

【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10月29日(2015.10.29)

【公表番号】特表2014-530663(P2014-530663A)

【公表日】平成26年11月20日(2014.11.20)

【年通号数】公開・登録公報2014-064

【出願番号】特願2014-530246(P2014-530246)

【国際特許分類】

A 6 1 B 18/12 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 17/39 3 2 0

【手続補正書】

【提出日】平成27年9月4日(2015.9.4)

【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】

近位端および遠位端を有する電気外科器具(10)であって、

遠位端のジョー部材アセンブリ(14)であって、第1のジョー部材(18)と、第1のジョー部材(18)に対して動作可能な第2のジョー部材(20)を含んでおり、それらのジョー部材(18, 20)が開放姿勢から把持姿勢へと互いに対し移行可能であって、把持姿勢においては開放姿勢よりもそれらのジョー部材(18, 20)が互いに近接して配置されており、それぞれのジョー部材(18, 20)が、電源に接続可能な少なくとも1つの電極(32, 33, 36, 37)を有しており、両方のジョー部材(18, 20)の電極(32, 33, 36, 37)が把持姿勢においてそれらのジョー部材(18, 20)の間に保持された身体組織をシールするために相互作用するように構成されている、ジョー部材アセンブリ(14)と、

それらのジョー部材(18, 20)を開放姿勢から把持姿勢へ移行させる駆動手段(12)と、

それらのジョー部材(18, 20)が開放姿勢から把持姿勢へ移行したときに、それらのジョー部材(18, 20)の閉鎖幅を制限する手段(50)を備えており、

前記制限する手段(50)が、複数の制限要素(51, 52)を含んでおり、合計で2つだけの制限要素(51, 52)が、ジョー部材(18, 20)から他方のジョー部材(18, 20)の方向にジョー部材(18, 20)の少なくとも1つの電極(32, 33, 36, 37)により形成されるシール面を超えて突出する電気的絶縁性のスペーサ(53, 54)の形態であって、前記2つのスペーサ(53, 54)が異なるジョー部材(18, 20)に配置されており、それらのうちの少なくとも1つのスペーサ(53, 54)がジョー部材アセンブリ(14)の遠位端部に配置されていることを特徴とする、電気外科器具(10)。

【請求項2】

少なくとも1つのスペーサ(54)が、前記遠位端部に対して近位側に、特に前記ジョー部材(20)の近位端部に配置されていることを特徴とする、請求項1の電気外科器具(10)。

【請求項3】

少なくとも1つのスペーサ(53, 54)が、特に全てのスペーサが、それが配置され

ている前記ジョー部材(18, 20)の前記少なくとも1つの電極(32, 33, 36, 37)のための、そのジョー部材(18, 20)の支持要素(34, 38)と一体的に形成されており、前記電極(32, 33, 36, 37)を貫通していることを特徴とする、請求項1または2の電気外科器具(10)。

【請求項4】

前記ジョー部材(18, 20)の把持姿勢において前記ジョー部材(18, 20)の間に保持される身体組織を切り離す切断手段(44)を備えており、

前記切断手段(44)が、近位から遠位への方向に対して横方向に、前記ジョー部材(18, 20)の少なくとも1つの電極(32, 33, 36, 37)の2つのシール面部分の間に配置されている、または配置可能である、切断要素(46)を含んでいることを特徴とする、請求項1から3の何れか一項の電気外科器具(10)。

【請求項5】

前記切断手段(44)が、前記切断要素(46)を近位から遠位への方向に移動させて前記切断要素(46)を後退位置から前進位置へと移行させる駆動要素(45)を備えており、その移行時に前記ジョー部材(18, 20)の把持姿勢において前記ジョー部材(18, 20)の間に保持された身体組織が切り離されることを特徴とする、請求項4の電気外科器具(10)。

【請求項6】

少なくとも1つのジョー部材(18, 20)が、それぞれがシール面部分を形成する、2つの分離した電極(32, 33, 36, 37)を含んでいることを特徴とする、請求項4または5の電気外科器具(10)。

【請求項7】

近位から遠位への方向に対して横方向に、前記切断要素(46)の両側にそれぞれ1つだけのスペーサ(53, 54)が配置されていることを特徴とする、請求項4から6の何れか一項の電気外科器具(10)。

【請求項8】

前記複数の制限要素(51, 52)が、前記ジョー部材アセンブリ(14)の前記遠位端部に配置された前記少なくとも1つのスペーサ(53, 54)に対して近位側に配置された、スペーサとして構成されていない、少なくとも1つの更なる制限要素(64, 65)を備えていることを特徴とする、請求項1から7の何れか一項の電気外科器具(10)。

【請求項9】

前記第1のジョー部材(18)についてのジョー部材支持体(25)を含んでおり、前記第1のジョー部材(18)と前記第2のジョー部材(20)を開放姿勢から把持姿勢へと移行するために、前記ジョー部材支持体(25)に対して前記第2のジョー部材(20)が回動可能であり、

前記第1のジョー部材(18)が前記ジョー部材支持体(25)に対して、前記ジョー部材支持体(25)により規定される長手方向に対して横方向を向いた回動軸周りに回動可能であることを特徴とする、請求項1から8の何れか一項の電気外科器具(10)。

【請求項10】

前記複数の制限要素(51, 52)が、前記第1のジョー部材(18)に配置された第1のストッパ部材(64)として構成された少なくとも1つの更なる制限要素と、前記ジョー部材支持体(25)に配置された第2のストッパ部材(65)として構成された少なくとも1つの更なる制限要素を備えており、前記第1のジョー部材(18)の近位端を前記第2のジョー部材(20)に向けて回動させるための前記第1のジョー部材(18)の前記ジョー部材支持体(25)に対する回動動作を制限するように相互作用することを特徴とする、請求項9の電気外科器具(10)。

【請求項11】

前記ストッパ部材(64, 65)の相互作用に応じて、前記第1のジョー部材(18)の前記少なくとも1つの電極(32, 33)により形成される前記シール面が前記ジョー

部材支持体（25）により規定される前記長手方向に対して平行な向きとなるように、前記ストッパ部材（64，65）が回動動作を制限することを特徴とする、請求項10の電気外科器具（10）。

【請求項12】

前記ストッパ部材（64，65）が、それぞれ、互いに着脱可能に形成された、前記第1のジョー部材（18）または前記ジョー部材支持体（25）の段差の形態であることを特徴とする、請求項10または11の電気外科器具（10）。

【請求項13】

前記ストッパ部材（64，65）が、前記ジョー部材支持体（25）に対する回動時に前記第1のジョー部材（18）を案内する案内部材（69，70）を構成することを特徴とする、請求項10から12の何れか一項の電気外科器具（10）。

【請求項14】

ストッパ部材（65）が、長孔（70）として形成されており、それと相互作用するストッパ部材（64）が、その長孔（70）に係合するピン（69）として形成されていることを特徴とする、請求項10から13の何れか一項の電気外科器具（10）。

【請求項15】

少なくとも1つのストッパ部材（64）が、前記第1のジョー部材（18）に対して、または前記ジョー部材支持体（25）に対して、それぞれ調整可能である、調整可能なアクチュエータ（66）を形成していることを特徴とする、請求項10から14の何れか一項の電気外科器具（10）。