

【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 5 月 23 日 (2019.5.23)

【公表番号】特表 2018-515199 (P2018-515199A)

【公表日】平成 30 年 6 月 14 日 (2018.6.14)

【年通号数】公開・登録公報 2018-022

【出願番号】特願 2017-556801 (P2017-556801)

【国際特許分類】

A 6 1 B 17/03 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 17/03

【手続補正書】

【提出日】平成 31 年 4 月 12 日 (2019.4.12)

【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、前記トリガに動作的に連結された駆動軸と、を含み、前記トリガの作動が前記駆動軸を少なくとも第 1 位置と第 2 位置との間で移動させる、動力伝達装置と、

前記動力伝達装置に動作的に結合された作動ロックアウトシステムであって、閾値力以上の力が前記トリガに加えられるまで、前記第 1 位置から前記第 2 位置への駆動軸の移動を防止する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、前記駆動軸に結合された第 1 カム面と、前記第 1 カム面の移動を選択的に遮断するように配列された第 2 カム面と、を備える、請求項 1 に記載の手術器具。

【請求項 3】

前記第 1 カム面及び第 2 カム面のうちの少なくとも一方に動作的に連結された付勢部材をさらに備える、請求項 2 に記載の手術器具。

【請求項 4】

トリガと、前記トリガに動作的に連結された駆動軸と、を含み、前記トリガの作動が前記駆動軸を少なくとも第 1 位置と第 2 位置との間で移動させる、動力伝達装置と、

前記動力伝達装置の一部と結合された第 1 カム面と、

ロック構成において前記第 1 カム面の移動を遮断して、アンロック構成において前記第 1 カム面の移動を可能にするように配列された第 2 カム面と、

前記第 1 カム面及び前記第 2 カム面のうちの少なくとも一方に動作的に連結され、前記カム面を前記ロック構成に推進する、付勢部材であって、前記トリガに加えられる閾値力以上の力が、前記第 1 カム面及び前記第 2 カム面を前記アンロック構成に移動させる、付勢部材と、を備える手術器具。

【請求項 5】

ハンドルをさらに備え、前記第 2 カム面が前記ハンドルに連結される、請求項 4 に記載の手術器具。

【請求項 6】

前記第 1 カム面及び前記第 2 カム面のうちの少なくとも一方が、回転可能なアームの少なくとも一部を含む、請求項 4 に記載の手術器具。

【請求項 7】

前記付勢部材が、ねじりばね、巻きばね、板ばね、弾倉ばね、ガスピリング及び弾性棒のうちの少なくとも１つである、請求項3 ～ 6 のいずれか 1 項に記載の手術器具。

【請求項 8】

前記第 1 カム面及び前記第 2 カム面のうちの少なくとも一方がローラを含む、請求項2 ～ 7 のいずれか 1 項に記載の手術器具。

【請求項 9】

前記第 1 カム面及び前記第 2 カム面が相補的形狀を有する、請求項2 ～ 8 のいずれか 1 項に記載の手術器具。

【請求項 10】

前記第 1 カム面及び前記第 2 カム面のうちの少なくとも一方が曲線形狀を有する、請求項2 ～ 9 のいずれか 1 項に記載の手術器具。

【請求項 11】

前記作動ロックアウトシステムは、前記駆動軸に連結された第 3 カム面をさらに備え、前記第 2 カム面は、前記作動ロックアウトシステムがアンロック構成にある時に前記第 3 カム面に遠位力を加える、請求項2 ～ 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 ～ 11 のいずれか 1 項に記載の手術器具。

【請求項 13】

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 ～ 12 のいずれか 1 項に記載の手術器具。

【請求項 14】

前記閾値力は、前記手術器具を作動させるための作動力以上である、請求項1 ～ 13 のいずれか 1 項に記載の手術器具。

【請求項 15】

前記動力伝達装置は、手術用留め具を留置するように構成される、請求項1 ～ 14 のいずれか 1 項に記載の手術器具。