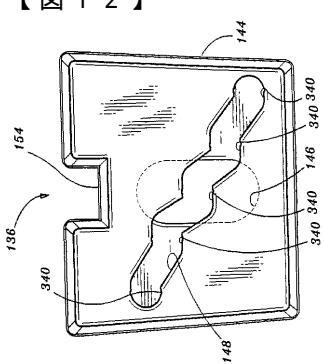


FIG. 12

【図 12A】

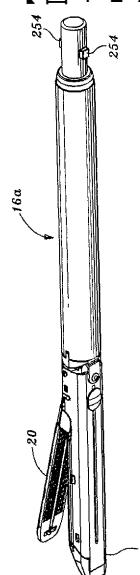


FIG. 12A

【図 12B】

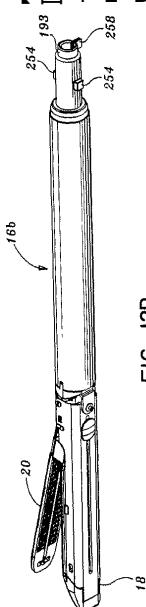


FIG. 12B

【図 13】

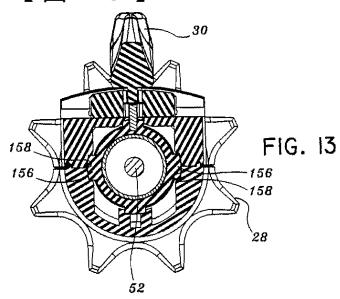


FIG. 13

【図 15】

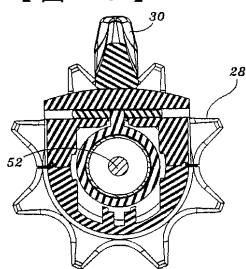


FIG. 15

【図 14】

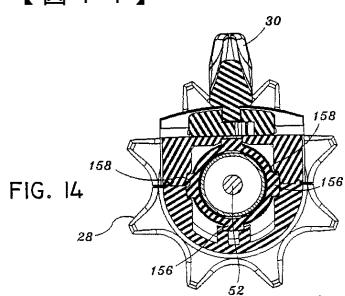


FIG. 14

【図 16】

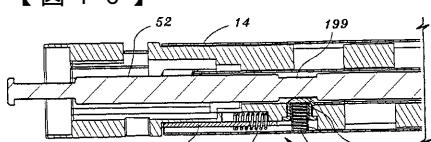


FIG. 16

【図 17】

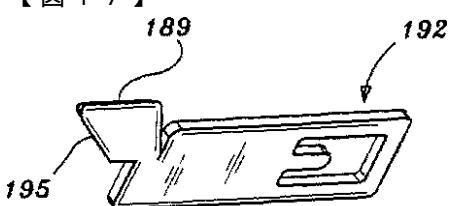


FIG. 17

【図 18】

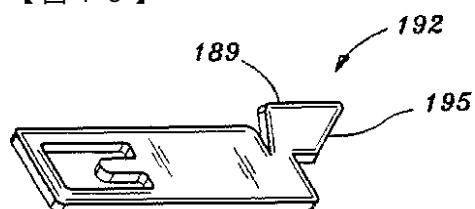


FIG. 18

【図 19】

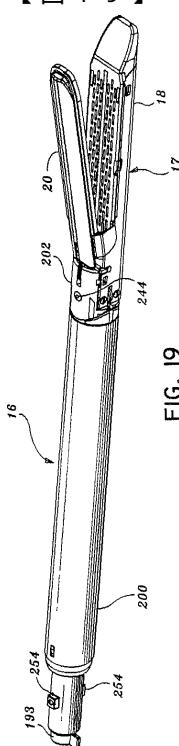


FIG. 19

【図20】

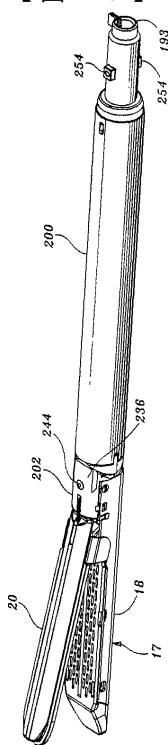


FIG. 20

【図21】

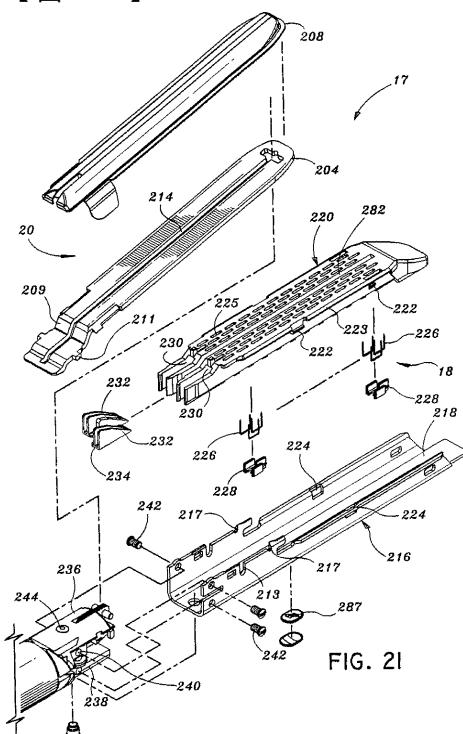


FIG. 2I

【図22】

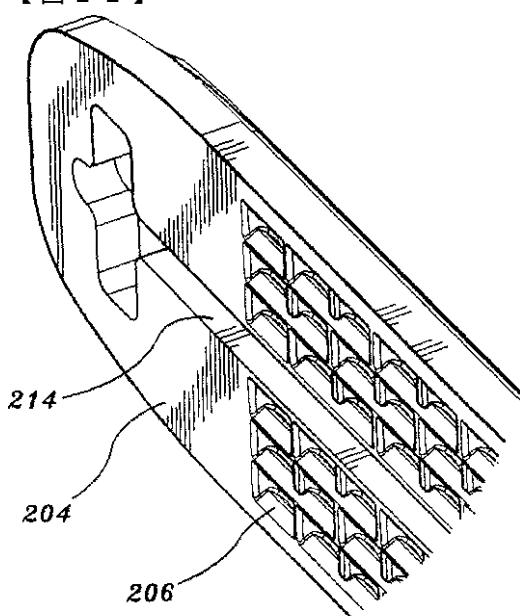


FIG. 22

【図23】

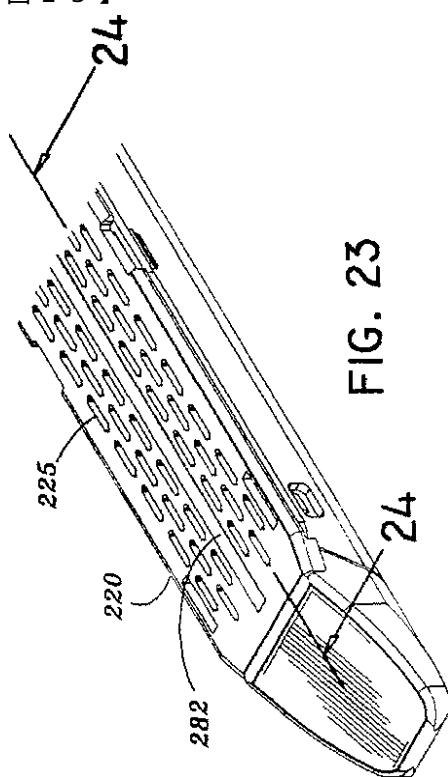
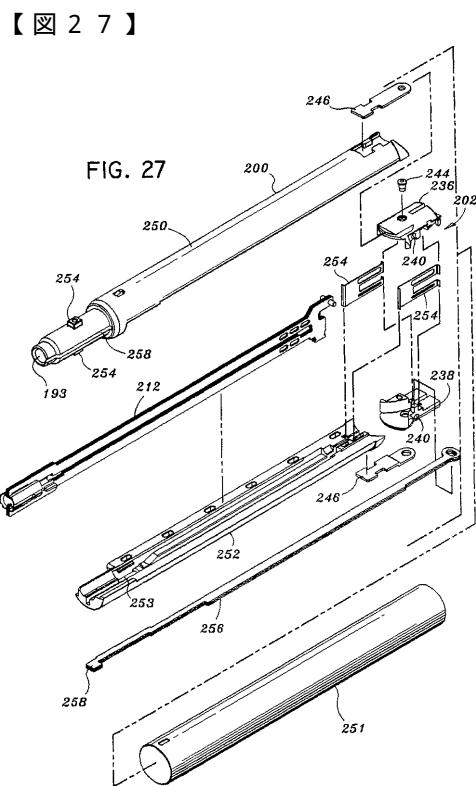
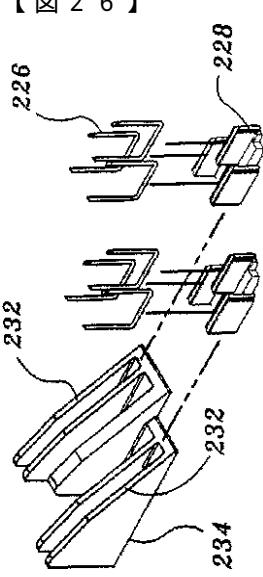
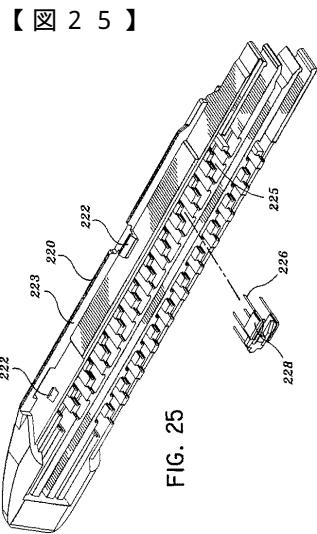
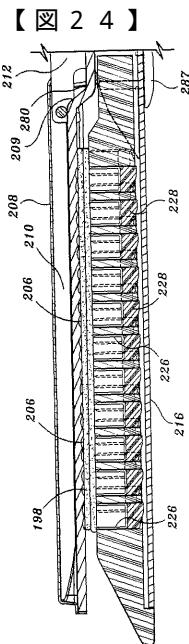


FIG. 23



【図 28】

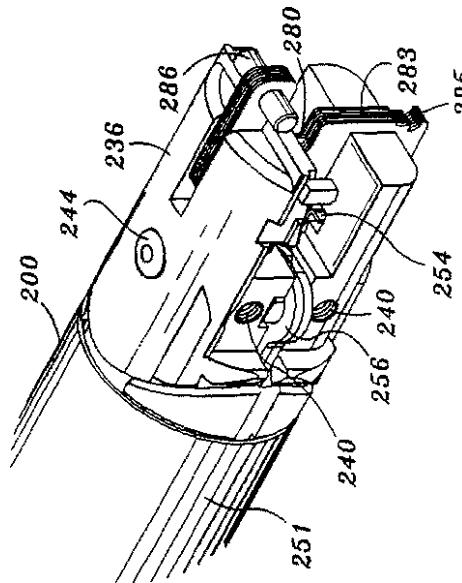


FIG. 28

【図 29】

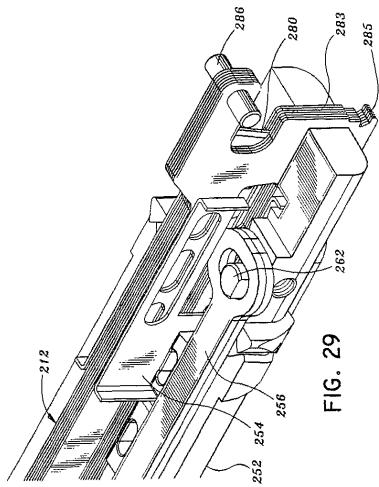


FIG. 29

【図 30】

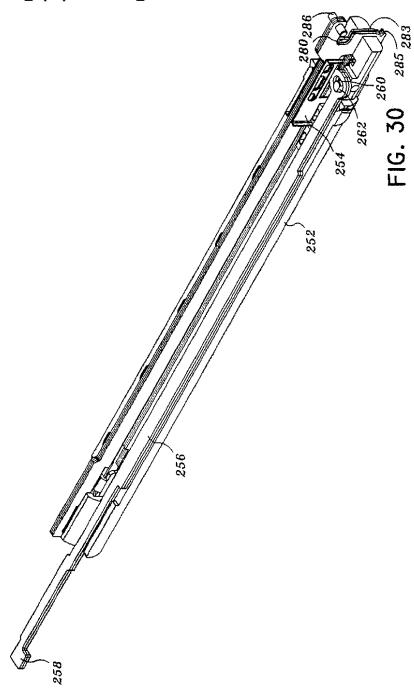


FIG. 30

【図 31】

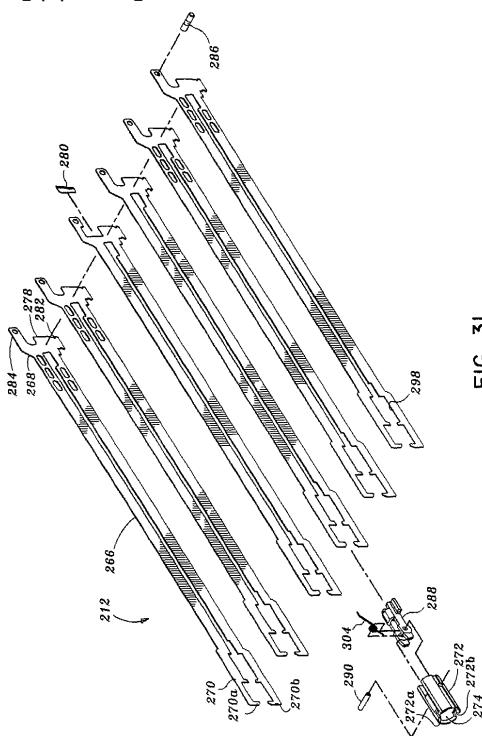
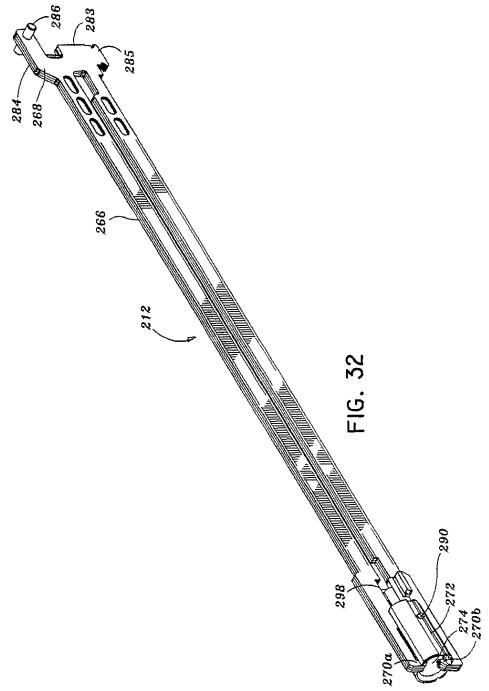
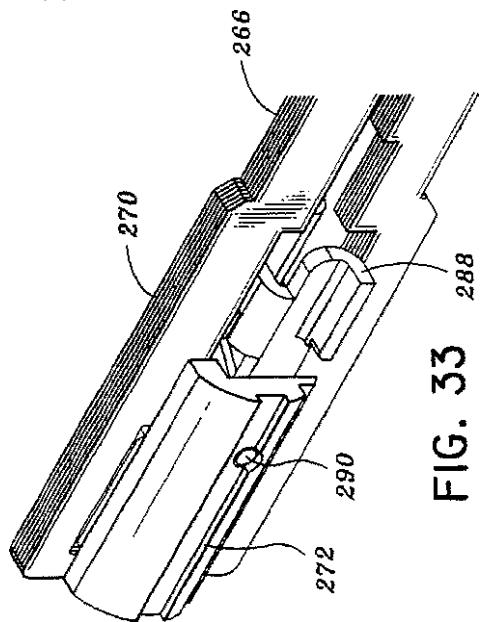


FIG. 31

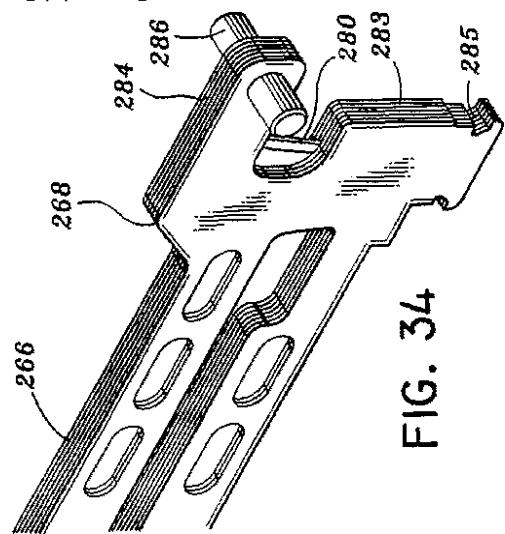
【図32】



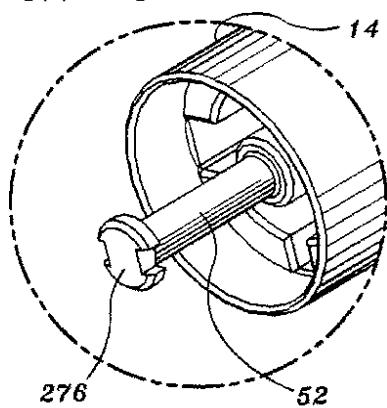
【図33】



【図34】



【図35】



【図36】

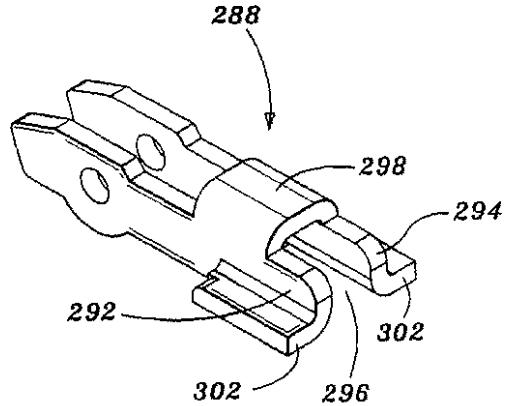


FIG. 36

【図37】

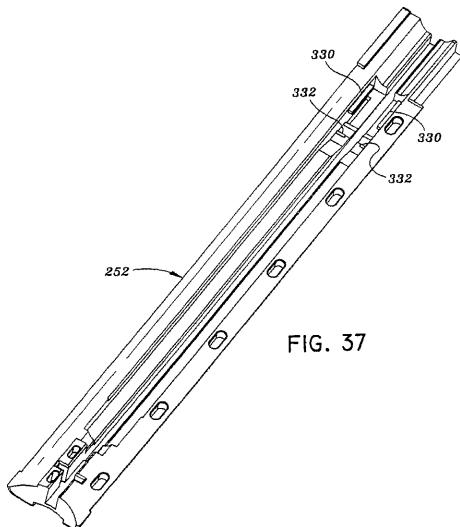


FIG. 37

【図38】

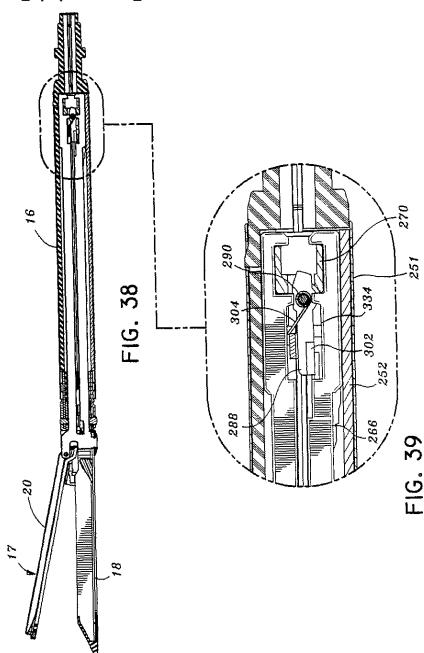


FIG. 38

FIG. 39

【図39】

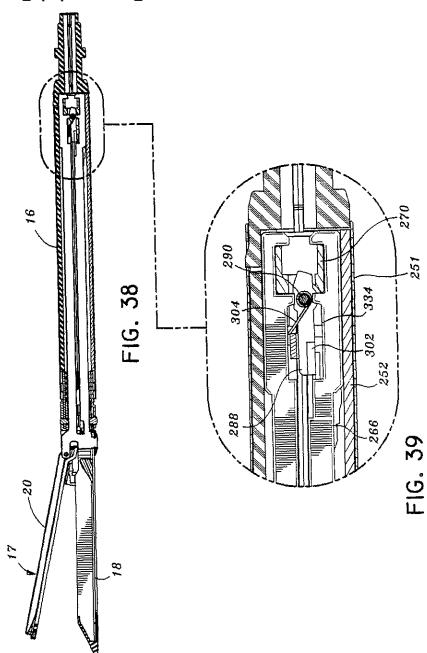
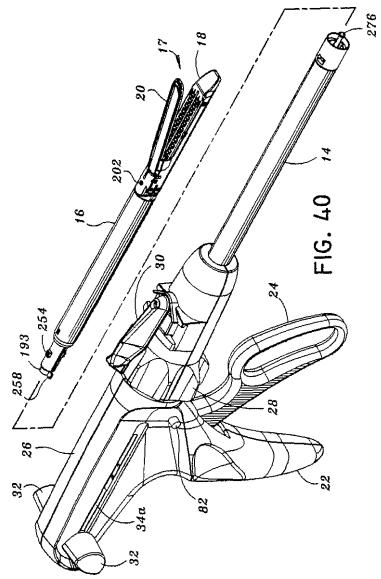


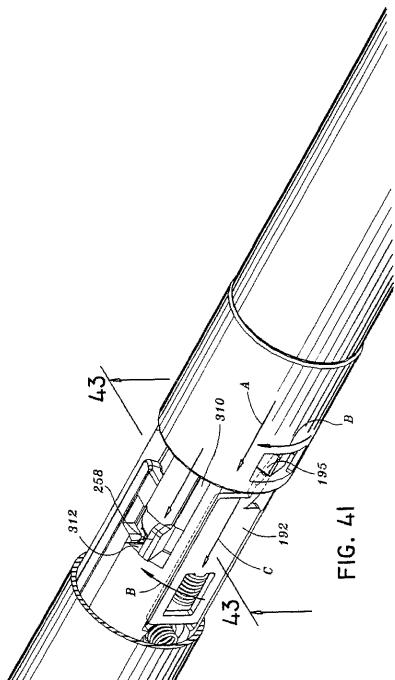
FIG. 38

FIG. 39

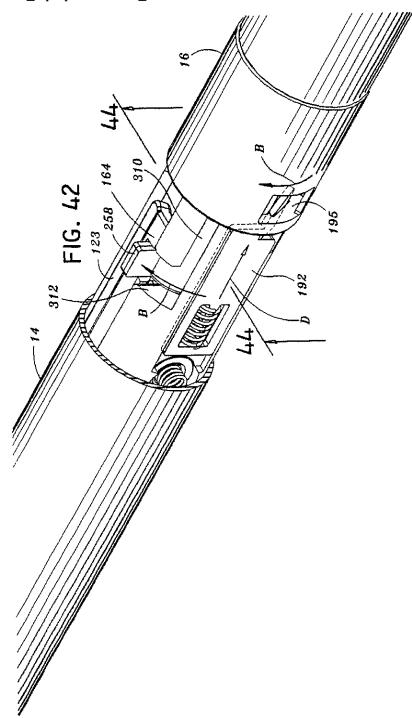
【図40】



【図41】



【図42】



【図43】

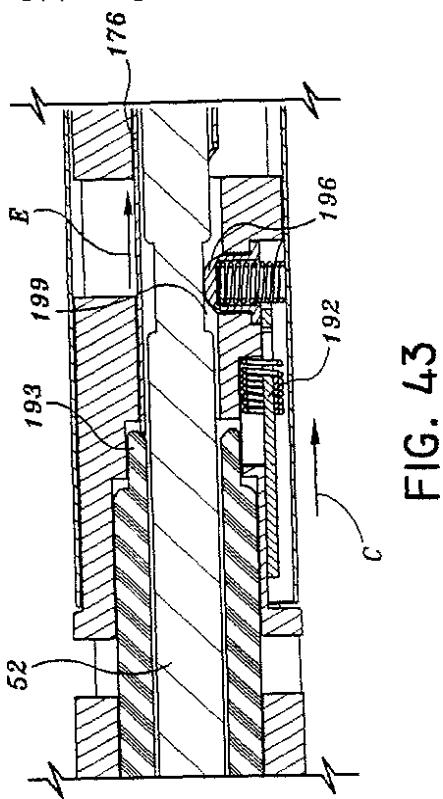
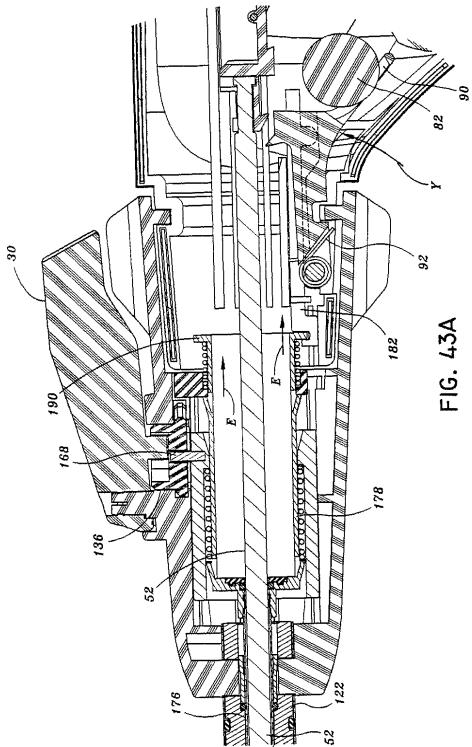
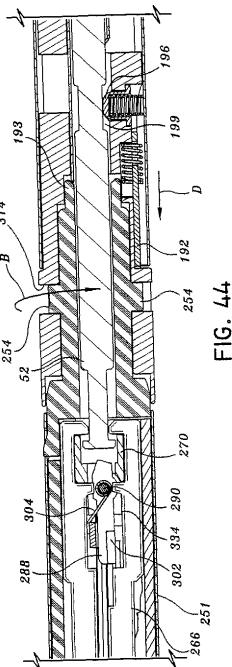


FIG. 43

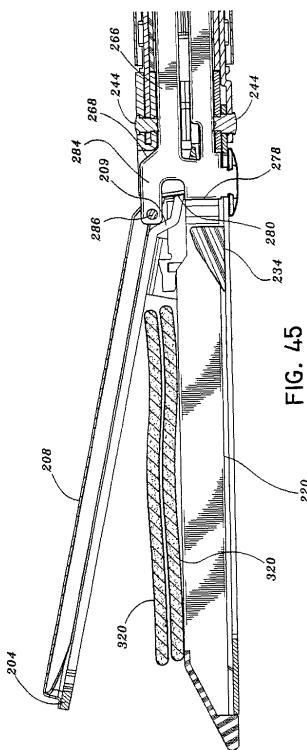
【図 4 3 A】



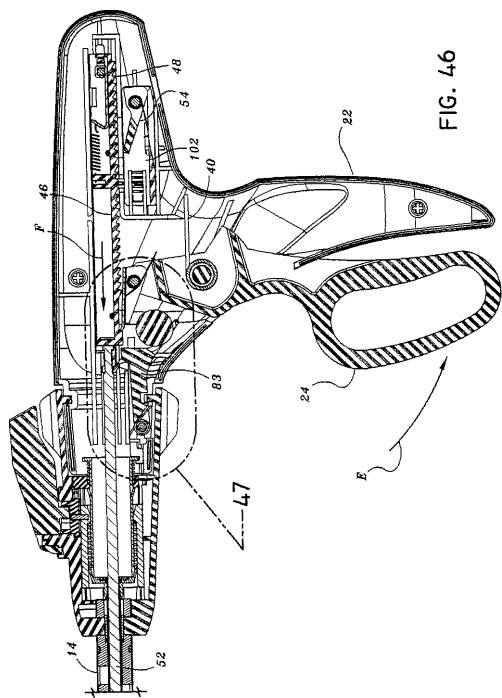
【図 4 4】



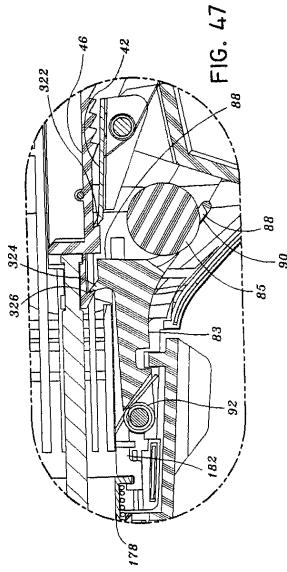
【図 4 5】



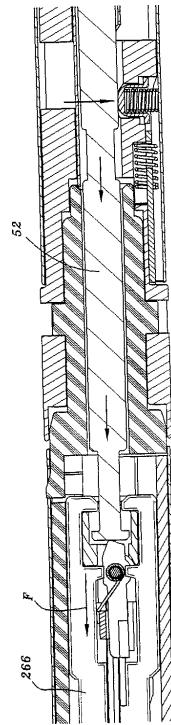
【図 4 6】



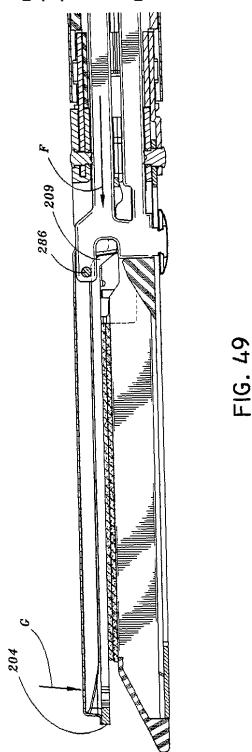
【図47】



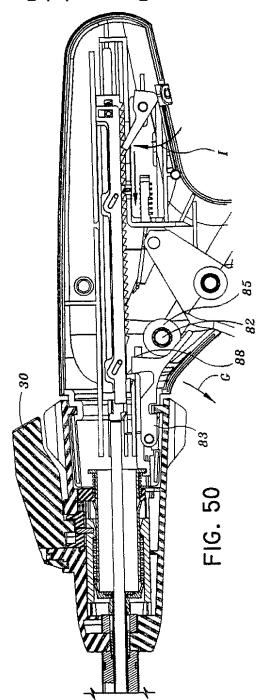
【図48】



【図49】



【図50】



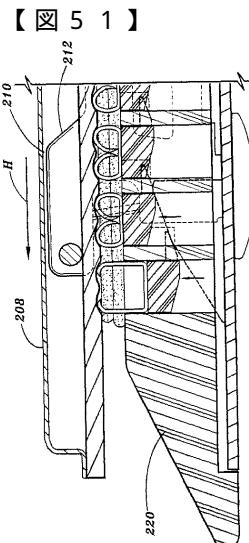


FIG. 51

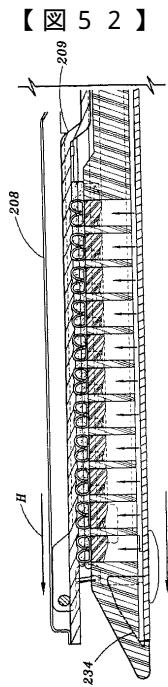


FIG. 52

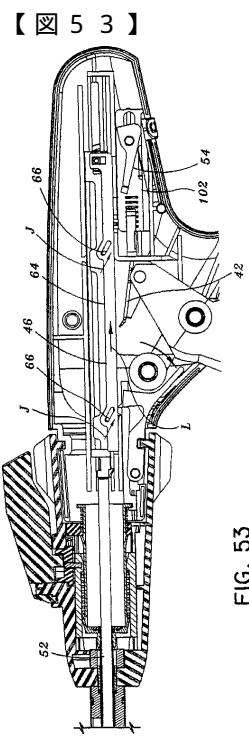


FIG. 53

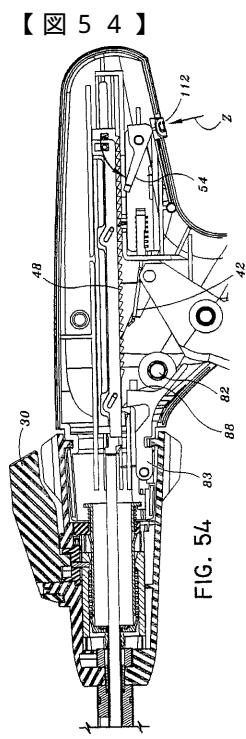


FIG. 54

【図 5 5】

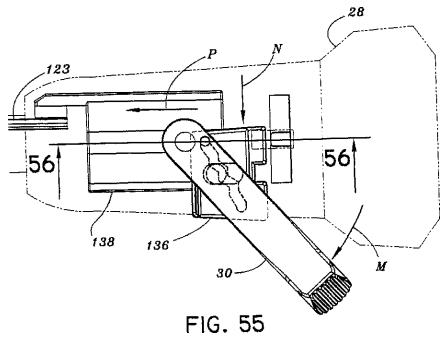


FIG. 55

【図 5 6】

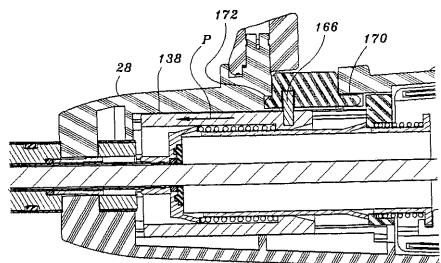


FIG. 56

【図 5 7】

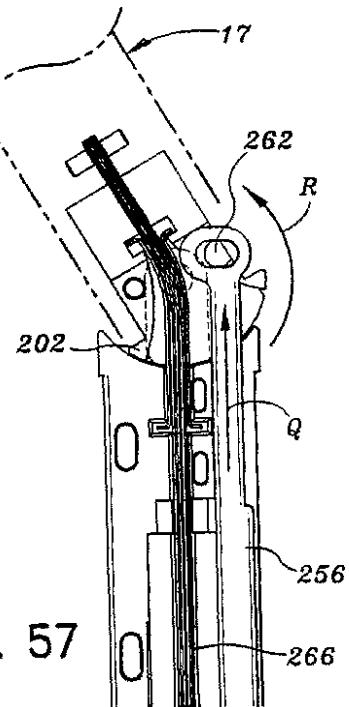


FIG. 57

【図 5 8】

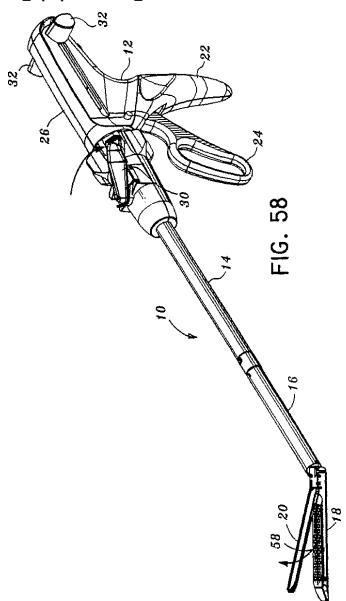


FIG. 58

【図 5 9】

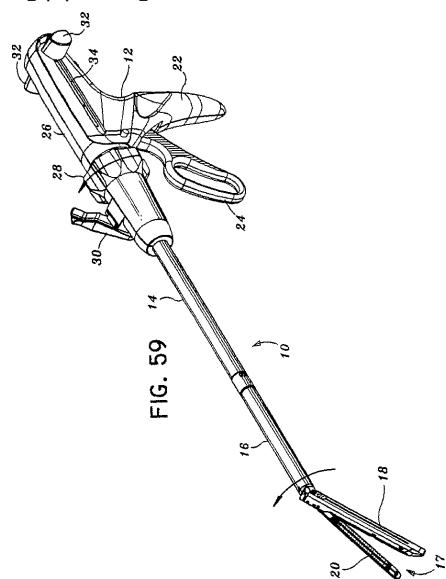


FIG. 59

【図 6 0】

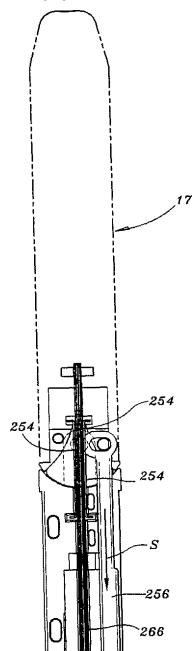


FIG. 60

【図 6 1】

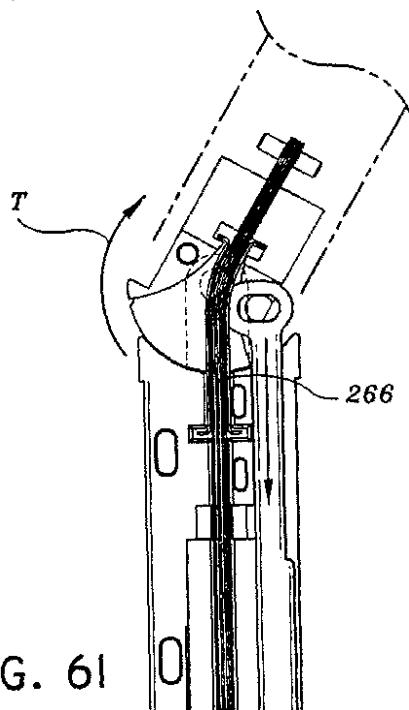


FIG. 61

【図 6 2】

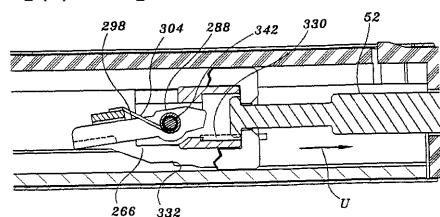


FIG. 62

【図 6 3】

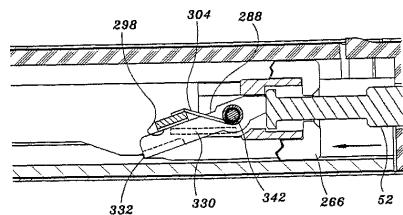


FIG. 63

フロントページの続き

(72)発明者 フランク ジェイ ヴィオラ
アメリカ合衆国 コネチカット州 06482 サンディー フック グレート クウォーター
ロード 320

(72)発明者 ジョセフ ピー オーバン ザ サード
アメリカ合衆国 コネチカット州 06856 ノーウォーク フィーラウ ストリート 76 -
1 - 2

(72)発明者 ランドルフ エフ レーン
アメリカ合衆国 コネチカット州 06497 ストラットフォード パウダー ミル ドライヴ
47

審査官 寺澤 忠司

(56)参考文献 特開平09-164144 (JP, A)
米国特許第5071052 (US, A)
欧州特許出願公開第0589306 (EP, A2)
特開平07-255731 (JP, A)
米国特許第5630539 (US, A)
米国特許第5535935 (US, A)
米国特許第5762255 (US, A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

A61B 17/068, 17/072, 17/115