【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19年12月20日(2007.12.20)

【公表番号】特表2007-513717(P2007-513717A)
【公表日】平成19年5月31日(2007.5.31)
【年通号数】公開・登録公報2007-020
【出願番号】特願2006-544058(P2006-544058)
【国際特許分類】
Ａ６１Ｂ　17/11　　(2006.01)
【ＦＩ】
Ａ６１Ｂ　17/11

【手続補正書】
【提出日】平成19年10月29日(2007.10.29)
【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】
患者の中空の体腔の組織の壁面に組織の襞を形成するための装置であって、
・可撓性チューブを有し、該可撓性チューブの遠位領域が該体腔へと挿入されるように構成されているカテーテル、
・該遠位領域に配置され、第１の組織接触点を規定する組織係合アセンブリ、
・初めは該第１の組織接触点の近位側の位置または該第１の組織接触点と並んだ位置に位置している第２の組織接触点、および
・該第１の組織接触点を該第２の組織接触点の近位側の位置へと移動させて、組織の襞を形成する組織近接化装置
を有している装置。
【請求項２】
初めは前記第１の組織接触点の近位側の位置または前記第１の組織接触点と並んだ位置に位置している第３の組織接触点
をさらに有しており、
前記組織近接化装置が、前記第２の組織接触点と第３の組織接触点とが組織の襞の両側に位置するよう、該第１の組織接触点を該第３の組織接触点の近位側の位置へと移動させて組織の襞を形成する、請求項１に記載の装置。
【請求項３】
前記組織近接化装置が、前記第１の組織接触点を前記第２の組織接触点および第３の組織接触点に対して直線的に変位させる、請求項３に記載の装置。
【請求項４】
アンカ・アセンブリを送達して前記組織の襞を該アンカ・アセンブリで固定するように構成されたアンカ送達システム
をさらに有している、請求項１に記載の装置。
【請求項５】
前記アンカ送達システムが、前記体腔へと挿入されるように構成された可撓性送達カテーテルを有している、請求項４に記載の装置。
【請求項６】
前記可撓性送達カテーテルが、組織の襞を横切る方向に整列すべく屈曲するように構成さ

れている、請求項５に記載の装置。
【請求項７】
前記アンカ送達システムが、前記可撓性送達カテーテルを通って前進して前記組織の襞を横切って通過するように構成された針をさらに有している、請求項６に記載の装置。
【請求項８】
前記アンカ・アセンブリが、前記針を通して送達されるように構成されている、請求項７に記載の装置。
【請求項９】
前記組織係合アセンブリが、粘膜に係合して前記第１の組織接触点を規定するように構成されている、請求項１に記載の装置。
【請求項１０】
前記組織係合アセンブリが、筋層に係合して前記第１の組織接触点を規定するように構成されている、請求項１に記載の装置。
【請求項１１】
前記組織係合アセンブリが、漿膜に係合して前記第１の組織接触点を規定するように構成されている、請求項１に記載の装置。
【請求項１２】
組織の襞が、漿膜と漿膜との組織の接触を有しており、前記アンカ・アセンブリが、該漿膜と漿膜との組織の接触を固定するように構成されている、請求項４に記載の装置。
【請求項１３】
形状を固定することができる案内チューブをさらに有している、請求項１に記載の装置。
【請求項１４】
中空の体器官の内部に組織の襞を内視鏡的に形成するためのシステムであって、
・近位端、遠位端、および該近位端と該遠位端との間の細長い長さ部分を有している内視鏡装置、
・該内視鏡装置の該遠位端から突き出して、該中空の体器官の内部の組織を捕らえるように構成されている組織係合機構、ならびに
・該中空の体器官の内部において該組織係合機構に近接して位置でき、該捕らえた組織を貫いてアンカ・アセンブリを内視鏡的に繰り出すように構成されているアンカ送達システム
を有しているシステム。
【請求項１５】
さらに、屈曲が可能な画像化装置を、前記内視鏡装置の前記遠位端から突き出して、該内視鏡装置の軸から外れて屈曲するように有している、請求項１４に記載のシステム。
【請求項１６】
前記画像化装置が、胃鏡を含んでいる、請求項１５に記載のシステム。
【請求項１７】
さらに前記画像化装置が、軸から外れて屈曲したときに視覚三角測量を可能にするように構成されている、請求項１５に記載のシステム。
【請求項１８】
前記内視鏡装置の前記長さ部分が、形状を固定することができる筒状部材で構成されており、該部材が、前記中空の体器官の内部で配置構成を固定するように構成されている、請求項１４に記載のシステム。
【請求項１９】
前記内視鏡装置が、該内視鏡装置を貫く複数の作業用管腔を規定している、請求項１４に記載のシステム。
【請求項２０】
前記組織係合機構が、組織把持器を有している、請求項１４に記載のシステム。
【請求項２１】
前記組織係合機構が、前記組織を捕らえて前記内視鏡装置に対して近位方向に動かすよう

に構成されている、請求項１４に記載のシステム。
【請求項２２】
前記アンカ送達システムが、可撓性送達チューブを有している、請求項１４に記載のシステム。
【請求項２３】
前記可撓性送達チューブの一部が、前記捕らえた組織に対して横切る方向に整列すべく向け直されるように構成されている、請求項２２に記載のシステム。
【請求項２４】
前記アンカ送達システムが、さらに針を有しており、
該針が、前記可撓性送達チューブを通して進められ、前記捕らえた組織を横切って通過するように構成されている、請求項２２に記載のシステム。
【請求項２５】
前記アンカ送達システムが、前記針を通しての送達のために構成されている、請求項２４に記載のシステム。