

【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28年5月26日(2016.5.26)

【公開番号】特開2016-47264(P2016-47264A)

【公開日】平成28年4月7日(2016.4.7)

【年通号数】公開・登録公報2016-021

【出願番号】特願2015-218855(P2015-218855)

【国際特許分類】

A 6 1 B 18/14 (2006.01)

A 6 1 B 18/12 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 17/39 3 1 1

A 6 1 B 17/39 3 2 0

【手続補正書】

【提出日】平成28年3月25日(2016.3.25)

【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】

電気手術デバイスであって、

第1の位置と第2の位置との間を移動可能なブレード電極を備え、

前記電気手術デバイスは、第1の構成と、第2の構成との間でスイッチングされることが可能であり、これにより、前記電気手術デバイスは、前記位置に応じて、第1の治療電流または前記ブレード電極を通して第2の治療電流を送ることができ、

前記電気手術デバイスはばねピンを備え、前記ブレード電極が前記第2の位置にある時に前記ばねピンが前記ブレード電極に接触するように延在することで、前記第2の構成において前記第2の治療電流に伴う電力が前記ばねピンを通して前記ブレード電極に供給される、

ことを特徴とする電気手術デバイス。

【請求項2】

請求項1に記載の電気手術デバイスであって、前記ブレード電極が前記第1の位置と前記第2の位置との間を移動するにつれて前記ばねピンがたわむことで、前記ばねピンと前記ブレード電極との間に不断の接触状態がもたらされることを特徴とする、電気手術デバイス。

【請求項3】

請求項2に記載の電気手術デバイスであって、前記ブレード電極は部分によって異なる厚さを有し、前記ブレード電極の移動時に前記ブレード電極の前記厚さが変化するにつれて、前記ばねピンが前記不断の接触状態を維持することを特徴とする、電気手術デバイス。

【請求項4】

請求項3に記載の電気手術デバイスであって、前記ブレード電極は、前記ブレード電極の前記厚さを異ならせる絶縁体スリーブを含むことを特徴とする、電気手術デバイス。

【請求項5】

請求項1から4のいずれか1項に記載の電気手術デバイスであって、

前記ばねピンは本体部を含み、前記本体部は、前記ばねピンを前記電気手術デバイス内

部に接続することを補助するか、1つ以上の他の構成要素のための接続点をもたらすか、またはこれらの両方を実施し、

前記ばねピンは、前記本体部から延伸する1つ以上のばね部を含む、ことを特徴とする、電気手術デバイス。

【請求項6】

請求項5に記載の電気手術デバイスであって、

前記本体部は、前記本体部から延伸し前記ばねピンを回路に接続させる1つ以上の接続アームを備え、

前記1つ以上のばね部を介して前記本体部から接触アームが延伸している、ことを特徴とする、電気手術デバイス。

【請求項7】

請求項1から4のいずれか1項に記載の電気手術デバイスであって、

前記ばねピンは本体部を含み、前記本体部は、前記ばねピンを前記電気手術デバイス内部に接続することを補助し、かつ、回路と前記ブレード電極との間に接触状態をもたらし、

接触アームがばね部によって前記本体部に接続されており、前記ばね部が自身の上に折り重なることで、前記接触アームが前記本体部の下に配置されることを特徴とする、電気手術デバイス。

【請求項8】

a. 鉗子であって、

i. 第1の動作アームと、

ii. 第2の動作アームと、

を具備する鉗子と、

b. 第1の位置と第2の位置との間を移動可能なブレード電極と、
を含む電気手術デバイスであって、

前記電気手術デバイスは、前記位置に応じて、前記電気手術デバイスが前記第1の動作アームか、前記第2の動作アームか、またはこれらの両方を通して第1の治療電流を送る第1の電気的構成と、前記電気手術デバイスが前記ブレード電極を通して第2の治療電流を送る第2の構成との間でスイッチングされることが可能であり、

前記電気手術デバイスはばねピンを備え、前記ブレード電極が前記第2の位置にある時に前記ばねピンが前記ブレード電極に接触するように延在することで、前記第2の構成において前記第2の治療電流に伴う電力が前記ばねピンを通して前記ブレード電極に供給され、

前記第2の電気的構成において、前記鉗子の前記第1の動作アームおよび前記第2の動作アームが不動化されることで、前記鉗子および前記第1の治療電流の両方が無効にされる、

ことを特徴とする電気手術デバイス。

【請求項9】

請求項8に記載の電気手術デバイスであって、前記ばねピンは、

I. 本体部と、

II. 前記本体部に接続された1対の対向する接続アームと、

III. 前記ブレード電極に接触するための1つ以上の接触アームと、

IV. 前記1つ以上の接触アームを前記本体部に接続するばね部と、
を含み、

前記ばねピンは、前記ブレード電極が前記第1の位置にある時は前記ブレード電極に電気的に接触せず、

前記ブレード電極が前記第1の位置と前記第2の位置との間を移動するにつれて前記ばねピンの前記ばね部がたわむことで、前記ばねピンと前記ブレード電極との間に不断の接触状態がもたらされることを特徴とする、電気手術デバイス。

【請求項10】

請求項 8 または 9 に記載の電気手術デバイスであって、前記ブレード電極は部分によつて異なる厚さを有し、前記ブレード電極の移動時に前記ブレード電極の前記厚さが変化するにつれて、前記ばねピンが不斷の接触状態を維持することを特徴とする、電気手術デバイス。