

【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27年11月26日 (2015.11.26)

【公表番号】特表2015-502792(P2015-502792A)
 【公表日】平成27年1月29日 (2015.1.29)
 【年通号数】公開・登録公報2015-006
 【出願番号】特願2014-543833(P2014-543833)
 【国際特許分類】

A 6 1 B 17/28 (2006.01)

A 6 1 B 17/3211 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 17/28

A 6 1 B 17/32 3 1 0

【手続補正書】
 【提出日】平成27年10月5日 (2015.10.5)
 【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】

外科用管状シャフト器具 (14) のための外科用ハンドグリップ (10) であって、
 前記ハンドグリップ (10) が、管状シャフト (28) と、該管状シャフトに対して前後に移動可能である力伝達要素 (30) とを有する管状シャフト道具 (12) に連結するための連結装置 (48) を含み、

前記連結装置 (48) が、前記力伝達要素 (30) に連結するための連結要素 (49) と、前記管状シャフト (28) に接続するための接続要素 (46) とを有し、

前記ハンドグリップ (10) が、前記連結要素 (49) に動作可能に接続されるとともに、非作動位置から少なくとも 1 つの作動位置へと及びその逆へと転移可能である把持装置 (53) をも含み、これによって、前記連結要素 (49) が非作動位置から少なくとも 1 つの作動位置へと転移することに起因して前記連結要素 (49) と前記接続要素 (46) との間の相互の相対的間隔が変化し、

前記ハンドグリップ (10) が、把持軸 (41) を規定するとともに、案内装置 (89) 、ここで該案内装置 (89) は、前記連結要素 (49) を、前記非作動位置から前記少なくとも 1 つの作動位置へと転移する間の前記把持装置 (53) の配置とは無関係に前記非作動位置から前記少なくとも 1 つの作動位置へと転移する間に、前記把持軸 (41) に沿って案内するための案内体 (38) を有し、

前記案内体 (38) が、軸方向スリーブ (40) の形態であるとともに、前記把持軸 (41) を規定し、

前記連結要素 (49) が、前記非作動位置から前記少なくとも 1 つの作動位置へと転移する間に前記スリーブ (40) 内で変位可能なやり方で装着され、

前記スリーブ (40) が、前記スリーブ (40) に対して前記非作動位置から前記少なくとも 1 つの作動位置へと及びその逆へと転移する間に前記連結要素 (49) が横切る変位路の少なくとも一部分に沿って、溝様の軸方向貫通開口 (62) を有する、ハンドグリップにおいて、

前記スリーブ (40) が、前記把持軸 (41) の周方向で、前記溝様の貫通開口 (62) よりも大きい角度範囲にわたって延びる窓様の貫通開口 (80) を有すること、を特徴

とするハンドグリップ。

【請求項 2】

請求項 1 に記載のハンドグリップであって、前記窓様の貫通開口（80）が、前記溝様の貫通開口（62）の遠位側に配置されること、を特徴とするハンドグリップ。

【請求項 3】

請求項 1 又は 2 に記載のハンドグリップであって、前記溝様の貫通開口（62）及び前記窓様の貫通開口（80）が、前記把持軸（41）の周方向で前記スリーブ（40）の同じ側に配置されること、及び / 又は、前記溝様の貫通開口（62）と前記窓様の貫通開口（80）とが互いに 1 つになること、を特徴とするハンドグリップ。

【請求項 4】

請求項 1 ～ 3 のいずれか 1 項に記載のハンドグリップであって、前記連結要素（49）が、前記把持軸（41）に対して交差方向に又は角度をつけて係合解除されることができ、前記係合解除された状態で、前記連結要素（49）を前記力伝達要素（30）に連結する又は前記力伝達要素（30）から分断するために、前記窓様の貫通開口（80）内で部分的に係合する又は該窓様の貫通開口（80）を通過すること、を特徴とするハンドグリップ。

【請求項 5】

請求項 1 ～ 4 のいずれか 1 項に記載のハンドグリップであって、前記把持装置（53）が、前記案内体（38）上に又は前記案内体（38）に接続される装着体上に、前記把持軸（41）に対して交差方向に配向される枢動軸（66）の周りで枢動するように装着される第 1 把持要素（65）を含むこと、を特徴とするハンドグリップ。

【請求項 6】

請求項 5 に記載のハンドグリップであって、前記ハンドグリップ（10）が、リンク要素（59）、ここで該リンク要素（59）は、前記把持軸（41）に対して交差方向に配向される第 1 継手軸（64）の周りで枢動するように、第 1 関節式継手（63）にて前記第 1 把持要素（65）に接続されるとともに、前記把持軸（41）に対して交差方向に配向される第 2 継手軸（61）の周りで枢動するように、第 2 関節式継手（60）にて前記連結要素（49）に接続される、を含むこと、を特徴とするハンドグリップ。

【請求項 7】

請求項 6 に記載のハンドグリップであって、前記リンク要素（59）が、前記溝様の貫通開口（62）を通して係合すること、を特徴とするハンドグリップ。

【請求項 8】

請求項 6 又は 7 に記載のハンドグリップであって、前記把持装置（53）が、前記案内体（38）に又は前記装着体に不動に固定される第 2 把持要素（67）を含み、特に、前記第 1 把持要素（65）及び / 又は前記第 2 把持要素（67）が、外殻様であり、前記案内体（38）を前記把持軸（41）の周方向で少なくとも部分的に包囲すること、を特徴とするハンドグリップ。

【請求項 9】

請求項 1 ～ 8 のいずれか 1 項に記載のハンドグリップであって、

前記連結要素（49）が、移動可能な、特に変位可能なやり方で前記案内体（38）により案内される移動部材（52）と、前記移動部材（52）に連結されるとともに前記力伝達要素（30）用の容器（51）を含む容器部材（50）とを含むこと、及び

前記連結要素（49）が、連結配置から非連結配置へと及びその逆へと転移可能であり、前記連結配置のときに前記力伝達要素（30）用の前記容器（51）の入口開口（56）が軸方向で阻止され、前記非連結配置のときに前記入口開口（56）が軸方向で自由にされること、

を特徴とするハンドグリップ。

【請求項 10】

請求項 9 に記載のハンドグリップであって、前記容器（51）が、止まり穴（55）、ここで該止まり穴（55）は、前記軸方向に溝の付いた側壁を包含する前記容器部材（5

0)内に形成されるとともに、前記把持軸(41)に対して交差方向に配向される、を含むこと、を特徴とするハンドグリップ。

【請求項11】

請求項9又は10に記載のハンドグリップであって、前記移動部材(52)と前記容器部材(50)とが、前記連結要素(49)を前記連結配置から前記非連結配置へと及びその逆へと転移させるために、互いに対して移動可能であり、特に、前記容器部材(50)と前記移動部材(52)とが、前記把持軸(41)に対して交差方向に配向される係合解除軸(54)の周りで互いに対して枢動すること、を特徴とするハンドグリップ。

【請求項12】

請求項11に記載のハンドグリップであって、前記係合解除軸(54)及び前記把持軸(41)が、平面を規定すること、を特徴とするハンドグリップ。

【請求項13】

請求項11又は12に記載のハンドグリップであって、前記容器部材(50)が、前記連結要素(49)を前記連結配置から前記非連結配置へと及びその逆へと転移させるために、前記把持軸(41)から離れる方へ又は前記把持軸(41)に向かって枢動すること、を特徴とするハンドグリップ。

【請求項14】

請求項1～13のいずれか1項に記載のハンドグリップであって、

前記連結要素(49)が、円筒形であり又は少なくとも部分的に略円筒形であり、前記把持軸(41)と同軸に配向されること、及び/又は

前記連結要素(49)が、前記連結要素(49)を前記把持装置(53)に連結するリンク要素(59)の係合のために、少なくとも部分的に軸方向で溝が付けられること、を特徴とするハンドグリップ。

【請求項15】

請求項1～14のいずれか1項に記載のハンドグリップ(10)と、前記ハンドグリップ(10)と協働する少なくとも1つの管状シャフト道具(12)とを含む外科用管状シャフト器具(14)。