

【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24年10月4日(2012.10.4)

【公開番号】特開2011-189177(P2011-189177A)

【公開日】平成23年9月29日(2011.9.29)

【年通号数】公開・登録公報2011-039

【出願番号】特願2011-123447(P2011-123447)

【国際特許分類】

A 61 B 18/00 (2006.01)

【F I】

A 61 B 17/36 3 3 0

【手続補正書】

【提出日】平成24年8月22日(2012.8.22)

【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】

ハンドヘルドの手術器械であって、

超音波で作動するブレードと、

前記ブレードに向かって旋回可能なクランプアームと、

縦軸に沿って延びる細長いシャフトであって、前記ブレードおよびクランプアームは、前記細長いシャフトの遠位部分に配置される、細長いシャフトと、

前記細長いシャフトの近位部分において前記細長いシャフトに接続されたハウジングであって、前記ハウジングは、前記細長いシャフトから近位に延びる本体部分、前記本体部分から下方へと前記縦軸から離れるように延びる第1のハンドル部分、および前記第1のハンドル部分の近位に配置された第2のハンドル部分を画定する、ハウジングと、

前記細長いシャフトに接続された回転アセンブリであって、前記回転アセンブリの回転により、前記細長いシャフトが前記縦軸の周りで回転する、回転アセンブリと、

前記細長いシャフトおよび前記回転アセンブリの下に配置された第1の作動スイッチと、を備えるハンドヘルドの手術器械。

【請求項2】

請求項1に記載のハンドヘルドの手術器械であって、

前記第2のハンドル部分は、第1の位置から第2の位置へ旋回して、前記クランプアームを前記ブレードに向かって旋回させる、ハンドヘルドの手術器械。

【請求項3】

請求項1に記載のハンドヘルドの手術器械であって、

前記第1のハンドル部分は、固定されている、ハンドヘルドの手術器械。

【請求項4】

請求項1に記載のハンドヘルドの手術器械であって、

前記第1の作動スイッチは、第1のレベルの超音波エネルギーを前記ブレードに与えるために近位の方向に作動可能である、ハンドヘルドの手術器械。

【請求項5】

請求項1に記載のハンドヘルドの手術器械であって、

前記細長いシャフトおよび前記回転アセンブリの下に配置された第2の作動スイッチをさらに備える、ハンドヘルドの手術器械。

**【請求項 6】**

請求項 1 に記載のハンドヘルドの手術器械であって、

前記第 1 の作動スイッチおよび前記第 2 の作動スイッチは、約 1 インチ～約 0.5 インチ（約 2.54 cm～約 1.27 cm）の距離だけ離れている、ハンドヘルドの手術器械。

**【請求項 7】**

請求項 1 に記載のハンドヘルドの手術器械であって、

前記第 2 の作動スイッチは、第 2 のレベルの超音波エネルギーを前記ブレードに与えるために近位の方向に作動可能である、ハンドヘルドの手術器械。

**【請求項 8】**

請求項 1 に記載のハンドヘルドの手術器械であって、

前記第 1 の作動スイッチは、前記回転アセンブリと前記第 1 のハンドル部分との間に配置される、ハンドヘルドの手術器械。

**【請求項 9】**

ハンドヘルドの手術器械であって、

超音波で作動するブレードと、

前記ブレードに向かって旋回可能なクランプアームと、

縦軸に沿って延びる細長いシャフトであって、前記ブレードおよびクランプアームは、前記細長いシャフトの遠位部分に配置される、細長いシャフトと、

前記細長いシャフトの近位部分において前記細長いシャフトに接続されたハウジングであって、前記ハウジングは、前記細長いシャフトから近位に延びる本体部分、前記本体部分から下方へと前記縦軸から離れるように延びる第 1 の固定ハンドル部分、および前記第 1 のハンドル部分の近位に配置される第 2 のハンドル部分を画定し、前記第 2 のハンドル部分は、第 1 の位置から第 2 の位置へ旋回して、前記クランプアームを前記ブレードに向かって旋回させる、ハウジングと、

前記細長いシャフトに接続された回転アセンブリであって、前記回転アセンブリの回転により、前記細長いシャフトが前記縦軸の周りで回転する、回転アセンブリと、

前記細長いシャフトおよび前記回転アセンブリの下に配置された第 1 の作動スイッチ、ならびに前記細長いシャフトおよび前記回転アセンブリの下に配置された第 2 の作動スイッチと、を備えるハンドヘルドの手術器械。

**【請求項 10】**

請求項 9 に記載のハンドヘルドの手術器械であって、

前記第 1 の作動スイッチおよび前記第 2 の作動スイッチは、約 1 インチ～約 0.5 インチ（約 2.54 cm～約 1.27 cm）の距離だけ離れている、ハンドヘルドの手術器械。

**【請求項 11】**

請求項 9 に記載のハンドヘルドの手術器械であって、

前記第 1 の作動スイッチは、第 1 のレベルの超音波エネルギーを前記ブレードに与えるために近位の方向に作動可能である、ハンドヘルドの手術器械。

**【請求項 12】**

請求項 9 に記載のハンドヘルドの手術器械であって、

前記第 2 の作動スイッチは、第 2 のレベルの超音波エネルギーを前記ブレードに与えるために近位の方向に作動可能である、ハンドヘルドの手術器械。

**【請求項 13】**

請求項 9 に記載のハンドヘルドの手術器械であって、

前記第 1 の作動スイッチは、前記回転アセンブリと前記第 1 のハンドル部分との間に配置される、ハンドヘルドの手術器械。

**【請求項 14】**

請求項 9 に記載のハンドヘルドの手術器械であって、

少なくとも 1 つの電子部品を含む少なくとも 1 つの電気回路と、トランスデューサを前

記少なくとも 1 つの電気回路に電気的に接続するように構成されたトランステューサコネクタと、をさらに備えるハンドヘルドの手術器械。

**【請求項 15】**

請求項 9 に記載のハンドヘルドの手術器械であって、

前記第 1 の作動スイッチは、前記少なくとも 1 つの電気回路に電気的に接続される、ハンドヘルドの手術器械。