

【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、

i i . 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 の電氣的構成と、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 の電氣的構成において、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作化されることで、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、

I I . 前記本体部に接続された 1 対の対向する接続アームと、

I I I . 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、

I V . 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氣的に接触せず、

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。