

【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つて、

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、互いに對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っ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對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對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っ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ブ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っ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っ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っ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つには前記ブ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、互いに對して間隔を置いた關係にある第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っ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斷スロットを有し、前記切斷スロットは、これに沿って切斷器械を往復動させるよう寸法決めされており、

切斷器械を前記切斷器械が前記ジョー部材相互間に保持された組織に對して近位側に位置する第1の位置から前記切斷器械が前記ジョー部材相互間に保持された組織に對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って前記切斷器械を第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、前記切斷スロットを通って前記切斷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、前記切斷スロットを通って前記切斷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。