

【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 1 年 6 月 13 日 (2019.6.13)

【公表番号】特表 2018-519900 (P2018-519900A)

【公表日】平成 30 年 7 月 26 日 (2018.7.26)

【年通号数】公開・登録公報 2018-028

【出願番号】特願 2017-564682 (P2017-564682)

【国際特許分類】

A 6 1 B 17/16 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 17/16

【手続補正書】

【提出日】令和 1 年 5 月 10 日 (2019.5.10)

【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】

トリガと、前記トリガに作動可能に連結された留め具ドライバと、を有する動力伝達部であって、第 1 構成から第 2 構成への前記トリガの作動が前記留め具ドライバを少なくとも第 1 位置と第 2 位置との間で動かす、動力伝達部と、

前記動力伝達部に作動可能に関連し、ロック構成とロック解除構成との間を移動可能である作動ロックアウトシステムであって、作動ロックアウトシステムがロック構成にあるとき、前記留め具ドライバが前記第 1 位置から前記第 2 位置へ移動するのを防ぎ、前記トリガの前記第 1 構成から前記第 2 構成への作動が、作動ロックアウトシステムを前記ロック構成から前記ロック解除構成に動かす、作動ロックアウトシステムと、を備える手術器具。

【請求項 2】

前記作動ロックアウトシステムが、

前記留め具ドライバに関連する 1 つ又は複数のロッキング面と、

制御面であって、前記作動ロックアウトシステムが前記ロック構成にあるとき、前記 1 つ又は複数のロッキング面の移動経路に整列させられ、前記作動ロックアウトシステムを前記ロック構成から前記ロック解除構成に動かすことが、前記制御面を前記 1 つ又は複数のロッキング面の移動経路から外して動かす、制御面と、を備える、請求項 1 に記載の手術器具。

【請求項 3】

前記作動ロックアウトシステムが、

前記留め具ドライバに関連する 1 つ又は複数のロッキング面と、

制御面であって、前記作動ロックアウトシステムが前記ロック構成にあるとき、前記 1 つ又は複数のロッキング面の移動経路に整列させられ、前記作動ロックアウトシステムを前記ロック構成から前記ロック解除構成に動かすことが、前記ロッキング面を前記制御面との整列から外して動かす、制御面と、を備える、請求項 1 に記載の手術器具。

【請求項 4】

トリガ及び前記トリガに作動可能に連結された留め具ドライバを有し、第 1 構成から第 2 構成への前記トリガの作動が、前記留め具ドライバを少なくとも第 1 位置と第 2 位置との間で動かす動力伝達部と、

前記留め具ドライバに関連する 1 つ又は複数のロッキング面と、

前記トリガが前記第 1 構成から前記第 2 構成へ作動させられるとき、ロック構成とロック解除構成との間を動かされ、前記ロック構成のとき、前記 1 つ又は複数のロッキング面のうち少なくとも 1 つの運動を阻止し、前記第 1 位置と前記第 2 位置との間の前記留め具ドライバの移動を妨げる制御面と、を備える手術器具。

【請求項 5】

前記制御面が前記ロック構成にあるとき、前記制御面が前記 1 つ又は複数のロッキング面のうちの少なくとも 1 つの移動経路に整列させられる、請求項 4 に記載の手術器具。

【請求項 6】

前記制御面を前記ロック解除構成に動かすことが、前記制御面を前記 1 つ又は複数のロッキング面のうちの少なくとも 1 つの移動経路から外れて動かす、請求項 5 に記載の手術器具。

【請求項 7】

前記トリガに作動可能に連結された第 1 リンクをさらに備え、前記制御面が前記第 1 リンク上に配置される、請求項 2 ~ 6 のいずれか 1 項に記載の手術器具。

【請求項 8】

前記第 1 構成から前記第 2 構成への前記トリガの作動が、前記ロック構成から前記ロック解除構成へ前記制御面を動かすように前記第 1 リンクを動かす、請求項 7 に記載の手術器具。

【請求項 9】

前記第 1 構成から前記第 2 構成への前記トリガの作動が、前記制御面を前記 1 つ又は複数のロッキング面の前記移動経路から外れて動かすように前記第 1 リンクを動かす、請求項 7 に記載の手術器具。

【請求項 10】

前記トリガ及び前記第 1 リンクに直接連結された第 2 リンクをさらに備え、前記第 2 リンクが、前記トリガの回転運動を前記留め具ドライバに対する前記第 1 リンクの運動に移す、請求項 8 又は 9 に記載の手術器具。

【請求項 11】

前記第 1 位置が第 1 回転位置であり、前記第 2 位置が第 2 回転位置である、請求項 1 ~ 10 のいずれか 1 項に記載の手術器具。

【請求項 12】

前記第 1 位置が近位位置であり、前記第 2 位置が遠位位置である、請求項 1 ~ 10 のいずれか 1 項に記載の手術器具。