【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】令和2年5月7日(2020.5.7)

【公表番号】特表2019-511299(P2019-511299A)
【公表日】平成31年4月25日(2019.4.25)
【年通号数】公開・登録公報2019-016
【出願番号】特願2018-549914(P2018-549914)
【国際特許分類】
Ａ６１Ｂ　17/32　　(2006.01)
【ＦＩ】
Ａ６１Ｂ　　17/32

【手続補正書】
【提出日】令和2年3月24日(2020.3.24)
【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】
モータ（１６）を含む駆動アセンブリ（１２）を有する外科用器具（１０）用の切断アセンブリ（１４）であって、前記外科用器具（１０）の前記駆動アセンブリ（１２）に取外し可能に連結されるように構成され、
遠位端（２３）と対向する近位端との間に画定された長軸（２４）、前記遠位端（２３）に位置して患者の外科部位に当接されるように適合された切断窓（２２）、内側チューブ開口（３４）を有し前記駆動アセンブリ（１２）によって回転されるように適合された内側チューブ（２８）、および、外側チューブ開口（３２）を有し前記内側チューブ（２８）を覆って配置された外側チューブ（２６）を含み、前記内側チューブ開口（３４）および前記外側チューブ開口（３２）によって前記切断窓（２２）が画成されているチューブアセンブリ（２０）と、
前記外側チューブ（２６）に連結され、前記長軸（２４）を中心として前記外側チューブ開口（３２）を回転させるために、前記利用者によって回転されるように適合された手動部材（５６）と、
を備え、
前記チューブアセンブリ（２０）に連結され、親指（ＴＨ）、人差し指（ＩＦ）と第２の指（ＳＦ）を含む複数の指、前記親指（ＴＨ）と前記人差し指（ＩＦ）との間に位置する水かき部（Ｗ）、および、掌（Ｐ）を含む利用者の手（Ｈ）の一部によって係合されるように構成されたグリップ（４０）をさらに備え、
前記手動部材（５６）は、前記グリップ（４０）が前記手（Ｈ）の前記水かき部（Ｗ）に係合された状態で、前記手（Ｈ）の前記人差し指（ＩＦ）または前記親指（ＴＨ）で回転されるように適合されている、切断アセンブリ。
【請求項２】
前記グリップ（４０）は、前記手（Ｈ）の前記人差し指（ＩＦ）または前記第２の指（ＳＦ）に係合されるように適合されたフィンガー部分（４４）、および、前記手（Ｈ）の前記掌（Ｐ）に係合されずに前記手（Ｈ）の前記水かき部（Ｗ）に係合されるように適合されたウエブ部分（５２）を含む、請求項１に記載の切断アセンブリ。
【請求項３】
前記手動部材（５６）は、前記フィンガー部分（４４）が前記手（Ｈ）の前記第２の指

（ＳＦ）に係合され、前記ウエブ部分（５２）が前記手（Ｈ）の前記水かき部（Ｗ）に係合された状態で、前記手（Ｈ）の前記人差し指（ＩＦ）で回転されるように適合されている、請求項２に記載の切断アセンブリ。
【請求項４】
前記手動部材（５６）は、前記フィンガー部分（４４）が前記手（Ｈ）の前記第２の指（ＳＦ）に係合され、前記ウエブ部分（５２）が前記手（Ｈ）の前記水かき部（Ｗ）に係合された状態で、前記手（Ｈ）の前記人差し指（ＩＦ）および前記親指（ＴＨ）の両方によって回転されるように適合されている、請求項２に記載の切断アセンブリ。
【請求項５】
前記フィンガー部分（４４）と係合する前記手（Ｈ）の前記人差し指（ＩＦ）または前記第２の指（ＳＦ）、および、前記ウエブ部分（５２）と係合する前記手（Ｈ）の前記水かき部（Ｗ）が、前記グリップ（４０）に対して互いに対向する力を加えることによって、前記手（Ｈ）の前記掌（Ｐ）を前記グリップ（４０）に係合させることなく、前記グリップ（４０）を把持できるようになっている、請求項２～４の何れか一項に記載の切断アセンブリ。
【請求項６】
前記グリップ（４０）は、前記フィンガー部分（４４）と前記ウエブ部分（５２）との中間に位置して前記フィンガー部分（４４）および前記ウエブ部分（５２）に連結された中間部分をさらに含み、前記フィンガー部分（４４）および前記ウエブ部分（５２）の各々は、前記グリップ（４０）の略Ｕ字状の形態を画定するように前記中間部分から前記手動部材（５６）と反対の方向に延在している、請求項２～５の何れか一項に記載の切断アセンブリ。
【請求項７】
前記外側チューブ（２６）は、前記チューブアセンブリ（２０）の前記遠位端（２３）と前記近位端との間に曲げ部（２９）を有し、前記内側チューブ（２８）は、前記外側チューブ（２６）の前記曲げ部（２９）に対応する柔軟領域を備えることによって、前記湾曲した外側チューブ（２６）に対して回転するように適合されている、請求項１～６の何れか一項に記載の切断アセンブリ。
【請求項８】
前記チューブアセンブリ（２０）は、前記外側チューブ（２６）の周りに配置されたカバーチューブ（３０）をさらに含み、前記カバーチューブ（３０）は、前記グリップ（４０）に対して固定的に連結されており、前記内側および前記外側チューブ（２８，２６）は、前記カバーチューブ（３０）に対して回転されるように適合されている、請求項１～７の何れか一項に記載の切断アセンブリ。
【請求項９】
前記グリップ（４０）に連結され、前記グリップ（４０）に対する前記手動部材（５６）の回転を係止するように構成された係止アセンブリ（６６）をさらに備え、前記係止アセンブリ（６６）は、前記グリップ（４０）が前記手（Ｈ）の前記水かき部（Ｗ）に係合した状態で前記手（Ｈ）の前記人差し指（ＩＦ）または前記親指（ＴＨ）に係合されるように適合された係止部材（６８）を備える、請求項１～８の何れか一項に記載の切断アセンブリ。
【請求項１０】
モータ（１６）および前記モータ（１６）に連結されたハウジング（１５）を含む駆動アセンブリ（１２）を有する外科用器具（１０）用の切断アセンブリ（１４）であって、前記外科用器具（１０）の前記駆動アセンブリ（１２）に取外し可能に連結されるように構成された切断アセンブリ（１４）において、
前記駆動アセンブリ（１２）によって回転されるように適合された内側チューブ（２８）および前記内側チューブ（２８）を覆って配置された外側チューブ（２６）を含むチューブアセンブリ（２０）と、
前記チューブアセンブリ（２０）に連結され、親指（ＴＨ）、人差し指（ＩＦ）と中指

を含む複数の指、前記親指（ＴＨ）と前記人差し指（ＩＦ）との間に位置する水かき部（Ｗ）、および、掌（Ｐ）を含む利用者の手（Ｈ）の一部によって係合されるように構成され、前記手（Ｈ）の前記人差し指（ＩＦ）または前記第２の指（ＳＦ）に係合されるように適合されたフィンガー部分（４４）、および、前記手（Ｈ）の前記掌（Ｐ）に係合されずに前記手（Ｈ）の前記水かき部（Ｗ）に係合されるように適合されたウエブ部分（５２）を含むグリップ（４０）と、
を備える、切断アセンブリ。
【請求項１１】
前記グリップ（４０）は、前記フィンガー部分（４４）と前記ウエブ部分（５２）との中間に位置して前記フィンガー部分（４４）と前記ウエブ部分（５２）に連結された中間部分（４８）をさらに含み、前記フィンガー部分（４４）および前記ウエブ部分（５２）の各々は、前記中間部分（４８）から前記ハウジング（１５）と反対の方向に延在している、請求項１０に記載の切断アセンブリ。
【請求項１２】
前記フィンガー部分（４４）は、前記チューブアセンブリ（２０）の近位部分と実質的に直交する前面（４６）をさらに備える、請求項１０または１１に記載の切断アセンブリ。
【請求項１３】
利用者の手（Ｈ）の少なくとも一部によって切断アセンブリ（１４）を把持する方法であって、
前記切断アセンブリ（１４）は、外科用器具（１０）の駆動アセンブリ（１２）に取り外し可能に連結されるように構成され、かつ、外側チューブ（２６）内に回転可能に配置された内側チューブ（２８）を有するチューブアセンブリ（２０）と、前記チューブアセンブリ（２０）に連結されフィンガー部分（４４）およびウエブ部分（５２）を含むグリップ（４０）と、前記チューブアセンブリ（２０）の前記外側チューブ（２６）に連結された手動部材（５６）とを備える、方法において、
前記手（Ｈ）の指を前記グリップ（４０）の前記フィンガー部分（４４）に係合するステップと、
前記手（Ｈ）の前記指、親指（ＴＨ）、または人差し指（ＩＦ）を前記手動部材（５６）に係合するステップと、
前記手（Ｈ）の前記親指（ＴＨ）と前記人差し指（ＩＦ）との間に位置する水かき部（Ｗ）を前記グリップ（４０）の前記ウエブ部分（５２）に係合するステップと、
前記手（Ｈ）の前記水かき部（Ｗ）が前記ウエブ部分（５２）に係合され、前記手（Ｈ）の前記指が前記フィンガー部分（４４）に係合された状態で、前記チューブアセンブリ（２０）の前記外側チューブ（２６）を回転させるために、前記手動部材（５６）を前記親指（ＴＨ）または前記人差し指（ＩＦ）によって移動させるステップと、
を含む方法。
【請求項１４】
モータ（１６）を含む駆動アセンブリ（１２）を準備するステップと、
前記駆動アセンブリ（１２）を前記切断アセンブリ（１４）に取り外し可能に連結するステップと、
をさらに含む、請求項１３に記載の方法。
【請求項１５】
前記グリップ（４０）に連結された接続ハブ（８６）をさらに備え、前記接続ハブ（８６）は、前記外科用器具（１０）の前記駆動アセンブリ（１２）に取り外し可能に連結されるように構成された連結部材（８８）を備える、請求項１～４の何れか一項に記載の切断アセンブリ。
【請求項１６】
前記グリップ（４０）は、前記チューブアセンブリ（２０）を受け入れる開口（４３）を画定するノーズ部分（４２）と、前記ノーズ（４２）に連結された中間部分（４４）を

さらに備え、前記ノーズ部分（４２）と前記中間部分（４４）は、前記手動部材（５６）と前記接続ハブ（８６）を受け入れるように形成された開領域棚（５０）を画定する、請求項１５に記載の切断アセンブリ。

【請求項１７】
前記手動部材（５６）は、前記ノーズ部分（４２）の近位に配置される、請求項１６に記載の切断アセンブリ。

【請求項１８】
前記手動部材（５６）は、前記ノーズ部分（４２）と前記接続ハブ（８６）との間に軸方向に位置決めされる、請求項１６に記載の切断アセンブリ。

【請求項１９】
前記ノーズ部（４２）に配置され、前記手動部材（５６）を前記グリップ（４０）に対する回転からロックするように構成された係止アセンブリ（６６）をさらに備え、前記グリップ（４０）が前記手（Ｈ）の前記水かき部（Ｗ）と係合している状態で、前記手（Ｈ）の前記人差し指（ＩＦ）または前記親指（Ｔ）と係合するように適合された係止部材（６８）を含む、請求項１６に記載の切断アセンブリ。

【請求項２０】
前記チューブアセンブリ（２０）、前記グリップ（４０）、および、前記手動可動部材（５６）が、前記外科器具（１０）の使い捨て部分を集合的に形成する、請求項１に記載の切断アセンブリ。