

【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 27 日 (2007.12.27)

【公開番号】特開 2005-144193 (P2005-144193A)

【公開日】平成 17 年 6 月 9 日 (2005.6.9)

【年通号数】公開・登録公報 2005-022

【出願番号】特願 2004-366797 (P2004-366797)

【国際特許分類】

**A 6 1 B 17/3201 (2006.01)**

**A 6 1 B 17/12 (2006.01)**

**A 6 1 B 17/28 (2006.01)**

**A 6 1 B 18/12 (2006.01)**

【F I】

A 6 1 B 17/32 3 2 0

A 6 1 B 17/12 3 2 0

A 6 1 B 17/28

A 6 1 B 17/39 3 2 0

【手続補正書】

【提出日】平成 19 年 11 月 13 日 (2007.11.13)

【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】

組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子であって、

各々がその遠位端部に配置されたジョー部材を備えた 1 対の第 1 及び第 2 のシャフト部材を有し、前記ジョー部材は、互いに対して間隔を置いた関係にある第 1 の位置から、前記ジョー部材が協働してこれらの間で組織を掴む少なくとも 1 つの次の位置に移動することができ、

前記ジョー部材は各々、これらの間に保持されている組織を通して電気外科エネルギーを伝える導電性密封プレートを有し、

前記ジョー部材のうちの少なくとも一方は、その長さに沿って形成された切断スロットを有し、前記切断スロットは、これに沿って切断器械を往復動させるように寸法形状決めされ、

前記切断器械を、前記切断器械が前記ジョー部材相互間に保持された組織に対して近位側に位置する第 1 の位置から、前記切断器械が前記ジョー部材相互間に保持された組織に対して遠位側に位置する少なくとも 1 つの次の位置に、選択的に前進させるアクチュエータを有し、前記アクチュエータは、前記ジョー部材相互間に保持されている組織を通して前記切断器械を前記第 1 の位置から前記第 2 の位置に前進させるようにプーリ及びケーブルシステムと協働するトリガ組立体を有する、

組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 2】

前記アクチュエータの前記トリガ組立体は、前記切断スロットを通して前記切断器械を遠位側へ前進させるよう近位側へ引っ張られる、請求項 1 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 3】

前記アクチュエータの前記トリガ組立体は、前記切断スロットを通して前記切断器械を遠位側へ前進させるよう遠位側へ押される、請求項 1 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 4】

前記アクチュエータの前記トリガ組立体は、前記切断スロットを通して前記切断器械を遠位側へ前進させるよう側方へ動かされる、請求項 1 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 5】

前記ジョー部材が第 1 の位置にあるとき、前記切断器械の往復動を阻止するロックアウトを更に有している、請求項 1 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 6】

前記ロックアウトは、トリガ組立体の一部をなす、請求項 5 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 7】

前記ロックアウトは、前記ジョー部材の少なくとも一方の一部をなす、請求項 5 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 8】

前記ロックアウトは、前記切断器械の一部をなす、請求項 7 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 9】

前記ロックアウトは、少なくとも一方のジョー部材の一部をなす、請求項 5 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 10】

前記ロックアウトは、前記第 1 及び第 2 のシャフトのうちの少なくとも一方の一部をなす、請求項 5 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 11】

前記シャフトは各々、取っ手を有し、前記取っ手のうち少なくとも 1 つには前記プーリ及びケーブルシステムのケーブルを往復動させる軌道が貫通して形成され、前記ケーブルは、前記切断器械と機械的に係合して前記ケーブルの運動により第 1 の位置と次の位置との間における前記切断機構の運動が行われるようになっている、請求項 1 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 12】

前記ケーブルは、前記軌道内でのケーブルの座屈を阻止する少なくとも 1 つの補剛材を有している、請求項 11 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 13】

前記ケーブルは、編組柔軟ケーブルである、請求項 11 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 14】

前記ケーブルは、プラスチック材料で作られている、請求項 11 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 15】

前記切断器械を前記第 1 の位置に自動的に付勢する少なくとも 1 つのばねを更に有している、請求項 1 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 16】

前記トリガ組立体は、前記切断器械を前記第 1 の位置に自動的に戻す前記少なくとも 1 つのばねを有している、請求項 15 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 17】

組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子であって、

各々がその遠位端部に位置するジョー部材を備えた 1 対の第 1 及び第 2 のシャフト部材

を有し、前記ジョー部材は、互いに対して間隔を置いた関係にある第 1 の位置からジョー部材が協働してこれらの間に組織を掴む少なくとも 1 つの次の位置に動くことができ、

前記ジョー部材は各々、これらの間に保持されている組織を通して電気外科エネルギーを伝える導電性密封プレートを有し、

前記ジョー部材のうちの少なくとも一方は、その長さに沿って形成された切断スロットを有し、前記切断スロットは、これに沿って切断器械を往復動させるよう寸法決めされており、

切断器械を前記切断器械が前記ジョー部材相互間に保持された組織に対して近位側に位置する第 1 の位置から前記切断器械が前記ジョー部材相互間に保持された組織に対して遠位側に位置する少なくとも 1 つの次の位置に選択的に前進させるアクチュエータを有し、前記アクチュエータは、ジョー部材相互間に保持されている組織を通して前記切断器械を第 1 の位置から第 2 の位置に前進させるようラックピニオンシステムと協働するトリガ組立体を有している、組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 18】

前記ラックピニオンシステムは、第 1 及び第 2 のシャフト部材のうちの一方と係合する、請求項 17 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 19】

前記アクチュエータの前記トリガ組立体は、前記切断スロットを通して前記切断器械を遠位側へ前進させるよう近位側へ引っ張られる、請求項 17 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。

【請求項 20】

前記アクチュエータの前記トリガ組立体は、前記切断スロットを通して前記切断器械を前進させるよう遠位側へ押される、請求項 17 記載の組織を密封するための開放手術用電気外科鉗子。