

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第4405158号  
(P4405158)

(45) 発行日 平成22年1月27日(2010.1.27)

(24) 登録日 平成21年11月13日(2009.11.13)

(51) Int.Cl.

F 1

A 6 1 B 17/06 (2006.01)

A 6 1 B 17/06 3 3 0

請求項の数 15 (全 69 頁)

(21) 出願番号	特願2003-21543 (P2003-21543)	(73) 特許権者	501385569
(22) 出願日	平成15年1月30日(2003.1.30)		鍾 尚志
(65) 公開番号	特開2003-225241 (P2003-225241A)		中華人民共和国香港特別行政区新界大埔康
(43) 公開日	平成15年8月12日(2003.8.12)		樂園26街6号屋
審査請求日	平成18年1月30日(2006.1.30)	(73) 特許権者	000000376
(31) 優先権主張番号	60/352728		オリンパス株式会社
(32) 優先日	平成14年1月30日(2002.1.30)		東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号
(33) 優先権主張国	米国(US)	(74) 代理人	100058479
(31) 優先権主張番号	60/430259		弁理士 鈴江 武彦
(32) 優先日	平成14年12月2日(2002.12.2)	(74) 代理人	100091351
(33) 優先権主張国	米国(US)		弁理士 河野 哲
		(74) 代理人	100084618
			弁理士 村松 貞男
		(74) 代理人	100100952
			弁理士 風間 鉄也

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 内視鏡用処置具

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

内視鏡と共に用いられ、体外で操作することにより、体腔内で処置を行うための内視鏡用処置具であって、

体腔内に挿入される先端部を有し、体外で前後方向へ移動操作可能な伝達部材と、

この伝達部材の先端部に連結され、前記伝達部材により該伝達部材の長軸方向へ移動操作されるプッシュロッドと、

それぞれが前記プッシュロッドに枢着して連結した基端部と、この基端部から延びた他端側に設けられた先端部とを有した第1、第2接続部材と、

それぞれが前記各々の接続部材の先端部に対しそれぞれ枢着して回転自在に連結された基端部と、この基端部から延びた他端側に設けられた先端部とを有する第1、第2腕部材と、

前記第1、第2腕部材のそれぞれの先端部を枢着する軸を備えて前記第1、第2腕部材を回転自在に保持する保持部材と、

それぞれが前記第1、第2腕部材に連結され、それぞれの第1、第2腕部材により回転し、前記伝達部材がプッシュロッドを介して第1、第2接続部材と第1、第2腕部材とのリンク機構を作動したときに互いに逆向きに回動して開閉するとともに開いたときには前記軸を中心に回動する端部が該軸よりも後方に位置するように広がり前記リンク機構の前方領域を開放した状態に開くことが可能である第1、第2作動部材と、

前記第1、第2作動部材の一方のものに前記第1、第2作動部材の閉じ方向に向けて突

10

20

き出して設けられ、前記第 1 , 第 2 作動部材を閉方向に回転することにより前記リンク機構の前方に位置する生体組織に対して穿刺可能な針と、

前記第 1 , 第 2 作動部材の他方のものに設けられ、前記針を穿刺する生体組織を、前記針の反対側から押さえる固定手段と、

を備えることを特徴とする内視鏡用処置具。

【請求項 2】

前記固定手段は、生体組織を固定する針状体であることを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡用処置具。

【請求項 3】

前記針は、第 1 , 第 2 作動部材を閉じたときに、穿刺先端部が前記固定手段の位置を突き抜け可能である曲針であることを特徴とする請求項 1 または請求項 2 に記載の内視鏡用処置具。

【請求項 4】

第 1 , 第 2 腕部材を閉じた状態で前記針の穿刺先端を覆い、前記針から生体組織を保護する保護手段を備えたことを特徴とする請求項 1、請求項 2 または請求項 3 に記載の内視鏡用処置具。

【請求項 5】

前記針に取り付けられた縫合糸と、前記針により誘導されて組織に穿刺された前記糸を前記針から回収する回収手段とを備えることを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡用処置具。

【請求項 6】

この処置具は、軸線を有するガイド部材に沿って体内に挿入可能であり、このガイド部材に対して、ガイド部材の軸線方向に移動可能に保持されることを特徴とする請求項 1 に記載の処置具。

【請求項 7】

前記針に取り付けられた糸と、

前記針により誘導されて組織に穿刺された前記糸を針から回収する回収手段と、を備え

、前記回収手段は、前記針を第 1 , 第 2 作動部材の一方から取り外すための係止部材を有することを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡用処置具。

【請求項 8】

前記回収手段は、内視鏡用処置具の延在する方向に沿って移動可能であることを特徴とする請求項 7 に記載の内視鏡用処置具。

【請求項 9】

前記針に取り付けられた糸は、少なくとも 1 つの大ループと、この大ループを形成する糸に巻かれた少なくとも 1 つの小ループとを有することを特徴とする請求項 7 に記載の内視鏡用処置具。

【請求項 10】

前記回収手段は、前記針を係止可能な針係止部材と、前記糸を係止可能な糸係止部材とを有し、これにより、針係止部材に係止された前記針と、糸係止部材との間で組織を締付け可能な針・糸固定手段を形成することを特徴とする請求項 5 または請求項 7 に記載の内視鏡用処置具。

【請求項 11】

前記針・糸固定手段は、前記糸を外部に露出させる空間を有し、この空間で糸が切断可能であることを特徴とする請求項 10 に記載の内視鏡用処置具。

【請求項 12】

第 1 , 第 2 作動部材の一方に設けられ、この一方の作動部材の移動範囲を規制する規制機構を備えることを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡用処置具。

【請求項 13】

前記規制機構は、前記一方の作動部材と前記腕部材とに枢着された力蓄積部材と、この

10

20

30

40

50

力蓄積部材に対して前記一方の作動部材を、前記開閉方向の一方に付勢するばねを有することを特徴とする請求項 1 2 に記載の内視鏡用処置具。

【請求項 1 4】

第 1 , 第 2 作動部材の一方のものに回動自在に取付けられた第 3 作動部材を設け、この第 3 作動部材に生体組織を穿刺するための針を設け、前記保持部材と前記第 3 作動部材とのそれぞれに回動自在に連結された第 3 接続部材を設けことを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡用処置具。

【請求項 1 5】

縫合系を有して体内に留置される処置具を備え、  
この処置具は、縫合系を一端側から延出する先端チップと、  
この先端チップの少なくとも一部を収容する収容部を有し、この先端チップを保持する固定具と、  
この固定具内に設けられ、前記先端チップと係合するロック手段と、  
前記固定具内に前記縫合系を保持し、この固定具に対する縫合系の相対移動を規制する系ロック手段と、を備え、  
前記ロック手段は、先端チップを固定具内への収容を許容する第 1 の位置と、先端チップを固定具に対して一体的に係合させる第 2 の位置との間で、移動可能であることを特徴とする請求項 1 に記載の処置具。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、内視鏡と共に体腔内に挿入可能な処置具に関する。

【0002】

【従来の技術】

腹腔鏡を用いた外科手術に利用可能な医療器具が開発されている。このような医療器具には、大きな組織を掴む際に必要な大きな力を形成するため、一对のクレビスを支える一对のポストを備えるものがある（例えば特許文献 1 参照）。

【0003】

【特許文献 1】

米国特許明細書第 5 , 1 7 1 , 2 5 8 号

【0004】

【発明が解決しようとする課題】

しかし、この従来の医療器具では、ポストとクレビスとが互いに干渉することにより、クレビス間に形成可能な角度が 90° 程度に制限される。

一方、内視鏡を用いて体腔内を縫合する場合には、生体組織に針を貫通させて穿刺する必要があるが、したがって、小さい構造でありながら、針を大きな角度にわたって移動可能な処置具が必要がある。更に、確実に生体組織を穿刺するために、針に大きな力を伝達する必要がある。

したがって、従来の技術では、大きな開閉角度と大きな力の伝達とを必要とする内視鏡用処置具を形成することができない。

本発明は、上述の事情に基づいてなされたもので、開閉角を更に大きくし、また、更に大きな力を出す構造を備えた内視鏡用処置具を提供することを目的とする。

【0005】

【課題を解決するための手段】

本発明の一つの側面によると、内視鏡と共に用いられ、体外で操作することにより、体腔内で処置を行うための内視鏡用処置具であって、体腔内に挿入される先端部を有し、体外で前後方向へ移動操作可能な伝達部材と、この伝達部材の先端部に連結され、前記伝達部材により該伝達部材の長軸方向へ移動操作されるプッシュロッドと、それぞれが前記プッシュロッドに枢着して連結した基端部と、この基端部から延びた他端側に設けられた先端部とを有した第 1 , 第 2 接続部材と、それぞれが前記各々の接続部材の先端部に対しそ

10

20

30

40

50

れぞれ枢着して回転自在に連結された基端部と、この基端部から延びた他端側に設けられた先端部とを有する第1, 第2腕部材と、前記第1, 第2腕部材のそれぞれの先端部を枢着する軸を備えて前記第1, 第2腕部材を回転自在に保持する保持部材と、それぞれが前記第1, 第2腕部材に連結され、それぞれの第1, 第2腕部材により回転し、前記伝達部材がプッシュロッドを介して第1, 第2接続部材と第1, 第2腕部材とのリンク機構を作動したときに互いに逆向きに回転して開閉するとともに開いたときには前記軸を中心に回転する端部が該軸よりも後方に位置するように広がり前記リンク機構の前方領域を開放した状態に開くことが可能である第1, 第2作動部材と、前記第1, 第2作動部材の一方のものに前記第1, 第2作動部材の閉じ方向に向けて突き出して設けられ、前記第1, 第2作動部材を閉方向に回転することにより前記リンク機構の前方に位置する生体組織に対して穿刺可能な針と、前記第1, 第2作動部材の他方のものに設けられ、前記針を穿刺する生体組織を、前記針の反対側から押さえる固定手段と、を備えることを特徴とする内視鏡用処置具である。

10

【0006】

本発明の他の側面によると、前記固定手段は、生体組織を固定する針状体であることを特徴とする内視鏡用処置具である。

【0007】

本発明の他の側面によると、前記針は、第1, 第2作動部材を閉じたときに、穿刺先端部が前記固定手段の位置を突き抜け可能である曲針であることを特徴とする内視鏡用処置具である。

20

【0008】

本発明の更に他の側面によると、第1, 第2腕部材を閉じた状態で前記針の穿刺先端を覆い、前記針から生体組織を保護する保護手段を備えたことを特徴とする内視鏡用処置具である。

【0009】

本発明の更に他の側面によると、前記針に取り付けられた縫合糸と、前記針により誘導されて組織に穿刺された前記糸を前記針から回収する回収手段とを備えることを特徴とする内視鏡用処置具である。

【0010】

本発明の更に他の側面によると、この処置具は、軸線を有するガイド部材に沿って体内に挿入可能であり、このガイド部材に対して、ガイド部材の軸線方向に移動可能に保持されることを特徴とする処置具である。

30

本発明の更に他の側面によると、前記針に取り付けられた糸と、前記針により誘導されて組織に穿刺された前記糸を針から回収する回収手段と、を備え、前記回収手段は、前記針を第1, 第2作動部材の一方から取外すための係止部材を有することを特徴とする内視鏡用処置具である。

本発明の更に他の側面によると、前記回収手段は、内視鏡処置具の延在する方向に沿って移動可能であることを特徴とする内視鏡用処置具である。

本発明の更に他の側面によると、前記針に取り付けられた糸は、少なくとも1つの大ループと、この大ループを形成する糸に巻かれた少なくとも1つの小ループとを有することを特徴とする内視鏡用処置具である。

40

本発明の更に他の側面によると、前記回収手段は、前記針に係止可能な針係止部材と、前記糸に係止可能な糸係止部材とを有し、これにより、針係止部材に係止された前記針と、糸係止部材との間で組織を締付け可能な針・糸固定手段を形成することを特徴とする内視鏡用処置具である。

本発明の更に他の側面によると、前記針・糸固定手段は、前記糸を外部に露出させる空間を有し、この空間で糸が切断可能であることを特徴とする内視鏡用処置具である。

本発明の更に他の側面によると、第1, 第2作動部材の一方に設けられ、この一方の作動部材の移動範囲を規制する規制機構と、を備えることを特徴とする内視鏡用処置具である。

50

本発明の更に他の側面によると、前記規制機構は、前記一方の作動部材と前記腕部材とに枢着された力蓄積部材と、この力蓄積部材に対して前記一方の作動部材を、前記開閉方向の一方に付勢するばねを有することを特徴とする内視鏡用処置具である。

本発明の更に他の側面によると、第 1, 第 2 作動部材の一方のものに回動自在に取付けられた第 3 作動部材を設け、この第 3 作動部材に生体組織を穿刺するための針を設け、前記保持部材と前記第 3 作動部材とのそれぞれに回動自在に連結された第 3 接続部材を設けことを特徴とする内視鏡用処置具である。

本発明の更に他の側面によると、縫合系を有して体内に留置される処置具を備え、この処置具は、縫合系を一端側から延出する先端チップと、この先端チップの少なくとも一部を収容する収容部を有し、この先端チップを保持する固定具と、この固定具内に設けられ、前記先端チップと係合するロック手段と、前記固定具内に前記縫合系を保持し、この固定具に対する縫合系の相対移動を規制する系ロック手段と、を備え、前記ロック手段は、先端チップを固定具内への収容を許容する第 1 の位置と、先端チップを固定具に対して一体的に係合させる第 2 の位置との間で、移動可能であることを特徴とする処置具である。

【 0 0 1 1 】

【発明の実施の形態】

[ 第 1 実施形態 ]

図 1 から図 2 9 は本発明の第 1 の実施形態による内視鏡用縫合システムを示す。なお、以下に説明するそれぞれの実施形態のシステムでは、内視鏡用縫合器を用いているが、これに代え、例えば把持鉗子、糸切鉗子、鋏鉗子、ホットバイオプシ鉗子、あるいは回転クリップ装置等の処置具を用いてもよい。

【 0 0 1 2 】

図 1 に示すように、本実施形態の内視鏡用縫合システム 1 は、内視鏡システム 2 と、縫合器 3 と、縫合糸 4 とを備える。この縫合糸 4 は、ナイロン、ポリエステル、絹、フッ素系樹脂、生体吸収性等の材料により、モノフィラメント状、あるいは撚り線状に形成されるのが好ましい。内視鏡システム 2 は、一般に使用される電子内視鏡システムと同様に、内視鏡 1 2 と、画像処理装置 1 4 と、光源装置 1 5 と、観察用モニター 1 3 と、吸引器 1 1 とを備える。内視鏡 1 2 は、ユニバーサルコードを介して光源装置 1 5 に接続され、先端部の CCD カメラ 1 0 ( 図 8 参照 ) から送られた画像信号が画像処理装置 1 4 で処理された後、モニター 1 3 に表示される。図 2 に最もよく示すように、内視鏡 1 2 は、1 つの鉗子チャンネル 6 を有したものを使用しているが、これに代え、2 つの鉗子チャンネルを有するタイプでも良い。

【 0 0 1 3 】

また、図 8 に示すように、内視鏡 1 2 には、先端部に、CCD カメラ 1 0 と、ライトガイド 8, 9 と、鉗子チャンネル 6 と、CCD カメラのレンズ洗浄用のノズル 1 1 と、が配されている。なお、CCD を使用した電子内視鏡に代えて、接眼レンズの付いたファイバー内視鏡を用いても良い。図 8 に示すように縫合器 3 は内視鏡 1 2 の先端に固定部材 4 0 で着脱自在に固定されているが、これに代えて、縫合器 3 と内視鏡 1 2 とが一体構造になっていても良い。

【 0 0 1 4 】

図 3 から図 7 に示すように、縫合器 3 は、後述する可撓性チューブ 7 3 と、この先端部に固定されかつ後述する針を保持するための保持部材 1 8 とを備える。この保持部材 1 8 は、スリット 3 1 ( 図 7 参照 ) を介して互いに対向する 2 つの支持板部 1 8 a と、これらの支持板部間のスリット 3 1 と可撓性チューブ 7 3 の内孔とに連通する孔 1 9 ( 図 5 参照 ) が形成されている。この孔 1 9 内に、軸方向に進退自在にプッシュロッド 2 0 が配置される。

【 0 0 1 5 】

このプッシュロッド 2 0 の先端には、ピン 2 1 を介して第 1, 第 2 接続部材 2 2, 2 3 の一端が枢着されている。これらの第 1, 第 2 接続部材 2 2, 2 3 の他端は、それぞれ、ピン 2 6, 2 7 を介して、第 1, 第 2 腕部材 2 4, 2 5 の基端部に枢着されている。更に、

10

20

30

40

50

第１腕部材２４と一体に形成された第１作動部材１６が、ピン２８を介して支持板部１８ａに回転自在に連結されている。同様に、第２腕部材２５と一体に形成された第２作動部材１７が、ピン２９を介して支持板部１８ａに回転自在に連結されている。

【００１６】

図７に、ピン２８で例示するように、ピン２８，２９は、それぞれ細径部３０で形成した端部を有している。これにより、保持部材１８の支持板部１８ａ間に形成されるスリット３１の大きさを、第１作動部材１６と第２作動部材１７との厚さの合計よりも少しだけ大きく維持する。第１作動部材１６と第２作動部材１７とは、スリット３１内で、大きな摩擦を発生させることなく移動することができる。

【００１７】

図７に示すように、プッシュロッド２０は、細長くかつ可撓性の伝達部材７１と連結されている。また、保持部材１８は軸方向孔を形成するコイル７２，７６と連結されている。これらのコイル７２，７６は、互いに対向する端面が、レーザー溶接、ロー付け、半田付け、あるいは接着等の好適な手段で連結されている。コイル７６は、コイル７２よりも細径の素線で形成され、これにより、縫合器３はその先端側が、より曲がりやすく形成される。これらのコイル７２，７６はほぼ全長にわたって可撓性チューブ７３で覆われかつこの可撓性チューブ７３に密着した状態に保持されている。チューブ７３は、コイル７２，７６の軸方向の伸縮を規制し、これにより、第１作動部材１６と第２作動部材１７とを開閉するための力が大きくなる。

【００１８】

図２に示すように、チューブ７３およびコイル７２の手元側端部は、縫合器操作部６７の操作部本体７７に固定されている。また、伝達部材７１の手元側端部は、操作部本体７７内を挿通され、この操作部本体７７に対して摺動自在のパイプ７４に挿入された状態でこのパイプ７４と連結されている。このパイプ７４は、図示しない連結部材によって可動部材７５接続されている。したがって、可動部材７５を操作部本体７７に対して進退すると、伝達部材７１を介して、第１作動部材１６と第２作動部材１７とを開閉させることができる。

【００１９】

図５および図６に示すように、第１，第２腕部材２４，２５はピン２８，２９の間を通過することができ、図６に示す角度まで開くことができる。これらの第１，第２腕部材２４，２５の長さ、第１，第２接続部材２２，２３の長さを適宜に設定することにより、第１，第２腕部材２４，２５間の角度を更に大きくし、あるいは小さくすることが可能なことは言うまでもない。実質的には９５°以上３６０°未満の角度で開閉できる。

【００２０】

図７および図１１に示すように、プッシュロッド２０にはストッパピン３２が固定されている。ストッパピン３２は、図３，図４および図７に示すように、保持部材１８に形成された長手方向に延びるスリット３３内を案内され、第１，第２作動部材１６，１７の開き方向の動きを規制することができる。

【００２１】

第１作動部材１６の先端には曲針３４が固定されている。これに代え、この曲針３４は、第１作動部材１６に対して着脱できるようになっていても別に良い。曲針３４の先端側には縫合糸４が挿入できる針孔５が形成されている。また、図８に示すように、曲針３４は、生体組織への刺さりを良くするために肉厚を薄くしてある。

【００２２】

図５から図８に示すように、第２作動部材１７は二股状の固定腕４３，４４を有し、これらの固定腕４３，４４の先端には固定針４１，４２がそれぞれ固定されている。本実施形態では、固定針４１，４２は、固定腕４３，４４に一体的に固定されているが、着脱自在であっても良い。一方、図７に示すように、第１作動部材１６には、孔４６，４７が形成された保護部材４５がネジ４８，４９で固定されている。図５，６に示すように、この保護部材４５は、第１，第２作動部材１６，１７が閉状態のときに、固定針４１，４２の針

10

20

30

40

50

先を覆い、例えば生体組織などに固定針 4 1 , 4 2 が引っ掛かるのを防止する。また、保護部材 4 5 は、後述する第 1 0 実施形態 ( 図 6 8 参照 ) に示すように、第 1 作動部材 2 1 8 に窪み 2 5 4 が形成されている構造にしてもよい。

#### 【 0 0 2 3 】

図 5 および図 1 1 に示すように、保持部材 1 8 には、L 字状の支持部材 3 9 を介してチャンネル部材 3 5 が固定されている。このチャンネル部材 3 5 は、先端部に配置された比較的硬質の材料で形成されたパイプ 3 6 と、このパイプに圧入された後に固定系 3 8 で締付けられた比較的軟質の材料で形成されたチューブ 3 7 とを有し、この固定系 3 8 は接着剤でチューブ 3 7 に固定されている。このパイプ 3 6 は、支持部材 3 9 の凹部 5 2 ( 図 1 1 参照 ) に入り込み、ロー付け、半田付け、あるいは接着等の適宜の手段で、この支持部材 3 9 に固定されている。この支持部材 3 9 には、図 1 1 および図 1 3 に示すように、ネジ 5 0 , 5 1 が通過できる長孔 5 3 が 2 つ形成されており、これにより、支持部材 3 9 は、保持部材 1 8 に対する位置を調整可能に、ネジ 5 0 , 5 1 で保持部材 1 8 に固定することができる。

10

#### 【 0 0 2 4 】

また、図 1 0 および図 1 1 に示すように、パイプ 3 6 には保護部材 5 4 がロー付け、半田付け、あるいは接着等の好適な手段で固定されている。この保護部材 5 4 は、第 1 , 第 2 作動部材 1 6 , 1 7 が閉状態の時に、曲針 3 4 の針先を覆い、生体組織などに曲針 3 4 が引っ掛かるのを防止する。

#### 【 0 0 2 5 】

20

図 1 1 および図 1 3 に示すように、支持部材 3 9 には、縫合系 4 が通過できる軸方向孔を有する系ガイド 5 5 が取り付けられている。この系ガイド 5 5 は、比較的硬質の材料で形成されたパイプ 5 7 と、比較的軟質の材料で形成されたチューブ 5 8 とで構成され、パイプ 5 7 はチューブ 5 8 に、例えば圧入あるいは接着等の適宜の手段で固定されている。また、パイプ 5 7 は支持部材 3 9 に、ロー付、半田付け、あるいは接着等の好適な手段で固定されている。

#### 【 0 0 2 6 】

図 1 1 から図 1 3 に示すように、系ガイド 5 5 と同様に、系ガイド 5 6 がネジ 6 2 , 6 3 で保持部材 1 8 に固定されている。この系ガイド 5 6 は比較的硬質の材料で形成されたパイプ 5 9 と、比較的軟質の材料で形成されたチューブ 6 0 と、板状の支持部材 6 1 とで構成され、支持部材 6 1 とパイプ 5 9 とはロー付、半田付けあるいは接着等の好適な手段で固定されている。

30

#### 【 0 0 2 7 】

図 2 に示すように、チューブ 3 7 は、その手元側で、操作部本体 7 7 に連結された口金 6 4 と連通している。この口金 6 4 の手元側には、鉗子栓 6 9 が付いている。また、チューブ 5 8 , 6 0 は、それぞれの手元側で、操作部本体 7 7 に形成された孔 6 5 , 6 6 とそれぞれ連通している。

#### 【 0 0 2 8 】

本実施形態による縫合器 3 は、上述の固定部材 4 0 ( 図 8 参照 ) の他にも、図 2 に示すように他の固定部材 7 0 により、内視鏡 1 2 の挿入部 7 に数ヶ所で固定されている。これらの固定部材 7 0 も、着脱自在に形成することにより、内視鏡 1 2 の挿入部 7 に対して縫合器 3 を着脱自在とすることができる。勿論、縫合器 3 と挿入部 7 とを一体的に形成し、取外し不能とすることも可能である。

40

#### 【 0 0 2 9 】

図 2 および図 1 4 に示すように、縫合系 4 を把持するための系把持具 6 8 は、コイル等で形成された可撓性管状部材 7 8 内を進退できるフック 7 9 と、フック 7 9 を操作するための系把持具操作部 8 0 とを備える。フック 7 9 は、系把持具操作部 8 0 に例えばパイプ 8 3 を介して移動可能に配置されたグリップ 8 1 を進退させることで、可撓性管状部材 7 8 内に収納され、あるいは、これから突出することができる。縫合系 4 は、フック 7 9 に引っ掛けられたときに、このフック 7 9 上を摺動することができる。また、グリップ 8 1 の

50

前進移動を阻止するストッパ 8 2 を、例えばパイプ 8 3 にはめ込むことで、フック 7 9 を可撓性管状部材 7 8 から出ないようにロックさせることができる。このような糸把持具 6 8 は、チャンネル 3 5 内を通過できる外径に形成される。

【 0 0 3 0 】

また、図 1 5 に示す糸把持具 5 2 4 を使用しても良い。この糸把持具 5 2 4 は、糸把持具 6 8 と同様に、縫合糸 4 が摺動できるようなフック 5 2 5 を有している。また、糸把持具 5 2 4 と対面するようにガイド部材 5 2 6 が形成され、図 1 5 の ( C ) に示すように、ガイド部材 5 2 6 とフック 5 2 5 とによって曲針 3 4 を挟むようにすることで、縫合糸 4 をフック 5 2 5 でキャッチしやすくしている。

【 0 0 3 1 】

図 1 6 は、縫合器 3 を含む挿入部 7 を体内に挿入するための挿入補助具 8 4 を示す。

【 0 0 3 2 】

本実施形態の挿入補助具 8 4 は、先端が体腔内に挿入しやすい形状、例えばテーパ状に加工された可撓性管状部材 8 5 と、この可撓性管状部材 8 5 の手元側に配置されたそれぞれ円形孔 9 0 , 9 1 を有する 2 枚の弁 8 6 , 8 7 と、可撓性管状部材 8 5 の軸方向孔と連通している口金 8 9 とを備える。この口金 8 9 は、吸引機能などが必要な場合に図示しない吸引器を、例えばチューブを介して接続するために使用することができる。この口金 8 9 は、使用しないときは図示しない蓋で密閉するのが好ましい。

【 0 0 3 3 】

図 1 9 に示すように、上述の弁 8 6 , 8 7 に代え、孔 9 3 の周りに複数のスリット 9 4 を設け、孔 9 3 よりも大きな外径なものでも通過できるような弁 9 2 を用いることも可能である。

また、挿入補助具 8 4 に代え、図 2 0 および図 2 1 に示す挿入補助具 9 5 を用いても良い。この挿入補助具 9 5 は、可撓性管状部材 9 6 と、可撓性管状部材 9 6 の手元に配置された柔軟フード部材 9 7 と、このフード部材を縫合器 3 を含む挿入部 7 にほぼ密封した状態に固定する固定部材 9 8 とを備える。この挿入補助具 9 5 は、体腔内の気密を保つのに有益である。この挿入補助具 9 5 を体腔内に挿入後、図 2 1 に矢印で示す方向に内視鏡を押し出すことで、この内視鏡に固定された縫合器 3 を可撓性管状部材 9 6 から突出させることができる。

【 0 0 3 4 】

また、図 4 2 および図 4 3 に示すように、縫合器 3 と内視鏡 1 2 の手元側に密閉手段 1 4 4 を設けても良い。

【 0 0 3 5 】

この密閉手段 1 4 4 は、内視鏡 1 2 が通過できる内径を有したインナーチューブ 1 4 0 と、インナーチューブ 1 4 0 よりも大きな内径を有しかつこのインナーチューブを挿通するアウターチューブ 1 4 1 とを備えている。アウターチューブ 1 4 1 の外径は、弁 8 6 , 8 7 の孔 9 0 , 9 1 の内径よりも若干大きくなっている。インナーチューブ 1 4 0 とアウターチューブ 1 4 1 との間に形成される空間に、チューブ 3 7 , 5 8 , 6 0 , 7 3 等が通されている。シーリング部材 1 4 2 がこれらのチューブ間の空間に充填してある。インナーチューブ 1 4 0 の両端はテープ 1 4 3 によって内視鏡 1 2 との間を密閉される。これにより、挿入補助具 8 4 と、縫合器 3 および内視鏡 1 2 との間を確実に密閉し、体腔内に空気を送り込んで体腔を膨らませた時の空気漏れを防止している。

【 0 0 3 6 】

次に、上述の縫合システムによる縫合手順を説明する。

( 1 ) 図 2 に示す状態に組立てた縫合器 3 と内視鏡 1 2 とを、図 1 6 に示す可撓性管状部材 8 5 内に挿入し、図 1 7 に示す状態に配置する。このとき、縫合糸 4 は、曲針 3 4 の針孔 5 に挿通され、各端部がそれぞれ糸ガイド 5 5 , 5 6 を通って操作部本体 7 7 の孔 6 5 , 6 6 から縫合器 3 の外部に引出された状態に保持する。また、内視鏡 1 2 はユニバーサルコードを介して画像処理装置 1 4 および光源装置 1 5 などに ( 図 1 ) 接続しておく。この後、モニタ 1 3 で体腔内を観察しつつ、縫合器 3 と内視鏡 1 2 とを収容した可撓性管状

10

20

30

40

50



部材 8 5 を体腔内の所要部位まで挿入する。

【 0 0 3 7 】

( 2 ) 内視鏡などの送気機能を用いて体腔内を膨張させ、空間を作る。

( 3 ) 図 1 8 に示すように、内視鏡を前進させることにより、縫合器 3 を可撓性管状部材 8 5 から突出させる。

( 4 ) 縫合部位に縫合器 3 を近づけ、図 2 に示す可動部材 7 5 を押して、第 1 , 第 2 作動部材 1 6 , 1 7 を図 4 に示すように開く。

( 5 ) 図 2 2 に示すように、曲針 3 4 と、固定針 4 1 , 4 2 とを縫合部位に押し付けながら、可動部材 7 5 を操作し、図 2 3 に示すように第 1 , 第 2 作動部材 1 6 , 1 7 を閉じる。

10

( 6 ) 図 2 4 に示すように、組織から出てきた縫合糸 4 を、鉗子栓 6 9 を介して挿入した糸把持具 6 8 のフック 7 9 で引っ掛け、図 2 5 に示すように、フック 7 9 と共に可撓性管状部材 7 8 内に引込む。

【 0 0 3 8 】

( 7 ) 図 2 6 に示すように、糸把持具 6 8 をチャンネル 3 5 から体外に引き出して、縫合糸 4 を鉗子栓 6 9 から引き出す。このとき、縫合糸 4 は、フック 7 9 上を摺動し、これにより、縫合糸 4 の一方の端部は糸ガイド 5 5 , 5 6 の一方からチャンネル 3 5 内に移動し、糸把持具 6 8 と共にチャンネル 3 5 から体外に引出される。縫合糸 4 の他方の端部は、糸ガイド 5 5 , 5 6 の他方に挿通された状態で保持される。

【 0 0 3 9 】

20

( 8 ) 図 2 7 に示すように、可動部材 7 5 を操作して第 1 , 第 2 作動部材 1 6 , 1 7 を開き、曲針 3 4 と、固定針 4 1 , 4 2 とを縫合部位から抜く。

( 9 ) 図 2 8 に示すように、縫合器 3 を可撓性管状部材 8 5 内に再度引込み、体腔内から可撓性管状部材 8 5 と共に縫合器 3 を抜去する。

( 1 0 ) 体外で縫合糸 4 に結び目を形成し、この結び目を、図 2 9 に示すようなノットプッシャー 9 9 により、数回にわたって体腔内に送り込む。図 2 9 に示すノットプッシャー 9 9 は、内視鏡の先端部に取付けられるフード状の円筒部材を有し、この円筒状部材の側面に 2 ヶ所孔があいている。勿論、図示のノットプッシャー 9 9 に限らず、結び目を体内に送り込めるものであればどのような構造あるいは形式のノットプッシャーでも使用可能である。また、例えばグリンチノット (Grinch Knot) やローダーズノットの様な結び目自体を移動可能に形成してもよく、この場合は、適宜の手段を用いて体内に結び目を送り込むことが可能である。

30

【 0 0 4 0 】

( 1 1 ) 最後に、縫合器 3 が取付けられていない内視鏡を挿入し、挟み鉗子等を使って余った縫合糸 4 を切断する。

本実施形態の内視鏡用縫合システム 1 によれば、曲針 3 4 および固定針 4 1 , 4 2 を保持する第 1 , 第 2 作動部材 1 6 , 1 7 が、ピン 2 8 , 2 9 間を通過可能な第 1 , 第 2 腕部材 2 4 , 2 5 に一体的に形成されることにより、第 1 , 第 2 作動部材 1 6 , 1 7 間に大きな開閉角度を形成することができる。これにより、内視鏡用の小さなサイズであっても、縫合手技に必要な十分に大きな角度にわたって移動することのできる 1 又は複数の針を有する縫合器を形成することができる。

40

【 0 0 4 1 】

また、第 1 , 第 2 作動部材 1 6 , 1 7 を回転可能に支える保持部材 1 8 に連結されるコイル 7 2 , 7 6 が、可撓性チューブ 7 3 で伸縮を抑制されているため、コイル 7 6 , 7 2 を介して大きな力を伝達することができる。これにより、縫合手技に必要な大きな力を、コイル 7 6 , 7 2 と第 1 , 第 2 作動部材 1 6 , 1 7 とを介して、針 3 4 , 4 1 , 4 2 に伝達することができる。

【 0 0 4 2 】

更に、縫合器 3 が内視鏡 1 2 の挿入部部に固定されることにより、従来技術では非常に難しかった軟性内視鏡による縫合作業を、容易に行うことができる。 外科手術の必要がな

50

いため、患者に対して、極めて低侵襲な縫合処置を行うことができる。

#### 【 0 0 4 3 】

なお、上述の各実施形態について説明したように、生体組織を縫合する際に、図 5 0 に示すように、内視鏡 1 2 の鉗子チャンネル 6 から例えば把持鉗子 1 5 2 を体腔内に挿入し、この把持鉗子 1 5 2 で生体組織を引張った状態で、第 1 , 第 2 作動部材 1 6 , 1 7 を閉じ、着脱可能針 1 3 1 を生体組織に穿刺させることも可能である。その後の手順については、それぞれの実施形態について説明したものと同様である。

#### 【 0 0 4 4 】

##### [ 第 2 実施形態 ]

図 3 0 から図 3 5 は、第 2 の実施形態による内視鏡用縫合システムを示す。なお、以下に説明する種々の実施形態は、基本的には上述の実施形態と同様であるため、同様な部位には同様な符号を付し、その詳細な説明を省略する。

図 3 0 および図 3 1 に示すように、本実施形態のシステムは、内視鏡 1 2 の挿入部 7 の先端部に取付けられて、縫合器 3 の先端部を覆う保護部材 1 0 0 を備える。この保護部材 1 0 0 は、挿入部 7 の先端に取外し可能に固定できる例えば円筒状の固定部 1 0 4 と、この固定部 1 0 4 の外周上に摺動可能に取付けられる可動部 1 0 3 とを備える。この可動部 1 0 3 は、透明な樹脂、例えばポリカーボネイト、ノルボルネン (Norbornene) 樹脂、シクロオレフィン系樹脂、ポリエチレンテレフタレート等の樹脂で形成されるのが好ましい。

#### 【 0 0 4 5 】

図 3 2 から図 3 4 に示すように、固定部 1 0 4 の壁部には、軸方向孔 1 1 1 と、各端部の近部でこの軸方向孔を外周面に連通する半径方向孔 1 1 3 , 1 1 4 とが形成されている。また、固定部 1 0 4 の外周部には、図 3 5 に示すロック部材 1 0 6 が、例えば取付孔 1 1 8 , 1 1 9 を介して挿通される図示しないネジ等で固定される。このロック部材 1 0 6 は、固定部 1 0 4 に固定したときに、固定部の外周面に対してほぼ直立した状態に配置される係止部 1 1 6 , 1 1 7 と、これらの係止部の間から先端に向けて次第に降下する傾斜部 1 1 5 とを備え、全体が金属や樹脂等の弾性材料で形成されている。これらの係止部 1 1 6 , 1 1 7 に対応した位置には、固定部 1 0 4 の外周面に開口 1 1 2 が形成されている。これにより、固定部 1 0 4 の外周面に向けて押圧されたときに、係止部 1 1 6 , 1 1 7 が開口 1 1 2 内に収容され、ロック部材 1 0 6 の全体が扁平状となる。

#### 【 0 0 4 6 】

一方、可動部 1 0 3 は、ロック部材 1 0 6 の係止部 1 1 6 , 1 1 7 に係合可能な係止壁 1 2 0 で先端側が限定された凹部 1 2 0 a と、この凹部 1 2 0 a に連通し、係合壁 1 0 8 で先端側が限定された凹部 1 0 8 a とを有し、これらの凹部 1 0 8 a , 1 2 0 a の後端側は、係合壁 1 0 9 で限定される。そして、凹部 1 0 8 a 内には、ロック部材 1 0 6 の傾斜部 1 1 5 と、このロック部材 1 0 6 と係止壁 1 2 0 との係脱を制御する移動部材 1 0 7 とが収容される。

#### 【 0 0 4 7 】

本実施形態の移動部材 1 0 7 は、例えば硬質材料で略円筒状あるいは扁平状に形成され、その長さは、凹部 1 2 0 a の軸方向寸法よりも長く、かつ、係合部 1 1 6 , 1 1 7 と係合壁 1 2 0 とが係合したときに傾斜部 1 1 5 を押圧することなく凹部 1 0 8 a 内に収容可能な長さに形成するのが好ましい。この移動部材 1 0 7 の端部からは、それぞれ伝達部材 1 0 5 , 1 2 1 が延設される。伝達部材 1 0 5 は係合壁 1 0 9 を貫通する細孔を介して凹部 1 2 0 a から延出され、伝達部材 1 2 1 は、凹部 1 0 8 a に連通するスリット 1 1 0 から移動部 1 0 3 の内周側に延出され、更に、固定部 1 0 4 の半径方向孔 1 1 3 と軸方向孔 1 1 1 と半径方向孔 1 1 4 とを介して固定部の外周部に延出される。これらの伝達部材 1 0 5 , 1 2 1 は、図示しない適宜の可撓性チューブを介して図 3 0 , 3 1 に示す操作部本体 7 7 まで延び、保護部材 1 0 0 の操作部 1 0 1 , 1 0 2 に結合される。

#### 【 0 0 4 8 】

この保護部材 1 0 0 は、図 3 2 に示すように可動部 1 0 3 に形成された係止壁 1 2 0 と、固定部 1 0 4 に固定されているロック部材 1 0 6 の係止部 1 1 6 , 1 1 7 とが当接した状

10

20

30

40

50

態のときに、可動部 103 の紙面右方向への動きが規制されている。これにより、図 30 に示すように、縫合器の先端部に固定された針が可動部 103 で覆われ、外部に露出しな

#### 【0049】

この状態から、伝達部材 105 に接続された保護部材用操作部 101 を引くと、図 33 に示すように移動部材 107 が右方向に動く。このとき、ロック部材 106 の傾斜部 115 上を移動部材 107 が乗り上げるため、係止部 116, 117 が開口 112 内に収容され、係止壁 120 との係合が解除される。可動部 103 は、後端側すなわち図の右方に移動可能となる。更に、保護部材用操作部 101 を引くと、図 34 に示すように移動部材 107 が係止壁 109 に当接し、可動部 103 が移動部材 107 と共に右側に移動し、図 31 に示す状態になる。この時、ロック部材 106 は可動部 103 に形成されたスリット 110 の両側の内周面に当接している。反対に伝達部材 121 の手元側に接続された保護部材用操作部 102 を引張ると、移動部材 107 が左側に移動して係止壁 108 に係合し、移動部材 107 と共に可動部 103 が左側に移動する。係合壁 120 が開口 112 を超えると、ロック部材 106 はその弾性で図 32 に示す状態に復帰する。再び、係止部 116, 117 が固定部 104 の外周面から突出し、可動部 103 の右側方向の動きを規制できる。

#### 【0050】

次に、上述の縫合システムによる縫合手順を説明する。

(1) 上述の実施形態と同様に組立てた縫合器と内視鏡とに、上述の保護部材 100 を取付けた後、保護部材用操作部 102 を引張る。これにより、移動部 103 を先端側に突出させ、図 30 の状態とする。この状態で、内視鏡 12 を通じて体腔内を観察しつつ、体腔内へ挿入する。

(2) 体腔内へ挿入後、保護部材用操作部 101 を引いて、移動部 103 を後退させて図 31 に示す状態とする。これにより、縫合器 3 の先端部が露出し、第 1 実施形態と同様の手順で縫合動作を行なうことができる。

(3) 縫合が完了した後に、保護部材用操作部 102 を引いて図 30 に示す状態に移動部 103 を突出させる。この状態で、縫合器と内視鏡とを体腔から抜去する。

#### 【0051】

本実施形態では、保護部材 100 の移動部 103 が軸方向に移動するため、第 1 実施形態の効果に加えて、装置の外径を小さくできる。また、更に手技を簡単にすることができる。

#### 【0052】

##### [ 第 3 実施形態 ]

図 36 は、第 3 の実施形態による内視鏡用縫合システムに用いる保護部材 122 を示す。本実施形態の保護部材 122 は、挿入部 7 の先端部に固定される固定部 124 と、この固定部 124 上をスライドできる可動部 123 とを備え、これらの固定部と可動部との間に、外部から密閉された環状スペース 128 が形成される。可動部 123 の外周部には、環状スペース 128 と連通する口金 125 が取付けられ、この口金 125 に連結されたチューブ 126 を介して、環状スペース 128 内に流体 127 を注入しあるいは排出することができる。この流体 127 は液体でも気体でも良い。

#### 【0053】

本実施形態では、保護部材 122 は、例えばシリンジ等の図示しない流体注入装置に生理食塩水や水や空気等の好適な流体 127 を充填し、この流体を環状スペース 128 内に注入すると、可動部 123 が紙面右側にスライドする。反対に、流体注入装置 129 を負圧にして環状スペース 128 から流体 127 を排出すると、可動部 123 が左側にスライドできる。

#### 【0054】

この保護部材 122 を用いることにより、上述の各実施形態と同様の効果が得られる。

#### 【0055】

## 〔第４実施形態〕

図３７から図４１は、第４の実施形態による内視鏡用縫合システムを示す。

図３７に示すように、本実施形態では、縫合器３の第１作動部材１６にニードルホルダ１３２が固定され、ニードルホルダ１３２の先端に着脱可能針１３１が着脱自在に接続されている。この着脱可能針１３１は軸部１３８を有し、軸部１３８の先端に縫合糸１３０の一端が固定されている。図４１に示すように、ニードルホルダ１３２は内周側のほぼ全長に沿って開口した溝１３７を有し、この溝１３７内に縫合糸１３０が着脱自在に延設されている。

## 【００５６】

一方、この縫合糸１３０の他端は、針糸固定具１３３に形成された糸ロック手段１３５を  
10  
通って、内視鏡の手元付近まで延びている。この糸ロック手段１３５は縫合糸１３０を矢印Ｂの方向すなわち縫合糸を引込む方向には自由に移動可能に、逆に、矢印Ａの方向すなわち縫合糸を繰出す方向には動かないように形成されている。

## 【００５７】

更に、図３８に示すように、針糸固定具１３３には、着脱可能針１３１に係止可能な針ロック手段１３４も形成されている。この針ロック手段１３４は、弾性部材等で形成するのが好ましい。本実施形態では、この針糸固定具１３３は、針糸固定具本体１３９の先端に着脱自在に取り付けられている。この針糸固定具本体１３９は、好適なチャンネル３５を介して体腔内に挿入することが可能である。また、針糸固定具１３３は針糸固定具本体１  
20  
３９に圧入により係止しているが、これに代え、例えば把持鉗子等の好適な処置具で把持固定することも可能である。

## 【００５８】

ここで、前述した着脱可能針１３１、針糸固定具１３３は、少なくとも一部に生体適合性のある金属、例えばステンレスや純チタンやチタン合金、又は、生体適合性のある樹脂、例えばポリイミド、ポリエーテルエーテルケトン（PEEK）、ポリサルフォン、液晶ポリマー、ポリアミド、又は、生体適合性のあるセラミック、例えばアルミナ、窒化ケイ素等で作られている。また、縫合糸１３０は、第１実施形態と同様に、ナイロン、ポリエステル、絹、フッ素系樹脂、生体吸収性等の材料により、モノフィラメント状、あるいは撚り線状に構成されている。

## 【００５９】

この内視鏡用縫合システムは、以下のように用いることができる。

## 【００６０】

（１）上述の第１実施形態の挿入補助具８４，９５、第２実施形態の保護部材１００、あるいは第３実施形態の保護部材１２２等で、特にその先端部を保護した状態で、縫合器３を体腔内に挿入する。この際、内視鏡１２を通じて体腔内を観察可能ことは上述の実施形態と同様である。

## 【００６１】

（２）縫合する際は、着脱可能針１３１と固定針４１，４２とを縫合部位に押し付けるようにして第１作動部材１６と第２作動部材１７とを閉じ、着脱可能針１３１を生体組織に  
40  
穿刺する。

## 【００６２】

（３）図３８に示すように、穿刺後の着脱可能針１３１は、生体組織から突出する。その後、針糸固定具本体１３９を先端側へ押し出すことで、着脱可能針１３１は、針糸固定具１３３の針ロック手段１３４に挿入され、これで係止される。

## 【００６３】

（４）第１作動部材１６と第２作動部材１７とを開くと、着脱可能針１３１が針ロック手段１３４に係止されているので、着脱可能針１３１がニードルホルダ１３２から外れ、縫合糸１３０がニードルホルダ１３２の溝１３７から外れる。これにより、図３９に示すように、縫合糸１３０は、針糸固定具１３３と糸ロック手段１３５との間の部位がループを形成して生体組織内に残留する。

10

20

30

40

50

## 【 0 0 6 4 】

( 5 ) 図 3 9 に示すように、縫合系 1 3 0 の体外に配置されている端部を手元側を引きながら針系固定具本体 1 3 9 を生体組織に向けて前進させる。これにより、縫合系 1 3 0 のループが絞られ、生体組織が、図 4 0 に示す状態まで緊縛される。

## 【 0 0 6 5 】

( 6 ) 最後に、糸切具 1 3 6 により、余った縫合系 1 3 0 を切断する。体腔内に放置された針系固定具 1 3 3 は、抜糸の際に除去することができる。

## 【 0 0 6 6 】

本実施形態のシステムによれば、上述の第 1 , 第 2 実施形態による利点に加えて、更に、体外で結び目を作って体内に送り込む必要が無いので手技の時間短縮ができ、更に処置が容易になる。また、組織の緊縛状態を容易に調整することができる。

10

## 【 0 0 6 7 】

## 〔 第 5 実施形態 〕

図 4 4 および図 4 5 は、第 5 の実施形態を示す。この第 5 実施形態は、基本的には上述の第 4 実施形態と同様であり、以下の点が異なる。

## 【 0 0 6 8 】

図 4 4 に示すように、本実施形態の針系固定具 1 3 3 は、第 2 作動部材 1 7 に形成された保持部材 1 4 5 に着脱自在に取り付けられる。針系固定具 1 3 3 は、少なくとも一部に生体適合性のある金属、例えばステンレスや純チタンやチタン合金、又は、生体適合性のある樹脂、例えばポリイミド、ポリエーテルエーテルケトン、ポリサルフォン、液晶ポリマー、ポリアミド、又は、生体適合性のあるセラミック、例えばアルミナ、窒化ケイ素等で作られている。

20

## 【 0 0 6 9 】

この内視鏡用縫合システムは、以下のように用いることができる。

## 【 0 0 7 0 】

( 1 ) 縫合器 3 を体腔内に挿入する際、例えば上述の実施形態の挿入補助具 8 4 , 9 5 、保護部材 1 0 0 、あるいは保護部材 1 2 2 等により、特にその先端部を保護する。針系固定具 1 3 3 が第 2 作動部材 1 7 に取付けられているため、例えば針系固定具本体 1 3 9 あるいは通常の把持鉗子等を用いる必要がない。

## 【 0 0 7 1 】

30

( 2 ) 縫合する際は、第 4 実施形態と同様に、着脱可能針 1 3 1 と固定針 4 1 , 4 2 を縫合部位に押し付けるようにして第 1 作動部材 1 6 と第 2 作動部材 1 7 とを閉じ、着脱可能針 1 3 1 を組織に穿刺する。

## 【 0 0 7 2 】

( 3 ) 図 4 5 に示すように、生体組織から突出した穿刺後の着脱可能針 1 3 1 は、保持部材 1 4 5 に保持されている針系固定具 1 3 3 の針ロック手段 1 3 4 に挿入され、係合される。

## 【 0 0 7 3 】

( 4 ) 縫合系 1 3 0 の手元側を引くと、縫合系 1 3 0 の一端が着脱可能針 1 3 1 に固定されており、ニードルホルダ 1 3 2 の溝 1 3 7 が内周側で開口しているため、生体組織が緊縛される。

40

## 【 0 0 7 4 】

( 5 ) 第 1 作動部材 1 6 と第 2 作動部材 1 7 とを開くと、着脱可能針 1 3 1 が針ロック手段 1 3 4 に係止されているので、着脱可能針 1 3 1 と針系固定具 1 3 3 とが保持部材 1 4 5 から外れ、図 4 0 に示す状態になる。

## 【 0 0 7 5 】

( 6 ) 最後に、糸切具 1 3 6 で余った縫合系 1 3 0 を切断する。

## 【 0 0 7 6 】

この実施形態では、第 4 実施形態と同様な利点を得られる。更に、この実施形態では、針系固定具 1 3 3 を単独で保持する必要がないため、縫合手技が更に容易となる。

50

## 【 0 0 7 7 】

## [ 第 6 実施形態 ]

図 4 6 から図 4 9 は、第 6 の実施形態を示す。第 6 実施形態も、基本的には第 4 実施形態と同様であるが、以下の点が異なる。

## 【 0 0 7 8 】

図 4 6 に示すように、本実施形態では、第 1 実施形態と同様の材料と構成とからなる縫合系 1 3 0 に予め形成された少なくとも 1 のループを保持するための 4 つの係止部材 1 4 6 が、第 2 作動部材 1 7 に設けられている。これらの係止部材 1 4 6 は、弾性素材により爪状に形成され、第 1 作動部材 1 6 に対向する側に、2 つずつ対向した状態で固定される。これらの係止部材 1 4 6 に、縫合系 1 3 0 の一部が引っ掛けられ、例えば 2 つの大きなループ 1 4 8 を形成する。これらの大ループ 1 4 8 中を着脱可能針 1 3 1 が通過できる。更に、大ループ 1 4 8 を形成する縫合系 1 3 0 の周部に、後述するノットを形成するための少なくとも 1 つの小ループ 1 4 9 が形成され、例えば後述する図 8 9 に示すプレノット 2 3 2 のような結び目が作られている。

10

## 【 0 0 7 9 】

針固定具 1 5 0 は、着脱可能針 1 3 1 と係合できる針固定手段 1 4 7 と、この針固定手段が固定される管状部材 1 5 1 とを備える。この針固定具 1 5 0 は、好適なチャンネル 3 5 内を挿通可能に形成される。これに代え、針固定具 1 5 0 は、縫合器 3 上に固定されても良い。この場合、針固定具 1 5 0 が固定される位置は、着脱可能針 1 3 1 が針固定手段 1 4 7 と係合できる位置である。

20

## 【 0 0 8 0 】

この内視鏡用縫合システムは、以下のように用いることができる。

## 【 0 0 8 1 】

( 1 ) 縫合器 3 を体腔内に挿入する際は、上述の実施形態と同様に、例えば上述の挿入補助具 8 4 , 9 5、保護部材 1 0 0、あるいは保護部材 1 2 2 などによって保護する。

## 【 0 0 8 2 】

( 2 ) 着脱可能針 1 3 1 を生体組織に穿刺する際は、着脱可能針 1 3 1 と固定針 4 1 , 4 2 とを縫合部位に押し付けるようにして第 1 作動部材 1 6、第 2 作動部材 1 7 を閉じる。

## 【 0 0 8 3 】

( 3 ) 図 4 7 に示すように、穿刺後の着脱可能針 1 3 1 は、生体組織から突出する。その後、管状部材 1 5 1 を先端側に押し出し、着脱可能針 1 3 1 は管状部材 1 5 1 に保持されている系固定具 1 5 0 の針固定手段 1 4 7 に挿入され、係止される。

30

## 【 0 0 8 4 】

( 4 ) 図 4 8 に示すように、第 1 作動部材 1 6 と第 2 作動部材 1 7 とを開くと、着脱可能針 1 3 1 が針係止手段 1 4 7 に係止されているので、着脱可能針 1 3 1 がニードルホルダ 1 3 2 から外れると共に大ループ 1 4 8 が係止部材 1 4 6 から外れる。これにより、小ループ 1 4 9 が、大ループ 1 4 8 と協働して縫合系 1 3 0 上にノットを形成する。

## 【 0 0 8 5 】

( 5 ) この後、図 4 9 に示すように、縫合系 1 3 0 の手元側と針固定具 1 5 0 を引いてノット 1 4 9 を締めこみ、傷口を縫合する。

40

## 【 0 0 8 6 】

( 6 ) 最後に、図 4 9 に示すように糸切具 1 3 6 で余った縫合系 1 3 0 を切断する。

## 【 0 0 8 7 】

この第 6 実施形態によるシステムは、上述の第 4 実施形態と同様な利点が得られる。更に、体内に縫合系 1 3 0 以外の部材を留置しないでも良くなる。

## 【 0 0 8 8 】

なお、上述の各実施形態について説明したように、生体組織を縫合する際に、図 5 0 に示すように、内視鏡 1 2 の鉗子チャンネル 6 から例えば把持鉗子 1 5 2 を体腔内に挿入し、この把持鉗子 1 5 2 で生体組織を引張った状態で、第 1 , 第 2 作動部材 1 6 , 1 7 を閉じ、着脱可能針 1 3 1 を生体組織に穿刺させることも可能である。その後の手順については

50

、それぞれの実施形態について説明したものと同様である。

【 0 0 8 9 】

[ 第 7 実施形態 ]

図 5 1 から図 5 6 は、第 7 の実施形態を示し、このシステムでは、縫合器 3 の構造が上述の第 4 実施形態と相違している。更に、上述の実施形態における針系固定具 1 3 3 の代わりに、針系固定具 1 5 3 が配置されている。

【 0 0 9 0 】

図 5 1 に示すように、針系固定具 1 5 3 は、糸ロック手段 1 5 5 と針ロック手段 1 5 4 とを備える。この糸ロック手段 1 5 5 は、細い軸方向孔を有する弾性管状部材で構成され、縫合糸 1 5 6 がこの軸方向孔内に圧入された状態で挿通される。これにより、糸ロック手段 1 5 5 は、任意の位置で縫合糸 1 5 6 を係止しておくことができる。この糸ロック手段 1 5 5 は、例えばシリコンチューブ等で形成することができる。一方、例えば結紮後にチューブが裂けやすい等のシリコンチューブだけでは十分な強度が得られない場合は、図 5 4 の ( A ) に示すように、例えば P T F E 樹脂製チューブ等の補強部材 2 0 0 を糸ロック手段 1 5 5 と同軸状に配置させても良い。

【 0 0 9 1 】

また、糸ロック手段 1 5 5 は、図 5 4 の ( B ) に示すような糸ロック手段 5 6 5 に変更してもよい。糸ロック手段 5 6 5 は弾性部材 5 6 6 と管状部材 5 6 7 とで構成されている。管状部材 5 6 7 は、弾性部材 5 6 6 の外周上に配設され、少なくとも 1 つ以上の窪みを外力により形成させ、糸 1 5 6 と弾性部材 5 6 6 との摺動抵抗を増大させてある。これにより、縫合時の結紮力を増すことができる。

【 0 0 9 2 】

図 5 4 の ( C ) から ( E ) は管状部材 5 6 7 の潰し方を変えた構成を示した図である。図 5 4 ( C ) は管状部材 5 6 7 を長手方向の複数に箇所窪みを設けた構成である。図 5 4 の ( D ) は管状部材 5 6 7 の長手方向と直交する方向に窪みを設けた構成である。図 5 4 の ( E ) は、管状部材 5 6 7 をスエーピングさせて弾性部材 5 6 6 に均等でかつ放射状に圧力を加えた構成である。

【 0 0 9 3 】

縫合糸 1 5 6 は、手元側の一端に、ループ部 1 5 8 を形成され、このループ部 1 5 8 が係合部 1 6 3 に着脱自在に係合されている。この係合部 1 6 3 は、伝達部材 1 6 5 に固定され、コイル 1 6 4 内に進退自在に配設されている。伝達部材 1 6 5 の手元側は体外で操作可能な操作部 ( 図示しない ) に連結され、この操作部を進退させることにより、コイル 1 6 4 に沿って係合部 1 6 3 を進退することができる。また、コイル 1 6 4 が挿通されるチャンネル 1 6 0 は、可撓性の管状部材 1 6 2 と、この先端に固定される受け部 1 6 1 とを有し、この受け部 1 6 1 を介して針系固定具 1 5 3 を保持している。

【 0 0 9 4 】

図 5 3 に示すように、針ロック手段 1 5 4 には傾斜部 1 6 7 が形成されている。また、着脱可能針 1 5 7 にも同様に傾斜部 1 6 9 が形成されている。このため、針ロック手段 1 5 4 と着脱可能針 1 5 7 とは、これらの傾斜部 1 6 7 , 1 6 9 を介して係合した状態では、互いに外れ難い。また、本実施形態では、着脱可能針 1 5 7 の軸部を貫通して先端のテーパ面に開口する貫通孔 1 7 0 を有する。この貫通孔 1 7 0 は段付き構造に形成してあり、図 5 3 に示すように例えば縫合糸 1 5 6 の他端に形成した結び目 1 6 6 をこの貫通孔 1 7 0 内に収容し、かつ他端側に移動しないように、この結び目 1 6 6 を段部で係止することができる。この縫合糸 1 5 6 は、例えばその結び目 1 6 6 を好適な接着剤で着脱可能針 1 5 7 に固定することも可能である。また、この着脱可能針 1 5 7 を保持するニードルホルダ 1 5 9 には、図 4 1 に示したものと同様な溝 1 6 8 が形成され、縫合糸 1 5 6 をニードルホルダ 1 5 9 から外すことができる。

【 0 0 9 5 】

着脱可能針 1 5 7、針系固定具 1 5 3 は、少なくとも一部に生体適合性のある金属、例えばステンレスや純チタンやチタン合金、又は、生体適合性のある樹脂、例えばポリイミド

10

20

30

40

50

、ポリエーテルエーテルケトン、ポリサルフォン、液晶ポリマー、ポリアミド、又は、生体適合性のあるセラミック、例えばアルミナ、窒化ケイ素等で作られている。また、縫合系 156 は、第 1 実施形態と同様に、ナイロン、ポリエステル、絹、フッ素系樹脂、生体吸収性等の材料により、モノフィラメント状、あるいは撚り線状に形成されるのが好ましい。

【0096】

この内視鏡用縫合システムは、以下のように用いることができる。

【0097】

(1) 縫合器 3 を体腔内に挿入する際は、上述の実施形態と同様に、縫合器 3 を特にその先端部を保護した状態で挿入する。

10

【0098】

(2) 着脱可能針 157 と固定針 41, 42 とを縫合部位に押し付けるようにして第 1 作動部材 16、第 2 作動部材 17 を閉じ、着脱可能針 157 を組織に穿刺する。勿論、この操作は、内視鏡 12 を通じて観察することが可能である。

【0099】

(3) 図 52 に示すように、着脱可能針 157 は生体組織から突出する。その後、コイル 164 を先端側に押し出し、着脱可能針 157 は所定の位置に保持されている針糸固定具 153 の針ロック手段 154 に挿入され、係止される。

【0100】

(4) 第 1 作動部材 16、第 2 作動部材 17 を開くと、着脱可能針 157 が針ロック手段 154 に係止されているので、着脱可能針 157 はニードルホルダ 159 から外れ、図 55 に示す状態になる。

20

【0101】

(5) 伝達部材 165 を図示しない操作部によって手元側に引張り、図 56 に示す状態まで生体組織を緊縛する。この後、伝達部材 165 の先端部をコイル 164 から突出させ、係合部 163 からループ部 158 を外す。

【0102】

(6) 最後に、糸切具 136 で余った糸 156 を切断する。

【0103】

この第 7 実施形態によるシステムも、上述の第 4 実施形態と同様な利点を得られる。更に、本実施形態では、縫合系 156 の長さが短くてよいため、縫合操作が更に容易となる。

30

【0104】

[第 8 実施形態]

図 57 から図 63 は第 8 の実施形態による内視鏡用縫合システムを示す。

【0105】

図 57 に示すように、第 2 作動部材 17 には、第 5 実施形態の保持部材 145 (図 44 参照) に代えて、針糸固定具 171 が着脱自在に装架されている。針糸固定具 171 には針固定手段 177 が形成されている。この針糸固定具 171 には、縫合系 172 の一端が固定される。また、この縫合系 172 の他端は、第 7 実施形態と同様の糸ロック手段 173 を介してコイル 164 内に延設され、ループ部 174 を形成されている。

40

【0106】

第 1 作動部材 16 には、着脱可能針 175 を先端部に保持するニードルホルダ 178 が固定される。この着脱可能針 175 には、他の縫合系 176 の一端が固定され、この縫合系 176 の他端も、糸ロック手段 173 を介してコイル 164 内に延設され、ループ部 174 を形成されている。これらのループ部 174 は第 7 実施形態と同様に伝達部材 165 の係合部 163 に係合している。

【0107】

この内視鏡システムを用いて縫合する場合は次のように行う。

【0108】

(1) 上述の各実施形態と同様に、挿入補助具 84, 95、保護部材 100、あるいは保

50



護部材 1 2 2 等で特にその先端部を保護した状態で、縫合器 3 を体腔内に挿入する。

【 0 1 0 9 】

( 2 ) 図 5 8 に示すように、着脱針 1 7 5 と固定腕 4 1 , 4 2 とを縫合部位に押し付けるようにして第 1 , 第 2 作動部材 1 6 , 1 7 を閉じ、着脱針 1 7 5 を生体組織に穿刺する。

【 0 1 1 0 】

( 3 ) 図 5 8 に示すように、穿刺後の着脱針 1 7 5 は所定の位置に保持されている針系固定具 1 7 1 の針固定手段 1 7 7 に挿入され、係止される。

【 0 1 1 1 】

( 4 ) 図 5 9 に示すように、第 1 , 第 2 作動部材 1 6 , 1 7 を開くと、針系固定具 1 7 1 に着脱針 1 7 5 が係止された状態で、針系固定具 1 7 1 が第 2 作動部材 1 7 から外れる。

10

【 0 1 1 2 】

( 5 ) 図 6 0 に示す状態から、伝達部材 1 6 5 を図示しない操作部によって引張り、図 6 1 に示す状態まで縫合系 1 7 6 で生体組織を緊縛する。その後、図 6 2 に示すように、伝達部材 1 6 5 の先端部をコイル 1 6 4 から押し出す。伝達部材の係合部 1 6 3 からループ部 1 7 4 を外す。必要な場合には、一方の縫合系のループ部 1 7 4 のみを更に引張ることも可能である。

【 0 1 1 3 】

着脱可能針 1 5 7、針系固定具 1 7 1 は、少なくとも一部に生体適合性のある金属、例えばステンレスや純チタンやチタン合金、又は、生体適合性のある樹脂、例えばポリイミド、ポリエーテルエーテルケトン、ポリサルフォン、液晶ポリマー、ポリアミド、又は、生体適合性のあるセラミック、例えばアルミナ、窒化ケイ素等で作られている。また、縫合系 1 7 2 は、第 1 実施形態と同様に、ナイロン、ポリエステル、絹、フッ素系樹脂、生体吸収性等の材料により、モノフィラメント状、あるいは撚り線状に形成されるのが好ましい。

20

【 0 1 1 4 】

( 6 ) 最後に、図 6 3 に示すように、糸切具 1 3 6 で余った縫合系 1 7 2 , 1 7 6 を切断する。

【 0 1 1 5 】

この第 8 実施形態によるシステムも、上述の第 4 実施形態と同様な利点を得られる。更に、本実施形態でも、縫合系 1 7 2 , 1 7 6 の長さが短くてよいため、縫合操作が更に容易となる。

30

【 0 1 1 6 】

[ 第 9 実施形態 ]

図 6 4 から図 6 6 は、第 9 実施形態による内視鏡用縫合システムを示す。

【 0 1 1 7 】

第 9 実施形態は、第 8 実施形態と以下の点が異なる。

【 0 1 1 8 】

図 6 4 に示すように、本実施形態では、第 1 作動部材 1 9 0 に、それぞれ着脱可能針 1 8 4 , 1 8 5 を装着するニードルホルダ 1 7 9 , 1 8 0 に配置されている。これらのニードルホルダ 1 7 9 , 1 8 0 には、図 4 1 に例示したように、内側に開口した溝が延設されている。また、2つの着脱可能針 1 8 4 , 1 8 5 にはそれぞれ縫合系 1 8 6 , 1 8 7 の一端が第 7 実施形態と同様の方法で固定されている。

40

【 0 1 1 9 】

第 2 作動部材 1 9 1 には、針固定具 1 8 1 が着脱自在に取付けられている。この針固定具 1 8 1 には、着脱可能針 1 8 4 , 1 8 5 を係止するための針ロック手段 1 8 2 , 1 8 3 が形成されている。

【 0 1 2 0 】

図 6 5 に示すように、縫合系 1 8 6 , 1 8 7 の他端は、第 7 実施形態の糸ロック手段 1 5 5 と同様な糸ロック手段 1 8 8 を介してコイル 1 6 4 内に延設され、ループ部 1 8 9 を形成されている。このループ部 1 8 9 も、第 7 実施形態と同様に、伝達部材 1 6 5 の係合部

50

１６３に係合されている。

【０１２１】

着脱可能針１８４，１８５、針糸固定具１８１は、少なくとも一部に生体適合性のある金属、例えばステンレスや純チタンやチタン合金、又は、生体適合性のある樹脂、例えばポリイミド、ポリエーテルエーテルケトン、ポリサルフォン、液晶ポリマー、ポリアミド、又は、生体適合性のあるセラミック、例えばアルミナ、窒化ケイ素等で作られている。また、縫合糸１８６，１８７は、第１実施形態と同様に、ナイロン、ポリエステル、絹、フッ素系樹脂、生体吸収性等の材料により、モノフィラメント状、あるいは撚り線状に形成されるのが好ましい。

【０１２２】

この内視鏡システムを用いて縫合する場合は次のように行う。

【０１２３】

(１) 上述の各実施形態と同様に、挿入補助具８４，９５、保護部材１００、あるいは保護部材１２２等で特にその先端部を保護した状態で、縫合器３を体腔内に挿入する。

【０１２４】

(２) 針ロック手段１８２，１８３と、着脱可能針１８４，１８５とを縫合部位に押し付けるようにして第１，２作動部材１９０，１９１を閉じ、着脱可能針１８４，１８５を組織に穿刺する。

【０１２５】

(３) 図６５に示すように、穿刺後の着脱可能針１８４，１８５は所定の位置に保持されている針固定具１８１の針ロック手段１８２，１８３に挿入され、係合される。

【０１２６】

(４) 第１，２作動部材１９０，１９１を開くと、着脱可能針１８４，１８５が針固定具１８１に係止されているので、着脱針１８４，１８５がニードルホルダ１７９，１８０から外れる。また、針固定具１８１も第２作動部材１９１から外れる。これにより、図６５に示す状態となる。

【０１２７】

(５) この後、第７実施形態と同様に、糸ロック手段１８８を生体組織に押し当てると共に、伝達部材１６５を介して係合部１６３を引張り、生体組織を緊縛する。その後、係合部１６３をコイル１６４から押し出して、ループ部１８９を外す。

【０１２８】

(６) 最後に、第４実施形態と同様に、糸切具１３６で余った縫合糸１８６，１８７を切断する。

【０１２９】

一方、図６６に示すように、２本の縫合糸１８６，１８７に代えて１本の縫合糸１９２の長さで緊縛力を調整しても良い。この場合には、糸ロック手段１８８や係合部１６３、コイル１６４、伝達部材１６５、ループ部１８９などが不要になる。

【０１３０】

この第９実施形態によるシステムも、上述の第４実施形態と同様な利点を得られる。更に、本実施形態では、２つの着脱可能針１８４，１８５により、２本の縫合糸１８６，１８７を同時に縫合することができる。

【０１３１】

[ 第１０実施形態 ]

図６７から図９９は第１０実施形態を示す。

【０１３２】

( 構成 )

第１０実施形態は、第１～３実施形態と以下の点が異なる。

【０１３３】

本実施形態は、図７６，８６，８７に示すようなプレノットカートリッジ３６５を用いる。このプレノットカートリッジ３６５は、着脱可能針２１３、糸２１４、針把持具２１２

10

20

30

40

50

、柔軟管状部材 2 1 5 など構成されている。系 2 1 4 は着脱可能針 2 1 3 の孔 3 6 6 に挿入され、遠位端面に着脱可能針 2 1 3 から抜けないようにストッパ 2 7 2 が設けられている。本実施形態では、系の端面を熱により球状に形成している。また、更に系と着脱可能針との固定を強固にさせるために、ストッパ 2 7 2 の周辺に接着剤を塗布したり、孔 3 6 6 をカシメたりしても良い。また、更に系の端面を熱により球状にする前に、系の端面に結び目を作り、この後に、球状に形成した 2 つ割りにできる金型を使ってこの結び目を熱成形をしても良い。また、図 6 9 , 7 6 , 8 9 に示すように系 2 1 4 は針把持具 2 1 2 の表面にプレノット 2 3 2 を形成している。プレノットは、図 8 9 に示すような結び目が摺動できるローダノット (Roeder knot) の様な結び方が望ましい。また、系 2 1 4 には摺動自在に柔軟管状部材 2 1 5 が通されている。また、系 2 1 4 の手元側はループ 2 7 3 を形成して束ねてある。また、図 8 6 , 8 7 に示すように、プレノット 2 3 2 は、プレノットカートリッジ 3 6 5 を使用する前に、針把持具 2 1 2 から外れるのを防止するため、カバー 2 7 4 で押えられている。

10

#### 【 0 1 3 4 】

図 6 9 に示すように、ニードルキャッチングシース 2 1 1 は、先端チップ 2 4 9 と柔軟管状部材 2 4 7 と柔軟管状部材 2 4 7 の内腔に通された柔軟ロッド 2 4 8 など構成されている。先端チップ 2 4 9 には雌ネジ 2 5 0 が形成され、他端に柔軟ロッド 2 4 8 が固定されている。柔軟ロッド 2 4 8 は、柔軟管状部材 2 4 7 に力が加わった時に伸びを防止する。

#### 【 0 1 3 5 】

また、ニードルキャッチングシース 2 1 1 に代え、図 9 9 に示すようなニードルキャッチングシース 5 2 7 を使用しても良い。ニードルキャッチングシース 5 2 7 は、先端チップ 5 2 8 、柔軟管状部材 5 2 9 (例えば平コイルで出来ている)、柔軟管状部材 5 3 1 (例えばコイルで出来ている)、柔軟管状部材 5 2 9 と柔軟管状部材 5 3 1 を接続する接続部材 5 3 0 、柔軟管状部材 5 3 1 の手元側でハンドル 5 3 3 と接続した接続部材 5 3 2 、柔軟管状部材 5 3 1 と接続部材 5 3 2 の一部に熱収縮などで覆い被さっている座屈防止手段 5 3 6 、先端チップ 5 2 8 と接続部材 5 3 2 に両端を接続された柔軟管状部材 5 2 9 と柔軟管状部材 5 3 1 の伸び防止用のスタイレット 5 3 4 、柔軟管状部材 5 2 9 の外周上に熱収縮などによって配置された柔軟管状体 5 3 5 (例えばフッ素樹脂で出来たチューブ)などによって構成されている。

20

30

#### 【 0 1 3 6 】

ニードルキャッチングシース 2 1 1 とは異なり、ニードルキャッチングシース 5 2 7 は柔軟管状体 5 3 5 を設けられているので、プレノット 2 3 2 を柔軟管状体 5 3 5 上に配置させて後述する縫合動作 (図 9 0 から図 9 8 ) を行っても、糸が柔軟管状部材 5 2 9 を形成する巻線間に挟まることはない。また、コイルよりも柔軟管状体 5 3 5 の方が糸を滑らせやすいので、図 9 4 から図 9 5 に示すようなプレノット 2 3 2 をニードルキャッチングシースから外す際は動作が容易になる。

#### 【 0 1 3 7 】

図 6 9 に示すように、チャンネル部材 3 6 7 は先端パイプ 2 3 3 と先端パイプ 2 3 3 に固定されたチューブ 2 4 5 など構成され、保持部材 2 2 3 に支持部材 2 3 4 を介して固定されている。先端パイプ 2 3 3 は内径の異なる孔 3 6 8 , 3 6 9 を形成されている。孔 3 6 9 の内径はニードルキャッチングシース 2 1 1 , 針把持具 2 1 2 の外径よりわずかに大きく、プレノット 2 3 2 の外径よりも小さくなるように設計されている。孔 3 6 9 の内径とほぼ同じ径のチャンネル部材 3 6 7 の内腔を介してニードルキャッチングシース 2 1 1 が挿入されている。ニードルキャッチングシース 2 1 1 の先端にはプレノットカートリッジ 3 6 5 の構成要素である針把持具 2 1 2 がネジ止めにより着脱式に接続されている。針把持具 2 1 2 は先端チップ 2 4 9 でネジ止めにより着脱式に接続され、孔 3 6 8 内に装填される。プレノットカートリッジ 3 6 5 の着脱可能針 2 1 3 は図 6 9 に示すようにニードルホルダ 2 1 6 に着脱式に固定され、ニードルホルダ 2 1 6 に形成された溝 2 1 7 内に糸 2 1 4 が配設してある。

40

50

## 【 0 1 3 8 】

また、ニードルホルダ 2 1 6 には、図 1 7 3 , 1 7 4 に示す様にスリット 5 3 7 を形成しても良い。この様にスリットを設けることで、着脱可能針 2 1 3 との嵌合部分に弾力性を付与し、容易に着脱可能針 2 1 3 がニードルホルダ 2 1 6 から外れない様な圧入式の構造を形成することができる。図 6 9 および図 7 7 から図 8 0 に示すように、針把持具 2 1 2 は、針キャッチングボディ 2 7 5、挿入部材 2 7 6、バネ 2 7 7 で構成されている。

## 【 0 1 3 9 】

図 7 8 に示すように、ニードルキャッチングシース 2 1 1 を紙面左側に移動させると、挿入部材 2 7 6 の漏斗状凹部 2 7 8 に着脱可能針 2 1 3 が挿入され、バネ 2 7 7 (図 8 8 参照) を押し広げる。その後、更に、ニードルキャッチングシース 2 1 1 を移動させると、図 7 9 に示すようにバネ 2 7 7 が元の形状に戻り、着脱可能針 2 1 3 に形成した接触面 3 7 0 と係合する。これにより、図 8 0 に示すように着脱可能針 2 1 3 を針把持具 2 1 2 にロックさせることができる。

## 【 0 1 4 0 】

ニードルホルダ 2 1 6 には組織を穿刺する際の抵抗を少なくするため、テーパ (Taper) 2 5 3 を設けてある。

## 【 0 1 4 1 】

図 7 4 , 7 5 に示すように、柔軟管状部材 2 2 5 , 2 2 6、伝達部材 2 2 4 の手元側には、縫合器の操作部 2 5 5 が設けられている。操作部 2 5 5 にはラチェット機構が組み込まれており、ボタン 2 6 1 を図 7 4 に示すように押込んだ状態にすると、ラチェット機構が解除された状態になり、スライダ 2 5 7 を自由に押し引きすることができる。また、ボタン 2 6 1 を紙面右側にスライドさせるとボタン 2 6 1 に形成されたストッパ 2 6 7 が、スライダ 2 5 7 に形成された係合部 2 6 8 から外れ、バネ 2 6 3 によって紙面下方に付勢されていた係合部 2 6 2 が下方に押され、操作部ボディ 2 5 6 に形成された刻み目部材 2 6 0 と係合する。スライダ 2 5 7 は、右方向にのみ移動可能となる。これにより、第 1 アクティブ部材 2 1 8 と第 2 アクティブ部材 2 1 9 は開く方向に移動できなくなる。

## 【 0 1 4 2 】

一方、プレノットカートリッジ 3 6 5 の柔軟管状部材 2 1 5 は、図 6 9 に示すように、チューブ 2 4 5 に固定されたホルダ 2 4 0 の凹部 2 4 1 に圧入されている。ここで、柔軟管状部材 2 1 5 はシリコンなどの柔軟な樹脂部材などで作られているので、凹部 2 4 1 に圧入された状態でも糸 2 1 4 は柔軟管状部材 2 1 5 に対して摺動することができる。

## 【 0 1 4 3 】

また、本実施形態の針把持具 2 1 2、着脱可能針 2 1 3、ニードルホルダ 2 1 6 を、図 8 1 から図 8 5 に示すような構造に変更しても良い。

## 【 0 1 4 4 】

図 8 1 および図 8 8 に示すように、針把持具 2 8 3 は、針保持ボディ 2 7 9、挿入部材 2 8 0、バネ 2 8 1 などで構成されている。図 8 1 に示すように、針把持具 2 8 3 を紙面左側に移動させると、挿入部材 2 8 0 の漏斗状凹部 2 8 2 に着脱可能針 3 6 4 が挿入され、バネ 2 8 1 (図 8 8 参照) を押し広げる。その後、更に、針把持具 2 8 3 を移動させると、図 8 3 に示すようにバネ 2 8 1 が元の形状に戻る。これにより、バネ 2 8 1 が着脱可能針 3 6 4 の少なくとも一部に形成した凹部 3 7 1 と係合する。その後、図 8 4 に示すように針把持具 2 8 3 を紙面右側に移動させると着脱可能針 3 6 4 を含めたバネ 2 8 1 が、挿入部材 2 8 0 に形成されている接触面 3 7 2 と当接するまで移動する。そうすると挿入部材 2 8 0 に形成してある係合部 2 8 5 の壁によってバネ 2 8 1 の広がる方向の移動が規制されるため、着脱可能針 3 6 4 を針把持具 2 8 3 にロックさせることができる。

## 【 0 1 4 5 】

また、着脱可能針 3 6 4 には、組織を穿刺する際の抵抗を少なくするため、凹部 3 7 1 を設けてある。また、図 1 7 5 , 1 7 6 に示すように、テーパ 2 5 3 を持たないニードルホルダ 2 1 6 にスリット 5 3 8 を形成し、着脱可能針 3 6 4 とニードルホルダ 2 1 6 との嵌合が容易には解除されない圧入式の構造にしても良い。

## 【 0 1 4 6 】

(作用)

縫合の手順を図 9 0 から図 9 7 を参照して説明する。

## 【 0 1 4 7 】

( 1 ) 第 1 実施形態の挿入補助具 8 4 , 9 5 や第 2 実施形態の保護部材 1 0 0、第 3 実施形態の保護部材 1 2 2 などによって保護された縫合器 2 1 0 を体腔内に挿入する。

## 【 0 1 4 8 】

( 2 ) 図 9 0 , 9 1 に示すように、着脱可能針 2 1 3 と 2 つの固定針 2 2 9 を縫合部位に押し付けるようにして第 1 , 第 2 アクティブ部材 2 1 8 , 2 1 9 を閉じ、着脱可能針 2 1 3 を組織に穿刺する。

## 【 0 1 4 9 】

( 3 ) 図 9 2 に示すように穿刺後の着脱可能針 2 1 3 にニードルキャッチングシース 2 1 1 を押込んで針把持具 2 1 2 に着脱可能針 2 1 3 を係合させる。

## 【 0 1 5 0 】

( 4 ) 図 9 3 に示すようにニードルキャッチングシース 2 1 1 を引張ってニードルホルダ 2 1 6 から着脱可能針 2 1 3 を引き抜く。

## 【 0 1 5 1 】

( 5 ) 図 9 4 に示すように、第 1 , 第 2 アクティブ部材 2 1 8 , 2 1 9 を開いて、ニードルホルダ 2 1 6 を組織から引き抜く。

## 【 0 1 5 2 】

( 6 ) 図 9 5 に示すように、ニードルキャッチングシース 2 1 1 を更に引き込み、プレノット 2 3 2 を針把持具 2 1 2 から外す。

## 【 0 1 5 3 】

( 7 ) 図 9 6 , 9 7 に示すように、更にニードルキャッチングシース 2 1 1 を引き込むことでプレノット 2 3 2 を組織の開口部に移動させ、開口部を縫合する ( 8 ) 図 9 8 に示すように、余った糸を糸切具 1 3 6 などを使って切断する。

## 【 0 1 5 4 】

(効果)

本実施形態によれば、上述の第 1 , 第 2 実施形態による利点に加えて、更に、体外で結び目を作って体内に送り込む必要が無いので手技の時間短縮ができ、更に処置が容易になる。また、組織の緊縛状態を容易に調整することができる。更に、体内に縫合系以外の部材を留置しなくても良くなる。

## 【 0 1 5 5 】

[ 第 1 1 実施形態 ]

図 1 0 0 から図 1 1 1 は、第 1 1 実施形態を示す。

## 【 0 1 5 6 】

(構成)

第 1 1 実施形態は第 1 0 実施形態と以下の点が異なる。

## 【 0 1 5 7 】

第 1 0 実施形態のピン 2 3 5 , 2 3 6 の間隔に比べて図 1 0 1 に示すように第 1 1 実施形態の縫合器 3 7 3 のピン 3 0 3 , 3 0 4 が大きくなっている。また、ピン 3 0 3 とピン 3 0 5 の間隔、ピン 3 0 4 とピン 3 0 6 の間隔、ピン 3 0 5 とピン 3 0 7 の間隔、ピン 3 0 6 とピン 3 0 7 の間隔もそれぞれ第 1 0 実施形態に比べて大きくなっている。このような構成にすると、図 1 0 8 に示すように第 1 アクティブ部材 2 8 7 の回転移動は第 1 0 実施形態の第 1 アクティブ部材 2 1 8 ( 図 9 0 参照 ) に比べて大きくでき、更にニードルホルダ 3 1 0 に固定された着脱可能針 2 1 3 に作用する穿刺するための力を大きくすることができる。

## 【 0 1 5 8 】

図 1 0 2 , 1 0 6 に示すように第 2 アクティブ部材 2 8 8 はピン 3 0 4 を軸に回転できるようになっている。ピン 3 0 4 の一部にはパイプ 3 7 5 が回転自在に嵌入され、これらを

10

20

30

40

50

軸にバネ 308 が配設されている。バネ 308 の腕部 376 は第 2 アクティブ部材 288 に設けられた接触面 378 と接触している。一方、図 107 に示すようにロッド 291 にピン 307 の軸上を回動自在に接続されている第 2 接続部材 290 にはピン 306 を介して力蓄積部材 300 が接続され、この力蓄積部材 300 はピン 304 を軸に回動できるようになっている。バネ 308 のもう一方の腕部 377 は、ピン 306 の軸上に形成された力蓄積部材 300 の円筒状部 379 に回動自在に配設されたリング部材 311 に接触できるように配置されている。ここで、リング部材 311 は腕部 377 の抵抗を軽減させるように配置してあるが、省略可能なことは言うまでもない。また、第 2 アクティブ部材 288 には第 10 実施形態と同様に 2 つの固定針 298 が U 字状をした端部に取り付けられている。これらの固定針 298 は、図 177 に示すように、先端が内側に向いた鷲の爪状の針形状にしても良い。この様にすると、組織に穿刺するとき、固定針が組織からスリップしづらくなる。この様な固定針の変更は他の実施形態にも適用できる。

10

#### 【0159】

図 101 に示すように、第 2 アクティブ部材 288 にはストッパ 309 が固定されており、第 2 アクティブ部材 288 が図 101 の状態から更に時計方向に回転しないようにしてある。

#### 【0160】

他の構成部材である、着脱可能針 213 を含むプレノットカートリッジ 365、ニードルキャッチングシース 211、操作部 255 は、第 10 実施形態と同様であるので説明は省略する。また、第 10 実施形態で説明した着脱可能針 364、針把持具 283 の構成を使用しても良い。

20

#### 【0161】

(作用)

縫合器 373 の縫合の組織を穿刺する際の動作を図 108 から図 111 を参照して説明する。

#### 【0162】

(1) 図示しない操作部 255 を操作して、図 108 に示すようにロッド 291 を紙面左側に押出すことで第 1 アクティブ部材 287 は図の様な位置まで大きく開くことができる。この時、第 2 アクティブ部材 288 は、開く方向に外力が加えられていないため、バネ 308 によって図に示す位置までしか開かないようになっている。また、図中の角度 が  $45^\circ < \theta < 110^\circ$  (特に  $90^\circ$ ) になるように着脱可能針 213 を穿刺させると組織に深く刺さり、縫合が確実になる。

30

#### 【0163】

(2) 次に、図 109 に示すように、ロッド 291 を紙面右側に移動させると着脱可能針 213 と 2 つの固定針 229 は組織を穿刺していく。この時、第 2 アクティブ部材 288 に加わる反時計周り方向の力はバネ 308 のバネ力と同じ力になっている。

#### 【0164】

(3) 図 110, 111 に示すように、更にロッド 291 を紙面右側に移動させると、バネ力に加えて、力蓄積部材 300 の接触面 312 と第 2 アクティブ部材 288 の接触面 380 が係合することで第 2 アクティブ部材 288 に、力蓄積部材 300 の力が作用する。これにより、第 2 アクティブ部材 288 が確実に時計周り方向に回転される。また、図 111 に示すように、組織を大量に挟んでしまった場合でも第 1 アクティブ部材 287 を完全に閉じることができるように接触面 312 と接触面 380 の係合する位置を第 2 アクティブ部材 288 が開く方向に設定してある。換言すると、組織を挟んでいない状態では、第 2 アクティブ部材 288 は、バネ 308 の力のみで第 1 アクティブ部材 287 に当接し、このとき、接触面 312 と 380 とは接触していない。このようにすることで、図 101 に示す針把持具 212 の軸と着脱可能針 213 の軸をある程度一致させることができるため、針把持具 212 が着脱可能針 213 を回収しやすくすることができる。縫合手順は第 10 実施形態(図 90 から図 98 参照)と同様のため省略する。

40

#### 【0165】

50

(効果)

第10実施形態の効果に加えて、組織を更に深くさせることが可能である。また、着脱可能針213の回収が容易である。

【0166】

[第12実施形態]

図112から図122は、第12実施形態を示す。

【0167】

(構成)

第12実施形態は第10実施形態と以下の点が異なる。

【0168】

第10実施形態のピン235, 236の間隔に比べて図113に示すように第12実施形態の縫合器374のピン329, 330が大きくなっている。また、ピン329とピン331の間隔、ピン330とピン332の間隔、ピン331とピン333の間隔、ピン332とピン333の間隔もそれぞれ第10実施形態に比べて大きくなっている。このような構成にすると、第11実施形態と同様に第1アクティブ部材313の回転移動を大きくでき、ニードルホルダ336に固定された着脱可能針213に加わる穿刺するための力も大きくすることができる。

【0169】

図114, 117に示すように第2アクティブ部材314はピン330を中心として回転できるようになっている。ピン330の一部にはパイプ381が回転自在に嵌入され、これらの回りにバネ334が配設されている。バネ334の腕部382は第2アクティブ部材314に設けられた接触面340と接触している。一方、図118に示すようにロッド317にピン333の軸上を回動自在に接続されている第2接続部材316にはピン332を介して力蓄積部材326が接続され、第1腕部325はピン329を中心に回動できるようになっている。バネ334のもう一方の腕部383は、ホルダ318に固定されたピン339に係合されている。また、第10実施形態と同様に2つの固定針324が第2アクティブ部材314のU字状をした端部に取り付けられている。

【0170】

図113, 119に示すように、第2アクティブ部材314にはストッパ335が固定されており、第2アクティブ部材314が図119の状態から更に反時計回り方向に回転しないようにしてある。

【0171】

その他の構成部材である、着脱可能針213を含むブレノットカートリッジ365、ニードルキャッチングシース211、縫合器の操作部255は第10実施形態と同様のものが構成されているので説明は省略する。また、第10実施形態で説明した着脱可能針364、針把持具283の構成を使用しても良い。

【0172】

(作用)

縫合器374の縫合の組織を穿刺する際の動作を図119から図122を参照して説明する。

【0173】

(1) 図示しない操作部255を操作して、図119に示すようにロッド317を紙面左側に押出すことで第1アクティブ部材313は図の様な位置まで大きく開くことができる。この時、第2アクティブ部材314は、バネ334によって反時計周りに付勢されているがストッパ335によって図に示す位置までしか開かないようになっている。但し、図119の状態でのバネ334の付勢する力は小さくなるように設計されている。また、第11実施形態と同様に図中の角度  $\theta$  が  $45^\circ < \theta < 110^\circ$  (特に  $90^\circ$ ) になるように着脱可能針213を穿刺させると組織に深く刺さり、縫合が確実になる。

【0174】

(2) 次に、図120に示すように、ロッド317を紙面右側に移動させると着脱可能針

10

20

30

40

50

2 1 3 と 2 つの固定針 2 2 9 は組織を穿刺していく。この時、第 2 アクティブ部材 3 1 4 は反時計周り方向に付勢されているため回転しない。

【 0 1 7 5 】

( 3 ) 図 1 2 1 , 1 2 2 に示すように更にロッド 3 1 7 を紙面右側に移動させると、力蓄積部材 3 2 6 の接触面 3 4 1 と第 2 アクティブ部材 3 1 4 の接触面 3 4 2 が係合することで第 2 アクティブ部材 3 1 4 が時計周り方向に回転する。縫合手順は第 1 0 実施形態 ( 図 9 0 から図 9 8 参照 ) と同様のため省略する。

【 0 1 7 6 】

( 効果 )

第 1 0 実施形態に加えて、組織を更に深くさせることが可能である。

10

【 0 1 7 7 】

[ 第 1 3 実施形態 ]

図 1 2 3 から図 1 2 6 は、第 1 3 実施形態を示す。

【 0 1 7 8 】

( 構成 )

第 1 3 実施形態は第 1 2 実施形態の構成を以下のように変更したものである。

【 0 1 7 9 】

バネ 3 3 4、ピン 3 3 9 を無くした。第 2 アクティブ部材 3 4 9 にストッパ 3 8 4 を固定した。ホルダ 3 5 3、第 1 アクティブ部材 3 4 8、第 2 アクティブ部材 3 4 9 を図 1 2 6 B に示すように一部を薄くした。

20

【 0 1 8 0 】

( 作用 )

縫合器 3 8 5 の縫合の組織を穿刺する際の動作を図 1 2 3 から図 1 2 6 を参照して説明する。

【 0 1 8 1 】

( 1 ) 第 1 2 実施形態と同様に図示しない操作部 2 5 5 を操作して、図 1 2 3 に示すようにロッド 3 5 2 を紙面左側に押出すことでニードルホルダ 3 5 7 は図の様な位置まで大きく開くことができる。この時、第 2 アクティブ部材 3 4 9 は、力伝達部材 3 5 5 と第 2 アクティブ部材 3 4 9 の接触面 3 8 6 が干渉することで図 1 2 3 に示した位置まで開く。

【 0 1 8 2 】

30

( 2 ) 次に、図 1 2 4 に示すように、ロッド 3 5 2 を紙面右側に移動させると着脱可能針 2 1 3 と 2 つの固定針 3 6 3 は組織を穿刺していく。この時、第 2 アクティブ部材 3 4 9 は図 1 2 4 に示すように組織に押付けられた反力によって反時計回りに付勢されている。

【 0 1 8 3 】

( 3 ) 図 1 2 5 , 1 2 6 に示すように更にロッド 3 5 2 を紙面右側に移動させると力伝達部材 3 5 5 の接触面 3 8 7 と第 2 アクティブ部材 3 4 9 の接触面 3 8 8 が係合することで第 2 アクティブ部材 3 4 9 が時計周り方向に回転する。縫合手順は第 1 0 実施形態 ( 図 9 0 から図 9 8 参照 ) と同様のため省略する。

【 0 1 8 4 】

( 効果 )

40

第 1 0 実施形態に加えて、組織を更に深くさせることが可能である。また、第 1 1 実施形態, 1 2 よりも縫合器を薄くさせることができ、内視鏡の視野が良くなる。

【 0 1 8 5 】

[ 第 1 4 実施形態 ]

図 1 2 7 から図 1 2 8 は、第 1 4 実施形態を示す。

【 0 1 8 6 】

( 構成 )

第 1 4 実施形態は、第 1 実施形態あるいはその他の縫合器を図 1 2 7 に示すように内視鏡に対して突没させることができるようにしたものである。

【 0 1 8 7 】

50



第1実施形態などで説明したチューブ245, 227は、図128に示すようにチューブホルダ343およびチューブ345, 344の内腔に進退自在に挿入してある。チューブ344, 345の手元側には図示しない気密用の弁が設けられ、チューブ344, 345内の気密を保った状態でチューブ245, 227を進退させることができる。チューブホルダ343は内視鏡の先端部付近に固定部材346によって固定されている。固定部材346は接着テープや圧入方式など何でも良い。

【0188】

また、図128に示すようにチューブホルダ343に保護部材347を固定させ、図16に示したような挿入補助具84などを使用しないで体内に挿入させても良い。

【0189】

(作用)

チューブ245, 227の手元をチューブ344, 345に対して押込んだり引っ込めたりすることで縫合器をスコープに対して進退させて縫合部位にアプローチするさせる。

【0190】

(効果)

縫合部へアプローチしやすくなる。

【0191】

アプローチさせた後も更に縫合器を組織に押付けることで更に深い縫合を行うことができる。

【0192】

[第15実施形態]

図129から図143は、第15実施形態を示す。

【0193】

(構成)

第15実施形態は、第4から第14実施形態で示した縫合器を使って連続的に組織縫合するためのものである。

【0194】

図129に示すように第15実施形態は、第4～13実施形態で示したニードルホルダ216, 336, 357をニードルホルダ396に、プレノットカートリッジ365をプレノットカートリッジ407に、針把持具212、針把持具283を針把持具390に変更させたものである。プレノットカートリッジ407は、着脱可能針389、糸391、プレノット397などで構成されている。更に、着脱可能針389は、針392とスライダ393、バネ399、ロック部材394, 395などで構成され、針392には第10実施形態の着脱可能針213と同様に糸391に形成されたストッパ408によって糸が固定されている。スライダ393と針392はスライド自在に嵌合しており、バネ399によってスライダ393は紙面左側に付勢されている。また、針392は、ロック部材394, 395により、とニードルホルダ396に係合している。図129の状態では着脱可能針389がニードルホルダ396から外れないようになっている。針把持具390はチップ部材402、挿入部材403、バネ401、解除用部材404などで構成されている。また、図示していないがチップ部材402の手元側はニードルキャッチングシース211で示したような柔軟な部材と接続されている。バネ401は、図のように解除用部材404に接続され、バネ401を紙面右方向に移動させることができる。解除用部材404の手元側には図示しない操作部が付いており解除用部材404を進退させることができるようになっている。

【0195】

針把持具390の外表面にはプレノット397が巻きつけてある。

【0196】

(作用)

連続縫合の手順を以下に説明する。

【0197】

10

20

30

40

50

( 1 ) 図 1 2 9 に示すように着脱可能針 3 8 9 を組織に穿刺する。

【 0 1 9 8 】

( 2 ) 図 1 3 0 に示すように針把持具 3 9 0 を紙面左側に移動させると、バネ 4 0 1 は図のように広がって、図 1 3 1 に示すようにスライダ 3 9 3 の凹部 4 0 0 に係合される。

【 0 1 9 9 】

( 3 ) 図 1 3 2 に示すように針把持具 3 9 0 を紙面右側に移動させるとバネ 4 0 1 が紙面左側に移動し、バネ 4 0 1 が広がるのを係合部 4 0 5 によって規制される。

【 0 2 0 0 】

( 4 ) 図 1 3 3 に示すように針把持具 3 9 0 を紙面右側に移動させるとこれまでスライダ 3 9 3 を紙面左側に付勢していたバネ 3 9 9 が圧縮され、スライダ 3 9 3 が紙面右側に移動される。この時、ロック部材 3 9 4 , 3 9 5 は紙面上下方向の規制から開放され、図のように移動することができる。このようにして、図 1 3 4 に示すようにニードルホルダ 3 9 6 から着脱可能針 3 8 9 が外れる。

10

【 0 2 0 1 】

( 5 ) 次に、図 1 3 5 に示すようにニードルホルダ 3 9 6 を組織から抜き、その後、図 1 3 6 に示すようにニードルホルダ 3 9 6 を図に示した位置に戻す。

【 0 2 0 2 】

( 6 ) 次に、図 1 3 7 に示すように針把持具 3 9 0 を紙面左側に移動させると、ロック部材 3 9 4 , 3 9 5 は係合部材 3 9 8 に乗り上げる。この時、ロック部材 3 9 4 , 3 9 5 はスライダ 3 9 3 に形成された凹部 4 0 6 , 4 0 9 に一部が入り込むため係合部材 3 9 8 に乗り上げることができる。このようにして図 1 3 8 に示すようにニードルホルダ 3 9 6 に着脱可能針 3 8 9 を再度装着することができる。

20

【 0 2 0 3 】

( 7 ) 次に、図 1 3 9 に示すように解除用部材 4 0 4 を図示しない操作部によって紙面右側に移動させてバネ 4 0 1 を図の位置に戻す。この状態を保ちながら針把持具 3 9 0 を紙面右側に移動させると図 1 4 0 , 1 4 1 に示すようにバネ 4 0 1 が広がってスライダ 3 9 3 から外れる。

【 0 2 0 4 】

( 8 ) 以上の動作を繰り返すことで連続的に組織を縫合する。縫合が完了したら、図 9 4 から図 9 8 に示したように結び目を作って図 1 4 2 , 1 4 3 に示すような連続的な縫合を行うことができる。

30

【 0 2 0 5 】

( 効果 )

第 4 から第 1 4 実施形態に加えて、更に連続的に縫合することができる。

【 0 2 0 6 】

[ 第 1 6 実施形態 ]

図 1 4 4 から図 1 6 3 は、第 1 6 実施形態を示す。

【 0 2 0 7 】

( 構成 )

第 1 6 実施形態は第 1 1 実施形態と以下の点が異なる。

40

【 0 2 0 8 】

図 1 0 2 に示した第 1 1 実施形態に対して、バネ 4 3 2 の長さを短くしたので、内視鏡の視野を妨げる保持部材 2 9 2 の遠位端に形成された凸部 4 6 6 が無くなり、縫合時の視野が良くなった ( 図 1 4 5 参照 ) 。

【 0 2 0 9 】

第 1 1 実施形態に示したプレノットカートリッジ 3 6 5 に対して、本実施形態では図 1 4 6 , 1 5 8 に示すようなエンドループカートリッジ 4 4 0 を使用して縫合を行う。エンドループカートリッジ 4 4 0 は、着脱可能針 4 4 1 、縫合糸 4 4 2 、針ロック機構 4 7 5 、ケース 4 4 6 、解除用部材 4 4 7 、弾性部材 4 4 8 、剛性部材 4 4 9 などで構成されている。

50

## 【0210】

図中、着脱可能針441に固定されている縫合糸442は針ロック機構475に形成された孔450と孔457を通り、ケース446内に配設された弾性部材448に圧入され、更に解除用部材447に形成された孔476を通して基端側にループ451を形成している。弾性部材448と縫合糸442との摺動抵抗を大きくさせるためにスウェーピングやカシメなどによって剛性部材449を弾性部材448に密着させている。解除用部材447に設けた係止部454はケース446に形成した孔456に係合することで解除用部材447がケース446から外れないようになっている。着脱可能針441は針保持部材434に着脱自在に圧入されている。ここで、着脱可能針441と針保持部材434は、図165, 166に示すような弾性変形できるストッパ492を有した針保持部材434に溝490を有した着脱可能針489をはめ込み、容易には針保持部材491から着脱可能針489が外れない構造にしても良い。また、更に図175, 176に示すようにスリットを設けて容易に着脱可能針441が外れないようにしても良い。

10

## 【0211】

ケース446は先端パイプ425にはめ込めるようになっている。

## 【0212】

また、図147, 159に示すように2つの係止部材458とこれらの基端側を固定しているパイプ459、パイプ459と連結しているチューブ460などで構成された係止用管状部材465は、フック装置461を進退自在に配設するようにできている。フック装置461は柔軟なコイル462、フック463、フック463に固定された伝達部材464と図示しない操作部で構成され、操作部を操作することでフック463を進退することができる。係止用管状部材465の基端側にはフック装置461との間の気密を確保するための図示しないリングなどによる気密構造が配設されている。

20

## 【0213】

図144に示すように、保持部材416は円柱部467が形成され、外筒管468に進退自在に配設されている。また、外筒管468は図144, 160に示すようにガイドパイプ436、ガイドチューブ437、口金471、気密部材472などで構成されている。この構成により縫合器410のチューブ420は外筒管468内部の気密を保つことができる。また、図144, 161に示す内筒管479は、先端パイプ425と連結しているチューブ439と口金474、気密部材478などで構成され、更に大きな内径を有している外筒管480に通されている。ここで、外筒管480はガイドチューブ438、口金473、気密部材477などで構成されている。この気密構造により、外筒管480は気密部材477によって気密が保たれている。また、内筒管479には図147に示したフック装置461を通した状態の係止用管状部材465が気密部材478から通される。このとき、チューブ460と気密部材478との間でも気密は保たれるようになっている。

30

## 【0214】

また、図中、外筒管468、内筒管479はそれぞれ柔軟な管状部材437, 439で構成されているが、図163に示すように縫合器410を内視鏡に装着した時に内視鏡の先端部の湾曲する部分にかからない部分を伸び縮みの少ない硬質管状部材481, 482(例えば、内部に細いワイヤを格子状に埋め込んだチューブ)に変更させても良い。このようにすることで、内視鏡の湾曲動作を妨げずに外筒管468、内筒管479内に通されたものに大きな力を加えることができる。

40

## 【0215】

図147に示すフック装置461を通した状態の係止用管状部材465は、図161に示す気密部材478を通され、図144に示す先端パイプから出てくるようになっている。先端パイプから出てきたフック装置461の図示しない操作部を操作することで、フック463にエンドループカートリッジ440のループ451を引っ掛けて図147に示すようにフック463を引き込む。次に、図147, 158, 157に示すように、係止用管状部材465の係止部材458をエンドループカートリッジ440の孔455に係合させ、その後、図144に示す先端パイプに装填する。装填した状態の図を図164に示す。

50

## 【 0 2 1 6 】

着脱可能針 4 4 1 が針ロック機構 4 7 5 に係止される構造は図 8 1 から図 8 5 で示した構造と全く同様である。

## 【 0 2 1 7 】

( 作用 )

縫合の手順を図 1 4 7 から図 1 5 7 を使って以下に説明する。但し、図中には動作を分かり易くする為に縫合器 4 1 0 を省略してある。したがって、本来は、図 1 6 4 に示すようにエンドループカートリッジ 4 4 0 を装填させた状態で縫合を行う。

## 【 0 2 1 8 】

( 1 ) 図示しない縫合器 4 1 0 の操作部を操作し、図 1 4 7 に示すように着脱可能針 4 4 1 を組織に穿刺する。

10

## 【 0 2 1 9 】

( 2 ) 図 1 4 8 に示すように、フック装置 4 6 1 と係止用管状部材 4 6 5 を押込んでエンドループカートリッジ 4 4 0 の針ロック機構 4 7 5 に着脱可能針 4 4 1 を係合させる。

## 【 0 2 2 0 】

( 3 ) 図 1 4 9 に示すように、フック装置 4 6 1 と係止用管状部材 4 6 5 を紙面右側に移動させると、着脱可能針 4 4 1 が針保持部材 4 3 4 から外れる。このとき、係止部材 4 5 8 がエンドループカートリッジ 4 4 0 の針キャッチングボディ 4 4 5 に係合しているので、針保持部材 4 3 4 から着脱可能針 4 4 1 を確実に外すことができる。

20

## 【 0 2 2 1 】

( 4 ) 図 1 5 0 に示すように、フック装置 4 6 1 を紙面左側に押込むと解除用部材 4 4 7 がケース 4 4 6 に押込まれ、傾斜部 4 5 3 が孔 4 5 5 に係合される。この時、係止部材 4 5 8 は傾斜部 4 5 3 に乗り上げるため、孔 4 5 5 から外れることになる。( 図 1 5 1 参照 ) また、ケース 4 4 6 が弾性変形することで解除用部材 4 4 7 は孔 4 5 5 に係合できる。

## 【 0 2 2 2 】

( 5 ) 図 1 5 2 に示すように針保持部材 4 3 4 を組織から抜く。

## 【 0 2 2 3 】

( 6 ) 図 1 5 3 , 1 5 4 に示すようにフック 4 6 3 を引き込んで縫合糸 4 4 2 を締めこんで行く。この時、縫合糸 4 4 2 は弾性部材 4 4 8 との摺動抵抗により縫合部位が緩まないようになっている。

30

## 【 0 2 2 4 】

( 7 ) 図 1 5 5 , 1 5 6 に示すようにフック 4 6 3 をコイル 4 6 2 から引き出し、フック 4 6 3 からループ 4 5 1 を外す。

## 【 0 2 2 5 】

( 8 ) 図 1 5 7 に示すように糸切鉗子 4 6 9 で余った縫合糸 4 4 2 を切る。ここで、図 1 6 2 に示すように糸切鉗子 4 6 9 は鋭利な刃面を有した鋏部 4 8 3 , 4 8 4 が開閉することで糸を切るようにできている。また、凹部 4 8 5 , 4 8 6 は、糸を切る際に糸が刃から逃げるのを防止するために設けてある。更に、回転可能管状部材 4 8 7 によって糸切鉗子 4 6 9 は軸に対して回転可能なので鋏部 4 8 3 , 4 8 4 の向きを自由に変えることができる。また、図 1 5 7 に示すように空間 4 8 8 に縫合糸 4 4 2 が露出しているので、縫合後にエンドループカートリッジ 4 4 0 を外したい場合はこの部分の縫合糸 4 4 2 を切断することで簡単にエンドループカートリッジ 4 4 0 を組織から取り外せる。

40

## 【 0 2 2 6 】

( 効果 )

実施例 1 0 に加えて、一度縫合した部分を簡単に外すことができる。また、縫合部へアプローチしやすくなる。更に、アプローチさせた後も更に縫合器を組に押付けることで更に深い縫合を行うことができる。

## 【 0 2 2 7 】

[ 第 1 7 実施形態 ]

図 1 6 9 から図 1 7 1 は、第 1 7 実施形態を示す。

50

## 【 0 2 2 8 】

## ( 構成 )

第 1 7 実施形態は第 1 6 実施形態と以下の点が異なる。

## 【 0 2 2 9 】

図 1 6 9 から図 1 7 1 に示すように、第 3 作動部材 4 9 4 が第 1 作動部材 5 0 1 と第 3 接続部材 5 0 2 とに、それぞれピン 5 1 1 , 5 1 0 で回動自在に連結されている。第 1 作動部材 5 0 1 は、保持部材 4 9 9 に対して保持軸であるピン 5 0 4 で回動自在に連結され、更に第 1 接続部材 4 9 6 に対してピン 5 0 7 で連結されている。一方、第 3 接続部材 5 0 2 はピン 5 0 9 で保持部材 4 9 9 に回動自在に連結されている。また、第 2 作動部材 4 9 5 は、保持軸であるピン 5 0 5 で保持部材 4 9 9 に回動自在に連結され、更に、第 2 接続部材 4 9 7 にピン 5 0 8 で回動自在に連結されている。第 1 接続部材 4 9 6 および第 2 接続部材 4 9 7 は、プッシュロッド 4 9 8 にピン 5 0 6 で回動自在に連結されている。ロッド 4 9 8 を押し引きすることで、図 1 6 9 , 1 7 0 に示すように、第 1 作動部材 5 0 1 と第 2 作動部材 4 9 5 とを開閉動作させることができる。これにより、第 3 作動部材 4 9 4 が第 1 作動部材 5 0 1 と第 3 接続部材 5 0 2 とで移動される。その他の構成は第 1 6 実施形態と同様のため省略する。

10

## 【 0 2 3 0 】

## ( 作用 )

図 1 4 7 から図 1 5 7 に示した第 6 実施形態と同様にして縫合する。ここで、エンドループカートリッジ 4 4 0 や先端パイプなどは図 1 6 9 , 1 7 0 では省略してある。

20

## 【 0 2 3 1 】

## ( 効果 )

第 1 6 実施形態に加えて、着脱可能針 4 4 1 先端の軌跡を、ピン 5 0 4 を中心とした円状の軌跡と異なる軌跡にすることができ、組織を更に深く刺すことができる。

## 【 0 2 3 2 】

第 3 作動部材 4 9 4 と第 2 作動部材 4 9 5 とを開閉する際のロッド 4 9 8 のストロークを小さくすることができる。

## 【 0 2 3 3 】

## [ 第 1 8 実施形態 ]

図 1 7 2 は、第 1 8 実施形態を示す。

30

## 【 0 2 3 4 】

## ( 構成 )

第 1 8 実施形態は第 1 6 実施形態と以下の点が異なる。

## 【 0 2 3 5 】

図 1 7 2 に示すように、ピン 5 2 2 , 5 2 3 軸上を回動する第 1 把持部材 5 1 9 、第 2 把持部材 5 2 0 が配設されている。第 1 , 第 2 把持部材 5 1 9 , 5 2 0 の先端には把持する際に組織に対して滑らないように針状の部材が形成されている。また、第 1 , 第 2 把持部材 5 1 9 , 5 2 0 は図示しないリンク構造により第 1 作動部材 5 1 7 、第 2 作動部材 5 1 8 の開閉動作とは独立的に作動することができる。その他の構成は第 1 6 実施形態と同様のため省略する。

40

## 【 0 2 3 6 】

## ( 作用 )

図 1 4 7 から図 1 5 7 に示した第 1 6 実施形態と同様にして縫合する。但し、着脱可能針 4 4 1 を組織に穿刺する前に第 1 , 第 2 把持部材 5 1 9 , 5 2 0 を使って組織を把持し、図 1 7 2 に示すように組織を引き上げてから着脱可能針 4 4 1 を穿刺するようになる。

## 【 0 2 3 7 】

## ( 効果 )

第 1 6 実施形態に加えて、第 1 , 第 2 把持部材 5 1 9 , 5 2 0 によって組織を引上げながら着脱可能針 4 4 1 を穿刺することができるので、より深く組織に穿刺することができる。

50

【 0 2 3 8 】

[ 第 1 9 実施形態 ]

図 1 7 8 , 1 7 9 は第 1 9 実施形態を示す。

【 0 2 3 9 】

( 構成 )

第 1 9 実施形態は第 1 6 実施形態と以下の点が異なる。

【 0 2 4 0 】

図 1 7 8 , 1 7 9 に示すように、エンドループカートリッジ 4 4 0 をエンドループカートリッジ 5 3 9 に、係止用管状部材 4 6 5 を係止用管状部材 5 4 3 に変更した。

【 0 2 4 1 】

エンドループカートリッジ 5 3 9 は、第 1 6 実施形態と同様の着脱可能針 4 4 1、縫合糸 4 4 2、針ロック機構 4 7 5、弾性部材 4 4 8、剛性部材 4 4 9 と、ケース 5 4 0 等で構成されている。係止用管状部材 5 4 3 は、2つの係止部材 5 4 5 とこれらの基端側を固定しているパイプ 5 4 9、パイプ 5 4 9 と連結しているチューブ 5 5 0 などで構成され、フック装置 4 6 1 が進退自在に配設できるように構成されている。

【 0 2 4 2 】

図 1 7 8 に示すように、エンドループカートリッジのループ 4 5 1 をフック装置のフック 4 6 3 に引っ掛けてフック装置 4 6 1 の内部にループ 4 5 1 および縫合糸 4 4 2 の一部を引き込んだ後に係止用管状部材 4 6 5 の2つの係止部材 5 4 5 をケース 5 4 0 に形成した孔 5 4 6 の位置に合わせる。その後、図 1 7 9 に示すようにフック装置 4 6 1 を紙面左側に移動させ、係止部材 5 4 5 を紙面上下方向に押し上げて孔 5 4 6 に係合させる。このようにすることで、係止用管状部材 5 4 3 とエンドループカートリッジ 5 3 9 が一体的に係合することができる。また、係止部材 5 4 5 は弾性特性を有した腕 5 5 9 を有している。

【 0 2 4 3 】

( 作用 )

縫合の手順は、図 1 4 7 から図 1 5 7 に示した第 1 6 実施形態とほぼ同様であるが、以下の点が異なる。

【 0 2 4 4 】

図 1 4 9 , 1 5 0 に示しているエンドループカートリッジ 4 4 0 と係止用管状部材 4 6 5 の係合を解除させる動作を、図 1 7 9 から図 1 7 8 に示すような動作に変更している。このとき、フック装置 4 6 1 が紙面右側に移動させられることで係止部材 5 4 5 がフック装置 4 6 1 の規制から解放され、腕 5 5 9 の弾性特性により係止部材 5 4 5 は孔 5 4 6 から外れる。

【 0 2 4 5 】

その他の動作は第 1 6 実施形態と同様なので省略する。

【 0 2 4 6 】

( 効果 )

第 1 6 実施形態に加えてエンドループカートリッジ 5 3 9 と係止用管状部材 5 4 3 の着脱が容易になる。

【 0 2 4 7 】

[ 第 2 0 実施形態 ]

図 1 8 0 , 1 8 1 は第 2 0 実施形態を示す。

【 0 2 4 8 】

( 構成 )

第 2 0 実施形態は、第 1 6 実施形態と以下の点が異なる。

【 0 2 4 9 】

図 1 8 0 , 1 8 1 に示すように、エンドループカートリッジ 4 4 0 をエンドループカートリッジ 5 3 9 に、係止用管状部材 4 6 5 を係止用管状部材 5 5 1 に、先端パイプ 4 2 5 を先端パイプ 5 5 2 に変更した。

【 0 2 5 0 】

10

20

30

40

50

エンドループカートリッジ 5 3 9 は、第 1 6 実施形態と同様の着脱可能針 4 4 1、縫合糸 4 4 2、針ロック機構 4 7 5、弾性部材 4 4 8、剛性部材 4 4 9 と、ケース (Casing member) 5 4 0 などによって構成されている。係止用管状部材 5 5 1 は 2 つの係止部材 5 5 3 とこれらの基端側を固定しているパイプ 5 5 4、パイプ 5 5 4 と連結しているチューブ 5 5 5 などによって構成され、フック装置 4 6 1 が進退自在に配設できるように構成されている。

【0251】

図 1 8 0 に示すようにエンドループカートリッジのループ 4 5 1 をフック装置のフック 4 6 3 に引っ掛けてフック装置 4 6 1 の内部にループ 4 5 1 および縫合糸 4 4 2 の一部を引き込み、係止用管状部材 5 5 1 の 2 つの係止部材 5 5 3 をケース 5 4 0 に形成した孔 5 4 6 の位置に合わせる。その後、図 1 8 1 に示すように係止用管状部材 5 5 1 とフック装置 4 6 1 を紙面左側に移動させ、エンドループカートリッジ 5 3 9、係止用管状部材 5 5 1、フック装置 4 6 1 を先端パイプ 5 5 2 の内部に収納させる。このとき、先端パイプ 5 5 2 に形成された孔 5 5 6 の内面に係止部材 5 5 3 の外面が当接することによって腕 5 5 8 が弾性変形し、係止部材 5 5 3 と孔 5 4 6 が係合する。このようにすることで係止用管状部材 5 5 1 とエンドループカートリッジ 5 3 9 が一体的に係合することができる。

10

【0252】

また、先端パイプ 5 5 2 には孔 5 5 6 よりも内径の大きな孔 5 5 7 が形成されている。これは、エンドループカートリッジ 5 3 9 の先端部分が一部大きくなっているために大きくしてあるが、エンドループカートリッジ 5 3 9 の最大外径を孔 5 5 6 よりも小さくさせれば一段大きくなった孔 5 5 7 を設ける必要がないことは言うまでも無い。

20

【0253】

(作用)

縫合の手順は、図 1 4 7 から図 1 5 7 に示した第 1 6 実施形態とほぼ同様であるが、以下の点が異なる。

【0254】

図 1 4 9、1 5 0 に示しているエンドループカートリッジ 4 4 0 と係止用管状部材 4 6 6 の係合を解除させる動作が、図 1 8 1 から図 1 8 0 に示すような先端パイプ 5 5 2 の孔 5 5 6 から解放させる動作に変更している。このとき、係止用管状部材 5 5 1 とフック装置 4 6 1 は紙面左側に移動させる動作になる。

その他の動作は、第 1 6 実施形態と同様なので省略する。

30

【0255】

(効果)

第 1 6 実施形態に加えてエンドループカートリッジ 5 3 9 と係止用管状部材 5 4 3 の着脱が容易になる。

【0256】

以上、本発明について種々の図に示す好ましい実施形態との関係で説明してきたが、本発明から逸脱することなく、本発明と同じ機能をなすために他の同様な実施形態を用い、あるいは、上述の実施形態を変更しあるいは追加可能なことは明らかである。したがって、本発明は、いずれかの単一の実施形態に制限されるべきものではない。例えば上述の各処置具は、軟性内視鏡と共に用いるだけでなく、硬性内視鏡あるいはトラカール等と共に用いることが可能なことは明らかである。内視鏡と共に用いる場合には、上述のように内視鏡の外側に配置することに代え、内視鏡内に延設された適宜のルーメンを通して体腔内に挿入することも可能である。

40

【0257】

【発明の効果】

以上明らかなように、本発明によると、開閉角を更に大きくし、また、更に大きな力を出す構造を備えた内視鏡用処置具を提供することができる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】 本発明の第 1 の実施形態による内視鏡用縫合システムの全体構成を示す説明図である。

50

- 【図 2】 図 1 に示す内視鏡と縫合器との拡大図。
- 【図 3】 縫合器の第 1 , 第 2 作動部材を閉じた状態の説明図。
- 【図 4】 縫合器の第 1 , 第 2 作動部材を開いた状態の説明図。
- 【図 5】 図 3 の縫合器の内部構造を示す断面図。
- 【図 6】 図 4 の縫合器の内部構造を示す断面図。
- 【図 7】 図 5 の A - A 線に沿う断面図。
- 【図 8】 図 2 の矢印 B の方向から見た図を示し、( A ) は結合器を内視鏡に取付けた状態の図、( B ) は内視鏡を取り外し、縫合器だけを示す図。
- 【図 9】 図 7 の C - C 線に沿う断面図。
- 【図 10】 図 7 の D - D 線に沿う断面図。 10
- 【図 11】 図 7 の E - E 線に沿う断面図。
- 【図 12】 図 13 の F - F 線に沿う断面図。
- 【図 13】 図 7 の矢印 G の方向から見た図。
- 【図 14】 糸把持具と縫合糸との関係を示し、( A ) はフックで、縫合糸を引っ掛けた状態の図。
- 【図 15】 他の糸把持具のフックを示し( A ) は外観図、( B ) , ( C ) は糸把持具が糸をフックで取ろうとしている図。
- 【図 16】 挿入補助具の概略的な縦断面図。
- 【図 17】 縫合器を取り付けた内視鏡を挿入補助具に収納した状態の説明図。
- 【図 18】 縫合器を取り付けた内視鏡を挿入補助具から突出させた状態の説明図。 20
- 【図 19】 挿入補助具に取付ける弁の変形例を示す図。
- 【図 20】 内視鏡および縫合器を収納した状態の変形例による挿入補助具の図。
- 【図 21】 図 20 の挿入補助具から内視鏡および縫合器を突出させた状態の図。
- 【図 22】 図 23 から図 27 と共に縫合器による縫合手順を示し、図 22 は、曲針が組織に近接した状態の図。
- 【図 23】 曲針が組織を穿刺した状態の図。
- 【図 24】 糸把持具が縫合糸を引っ掛けた状態の図。
- 【図 25】 縫合糸が、これを引っ掛けたフックと共に柔軟管状部材に引き込まれた状態の図。
- 【図 26】 糸把持具をチャンネル部材から引き抜いた状態の図。 30
- 【図 27】 曲針を組織から抜いた状態の図。
- 【図 28】 縫合器を挿入補助具と共に体腔外に抜去する状態の図。
- 【図 29】 ノットプッシャーを使って体内に結び目を送り込む状態の図。
- 【図 30】 縫合器を保護部材内に収納した状態で示す、第 2 実施形態の内視鏡用縫合システムの図 2 と同様な図。
- 【図 31】 図 30 の内視鏡用縫合システムにおける縫合器を突出した状態の説明図。
- 【図 32】 図 33 から図 35 と共に 第 2 実施形態における保護部材を示し、図 32 可動部突出させた状態の図。
- 【図 33】 移動部材がロック部材の係止を解除した状態の図。
- 【図 34】 可動部を引っ込めた状態の図。 40
- 【図 35】 ロック部材の詳細図。
- 【図 36】 第 3 の実施形態の内視鏡用縫合システムに用いる保護部材の説明図。
- 【図 37】 図 38 から図 41 共に第 4 の実施形態による内視鏡用縫合システムを示し、図 37 これに用いる縫合器を示す図。
- 【図 38】 組織を穿刺した後の着脱可能針が、針糸固定具に係止された状態の図。
- 【図 39】 縫合糸を締めこんで傷口を塞いでいる状態の図。
- 【図 40】 縫合糸の余った部分を糸切具で切っている状態の図。
- 【図 41】 図 37 の H - H 線に沿う断面図。
- 【図 42】 図 16 に示す補助挿入具の手元側に密閉手段を組み込んだ状態の断面図。
- 【図 43】 図 42 の I - I 線に沿う断面。 50



- 【図 4 4】 第 5 の実施形態の内視鏡用縫合システムに用いる縫合器を示す図。
- 【図 4 5】 組織を穿刺した後の着脱可能針が、針系固定具に係止された状態の図。
- 【図 4 6】 第 6 の実施形態の内視鏡用縫合システムに用いる縫合器を示す図。
- 【図 4 7】 組織を穿刺した後の着脱可能針が、針系固定具に係止された状態の図。
- 【図 4 8】 第 1 , 第 2 作動部材が開いたときに、係止部材から外れたループによりノットが形成される状態を示す図。
- 【図 4 9】 縫合系の余った部分を糸切具で切っている状態の図。
- 【図 5 0】 組織を把持鉗子で引張った状態で縫合する状態を示す図。
- 【図 5 1】 第 7 の実施形態の内視鏡用縫合システムに用いる縫合器を示す図。
- 【図 5 2】 組織を穿刺した後の着脱可能針が、針系固定具に係止された状態の図。 10
- 【図 5 3】 図 5 2 の J - J 線に沿う断面図。
- 【図 5 4】 糸ロック手段の種々の構造を示す図。
- 【図 5 5】 ニードルホルダを組織から抜いた状態の図。
- 【図 5 6】 組織を緊縛した状態の図。
- 【図 5 7】 図 5 8 から図 6 3 と共に、第 8 の実施形態の内視鏡用縫合システムによる縫合手順を示し、図 5 7 縫合器を縫合すべき組織に近接させた状態の図。
- 【図 5 8】 組織を穿刺した後の着脱可能針が、針系固定具に係止された状態の図。
- 【図 5 9】 ニードルホルダを組織から抽出した状態の図。
- 【図 6 0】 針系固定具を残して、縫合器と内視鏡とを組織から離隔させた状態の図。
- 【図 6 1】 縫合系で組織を緊縛した状態の図。 20
- 【図 6 2】 縫合系を分離可能な状態の図。
- 【図 6 3】 縫合系の余った部分を糸切具で切っている状態の図。
- 【図 6 4】 第 9 の実施形態の内視鏡用縫合システムに用いる縫合器を示す図
- 【図 6 5】 組織を穿刺した後の着脱可能針が、針系固定具に係止された状態の図。
- 【図 6 6】 縫合された状態の組織を示す図。
- 【図 6 7】 図 6 8 から図 9 9 共に第 1 0 実施形態を示し、図 6 7 は、図 6 8 の A-A 断面図。
- 【図 6 8】 縫合器の外観図（図 6 7 の B 矢視図）。
- 【図 6 9】 図 6 7 の C 矢視図（一部、部分断面あり）。
- 【図 7 0】 図 6 9 の D 矢視図。 30
- 【図 7 1】 図 6 9 の E-E 断面図。
- 【図 7 2】 図 6 9 の F-F 断面図。
- 【図 7 3】 図 6 9 の G-G 断面図。
- 【図 7 4】 縫合器の操作部の詳細図。
- 【図 7 5】 図 7 4 の H-H 断面図。
- 【図 7 6】 プレノットカートリッジの外観図。
- 【図 7 7】 図 7 8 から図 8 0 と共に、着脱可能針を針把持具で取り外す時の動作を説明し、図 7 7 は針把持具と着脱可能針とを対向させた状態の図。
- 【図 7 8】 図 7 7 の状態から針把持具を移動させ、ばねを押し広げた状態の図。
- 【図 7 9】 図 7 8 の状態からばねが復帰した状態の図。 40
- 【図 8 0】 着脱可能針を糸把持具にロックさせた状態の図。
- 【図 8 1】 図 8 1 から図 8 5 は変形例による針把持具、着脱可能針、ニードルホルダを示し、図 8 1 は図 7 7 と同様な図。
- 【図 8 2】 ばねを押し広げた状態の図 7 8 と同様な図。
- 【図 8 3】 ばねが復帰した状態の図 7 9 と同様な図。
- 【図 8 4】 針把持具を移動して着脱可能針を針把持具にロックさせた状態の図。
- 【図 8 5】 着脱可能針をニードルホルダから分離した状態の図。
- 【図 8 6】 プレノットカートリッジとカバーとを分離した状態の図。
- 【図 8 7】 プレノットカートリッジのプレノットが針把持具から外れないようにカバーを取り付けた状態の図。 50

【図 8 8】 針把持具の内部に組み込まれている着脱可能針をロックさせるためバネの外観図。

【図 8 9】 プレノットの結び方の詳細を示した図。

【図 9 0】 図 9 1 から図 9 8 と共に縫合の手順を示し、図 9 0 は着脱可能針と 2 つの固定針を縫合部位に押し付けた状態の図。

【図 9 1】 着脱可能針と固定針とを組織に穿刺した状態の図。

【図 9 2】 穿刺後の着脱可能針にニードルキャッチングシースを押込んだ状態の図。

【図 9 3】 着脱可能針をニードルホルダから引き抜いた状態の図。

【図 9 4】 ニードルホルダを組織から引き抜いた状態の図。

【図 9 5】 プレノットを針把持具から外した状態の図。

10

【図 9 6】 プレノットを組織の開口部に移動させた状態の図。

【図 9 7】 プレノットで組織の開口部を閉じた状態の図。

【図 9 8】 余った糸を切断した状態の図。

【図 9 9】 ニードルキャッチングシースの別の変形例であるニードルキャッチングシースを示した図。

【図 1 0 0】 図 1 0 1 から図 1 1 1 共に第 1 1 実施形態を示し、図 1 0 0 は縫合器の外観図（図 1 0 2 の G 矢視図）。

【図 1 0 1】 図 1 0 0 の部分断面図。

【図 1 0 2】 図 1 0 0 の A-A 断面図。

【図 1 0 3】 図 1 0 1 の B 矢視図。

20

【図 1 0 4】 図 1 0 1 の C-C 断面図。

【図 1 0 5】 図 1 0 1 の D-D 断面図。

【図 1 0 6】 図 1 0 2 の E-E 断面図。

【図 1 0 7】 図 1 0 2 の F-F 断面図。

【図 1 0 8】 図 1 0 9 から図 1 1 1 共に、縫合器が組織を穿刺する際の動作を示し、図 1 0 8 は第 1 アクティブ部材を開いた状態の図。

【図 1 0 9】 組織を穿刺する状態の図。

【図 1 1 0】 第 2 アクティブ部材に、力蓄積部材の力を作用させた状態の図。

【図 1 1 1】 組織を大量に挟んで第 1 アクティブ部材を完全に閉じた状態の図。

【図 1 1 2】 図 1 1 3 から図 1 2 2 と共に第 1 2 実施形態を示し、図 1 1 2 は、縫合器の外観図（図 1 1 4 の G 矢視図）。

30

【図 1 1 3】 図 1 1 2 の部分断面図。

【図 1 1 4】 図 1 1 2 の A-A 断面図。

【図 1 1 5】 図 1 1 3 の B 矢視図。

【図 1 1 6】 図 1 1 3 の C-C 断面図。

【図 1 1 7】 図 1 1 4 の E-E 断面図。

【図 1 1 8】 図 1 1 4 の F-F 断面図。

【図 1 1 9】 図 1 2 0 から図 1 2 2 と共に縫合器が組織を穿刺する際の動作を示し、図 1 1 9 は第 1 アクティブ部材を開いた状態の図。

【図 1 2 0】 着脱可能針と 2 つの固定針とが組織を穿刺するときの図。

40

【図 1 2 1】 着脱可能針と 2 つの固定針とが更に深く組織を穿刺した状態の図。

【図 1 2 2】 第 1 , 第 2 アクティブ部材を閉じた状態の図。

【図 1 2 3】 図 1 2 4 から図 1 2 6 と共に第 1 3 実施形態を示し、図 1 2 3 は着脱可能針と 2 つの固定針とが穿刺するときの図 1 1 9 と同様な図。

【図 1 2 4】 着脱可能針と 2 つの固定針とが組織を穿刺するときの図。

【図 1 2 5】 着脱可能針と 2 つの固定針とが更に深く組織を穿刺した状態を示し、( A ) は着脱可能針と 2 つの固定針とが組織を完全に穿刺した状態の図、( B ) は第 1 , 第 2 アクティブ部材を閉じた状態の図。

【図 1 2 6】 縫合器の断面図。

【図 1 2 7】 図 1 2 8 と共に第 1 4 実施形態を示し、図 1 2 7 は、スコープと縫合器の

50

固定方法を示した図。

【図128】 (A)は図127のチューブホルダの断面図、(B)は図127の構成に保護部材を装着させた図。

【図129】 図130から図143と共に第15実施形態を示し、図129は着脱可能針を組織に穿刺した状態の図。

【図130】 着脱可能針が針把持具のばねを押し広げた状態の図。

【図131】 押し広げられたバネが復帰してスライダの凹部に係合した状態の図。

【図132】 針把持具を移動したときに係合部がバネに係止する状態を示す図。

【図133】 針把持具を更に移動された状態を示す図。

【図134】 ニードルホルダから着脱可能針が外れた状態を示す図。

10

【図135】 ニードルホルダを組織から抜去した状態を示す図。

【図136】 再度ニードルホルダに着脱可能針を装着する前の状態を示す図。

【図137】 針把持具を移動して着脱可能針をロックする状態を示す図。

【図138】 ニードルホルダに着脱可能針を再度装着した状態を示す図。

【図139】 解除用部材を移動してバネを戻した状態を示す図。

【図140】 針把持具を移動してバネを押し広げた状態の図。

【図141】 広がったバネからスライダが外れた状態を示す図。

【図142】 連続的に縫合した状態を示す図。

【図143】 連続的に縫合した後、結び目を作った状態を示す図。

【図144】 図145から図163共に第16実施形態を示し、図144は、縫合器の部分断面図。

20

【図145】 図144のA-A断面図。

【図146】 図158で示したエンドループカートリッジの部分断面図。

【図147】 図148から図157と共に縫合器が組織を穿刺する際の動作を示し、図147は着脱可能針を組織に穿刺した状態の図。

【図148】 エンドループカートリッジの針ロック機構に着脱可能針に係合させた状態の図。

【図149】 着脱可能針を針保持部材から外した状態を示す図。

【図150】 フック装置を押し込んだ状態を示す図。

【図151】 係止用管状部材がエンドループカートリッジから外れた状態を示す図。

30

【図152】 針保持部材を組織から抜去した状態を示す図。

【図153】 フックを引込んで縫合糸を締め付ける状態を示す図。

【図154】 縫合糸を更に締め付けた状態を示す図。

【図155】 フックをコイルから引出した状態を示す図。

【図156】 フックからループを外した状態を示す図。

【図157】 余った縫合糸を切断する状態を示す図。

【図158】 エンドループカートリッジの外観図。

【図159】 係止用管状部材の外観図。

【図160】 縫合器の手元側の気密構造を示す図。

【図161】 縫合器の手元側の操作部を示す図

40

【図162】 縫合糸を切る時に使用する糸切鉗子の先端部の断面図。

【図163】 外筒管の別の構造案を示した図。

【図164】 エンドループカートリッジを縫合器に装填させた図。

【図165】 着脱可能針の別の形態を示した図。

【図166】 その着脱可能針を針保持部材に装着した図。

【図167】 縫合器を内視鏡に取り付けて、縫合器の先端を内視鏡の先端に一番近づけた時の図。

【図168】 縫合器の先端を内視鏡の先端から離れた時の図。

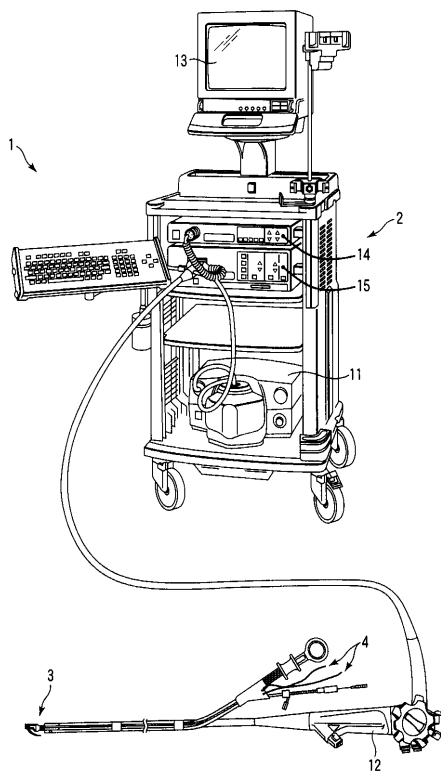
【図169】 図170および図171と共に第17実施形態を示し、図169は、縫合器の第1作動部材と第2作動部材を開いた時の部分断面図。

50

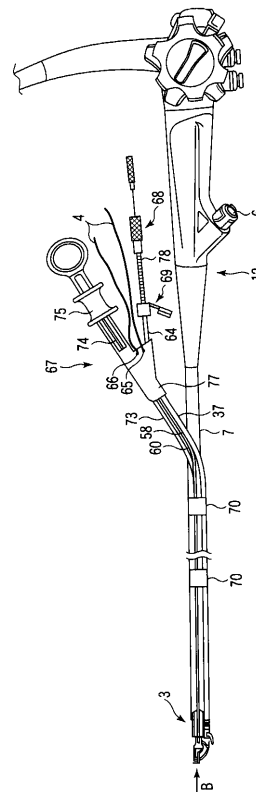
- 【図 1 7 0】 縫合器の第 1 作動部材と第 2 作動部材を閉じた時の部分断面図。  
 【図 1 7 1】 図 1 6 9 の A-A 断面図。  
 【図 1 7 2】 第 1 8 実施形態における縫合器が組織を穿刺した時の図。  
 【図 1 7 3】 第 1 0 実施形態に適用可能なニードルホルダの変形例を示す断面図。  
 【図 1 7 4】 その概略的な斜視図。  
 【図 1 7 5】 更に他のニードルホルダの変形例を示す図。  
 【図 1 7 6】 その概略的な斜視図。  
 【図 1 7 7】 第 1 0 実施形態および他の実施形態に適用可能な固定針を示す図。  
 【図 1 7 8】 図 1 7 9 と共に第 1 9 実施形態を示し、図 1 7 8 はエンドループカートリッジに係止用管状部材に取り付けるときの図  
 【図 1 7 9】 エンドループカートリッジが係止用管状部材に取り付けられた状態の図。  
 【図 1 8 0】 図 1 8 1 と共に第 2 0 実施形態を示し、図 1 8 0 は、エンドループカートリッジに係止用管状部材に取り付けるときの図  
 【図 1 8 1】 係止用管状部材とフック装置とを先端パイプ内に収納した状態の図。  
 【符号の説明】  
 3 ... 縫合機、1 6 , 1 7 ... 作動部材、1 8 ... 保持部材、2 0 ... プッシュロッド、2 2 , 2 3 ... 接続部材、2 4 , 2 5 ... 腕部材、3 4 ... 曲針。

10

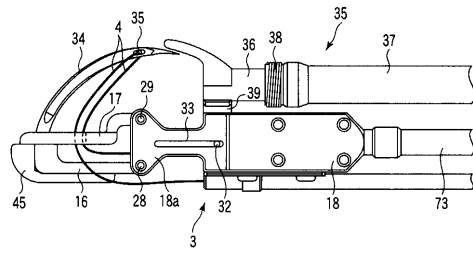
【図 1】



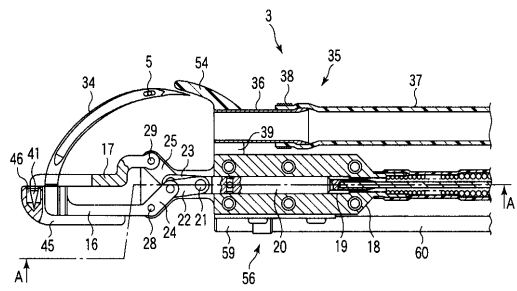
【図 2】



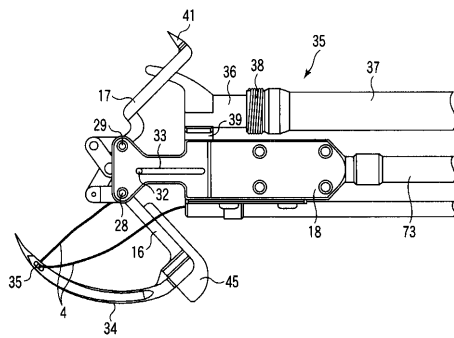
【図 3】



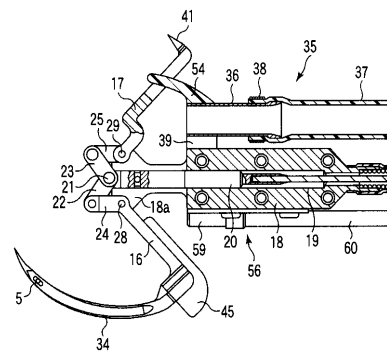
【図 5】



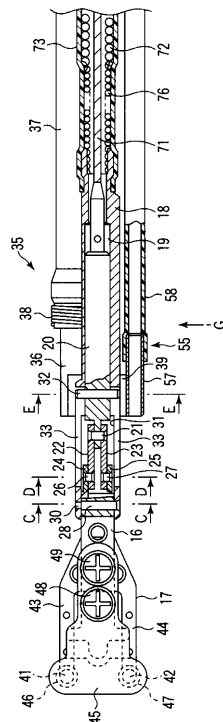
【図 4】



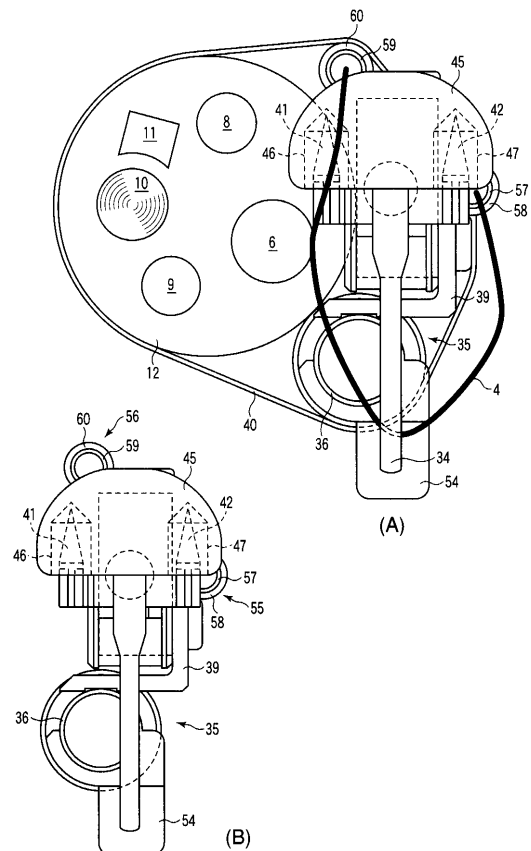
【図 6】



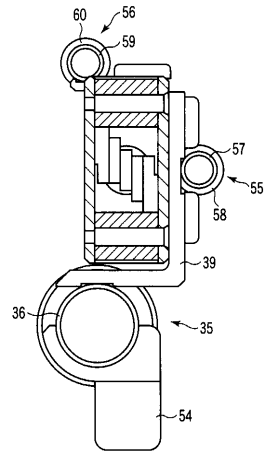
【図 7】



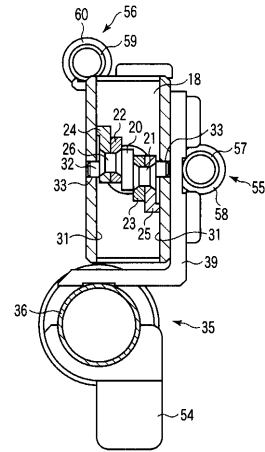
【図 8】



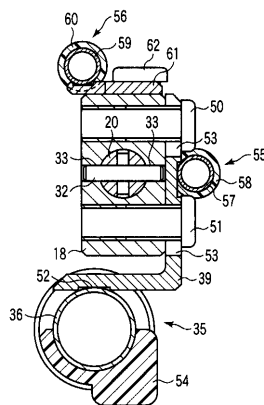
【図 9】



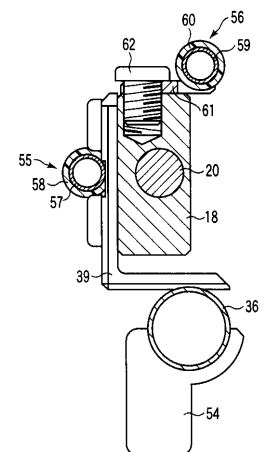
【図 10】



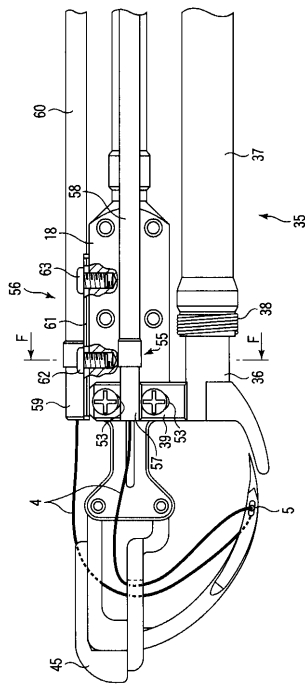
【図 11】



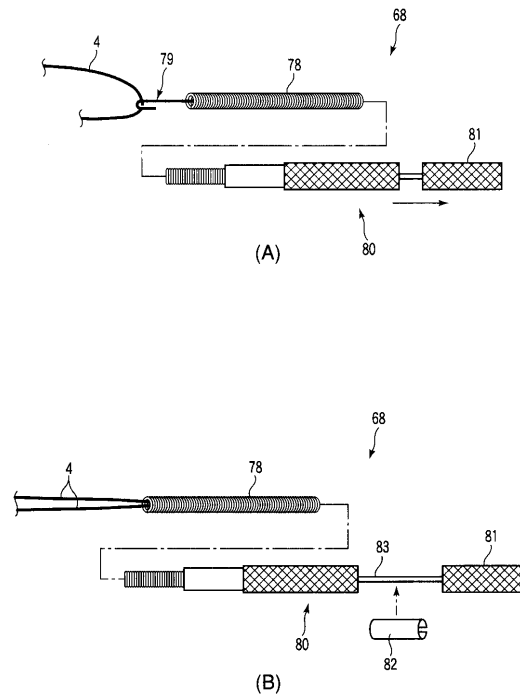
【図 12】



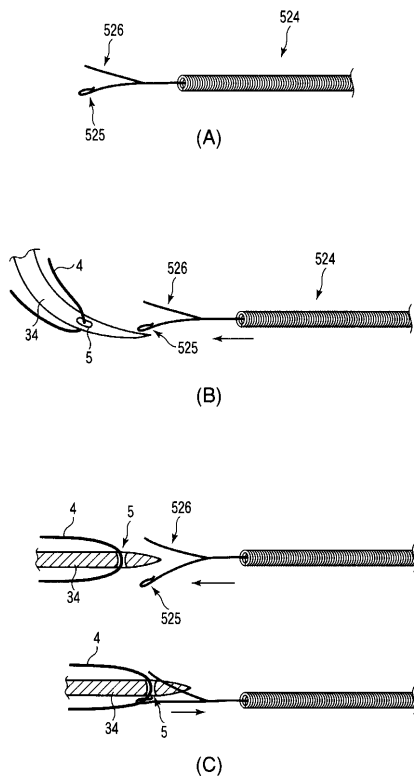
【図 13】



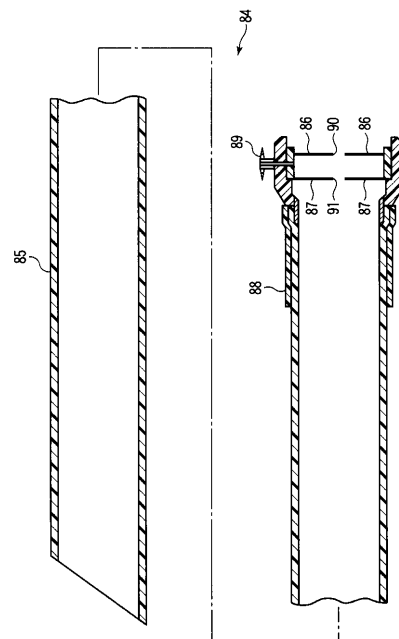
【図 14】



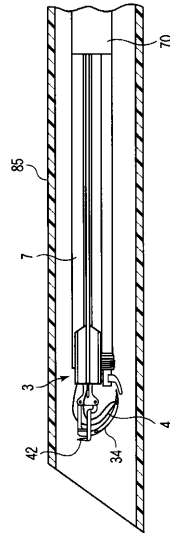
【図 15】



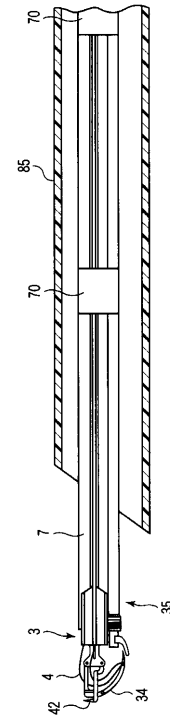
【図 16】



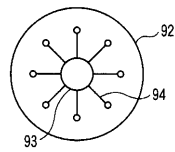
【図 17】



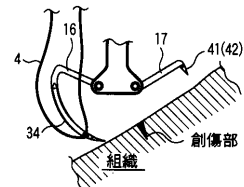
【図 18】



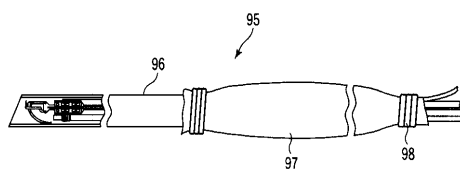
【図 19】



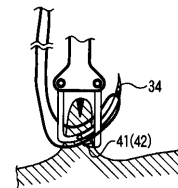
【図 22】



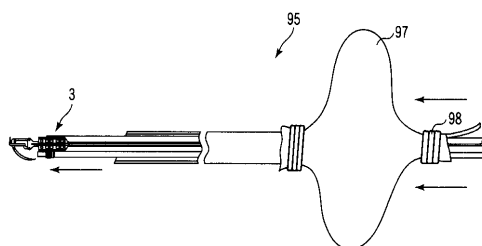
【図 20】



【図 23】

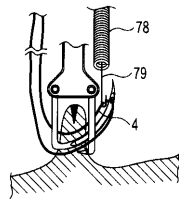


【図 21】

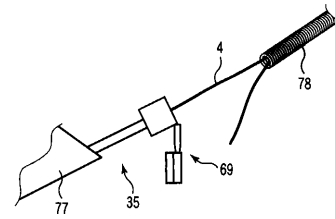




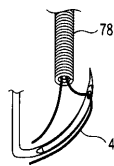
【図 24】



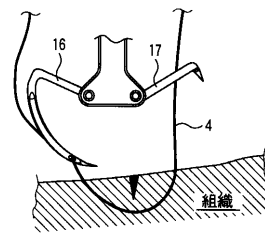
【図 26】



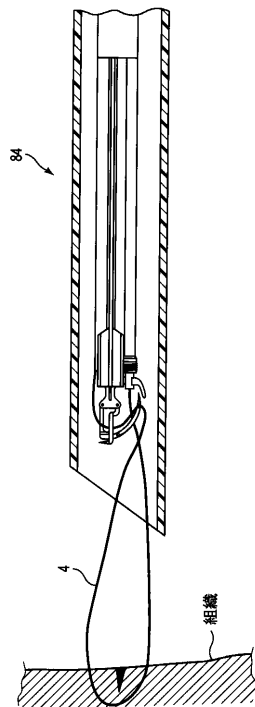
【図 25】



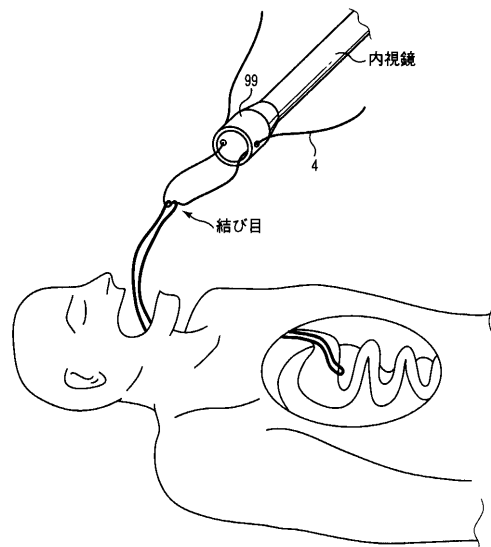
【図 27】



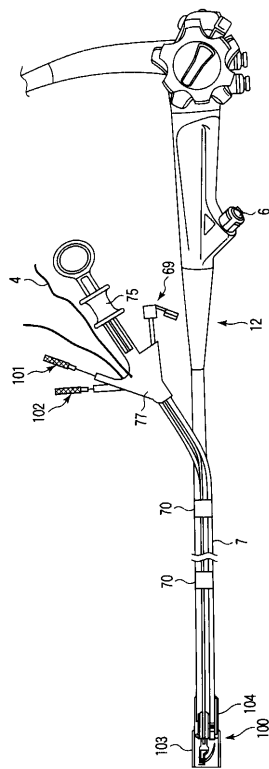
【図 28】



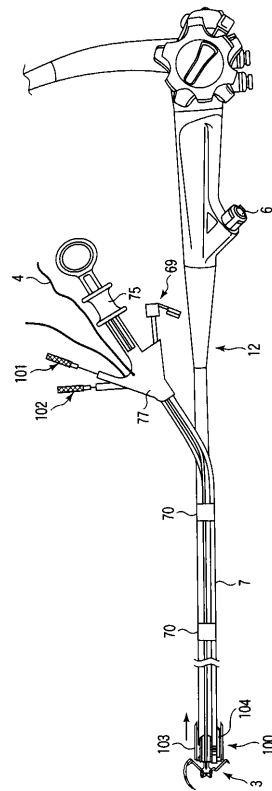
【図 29】



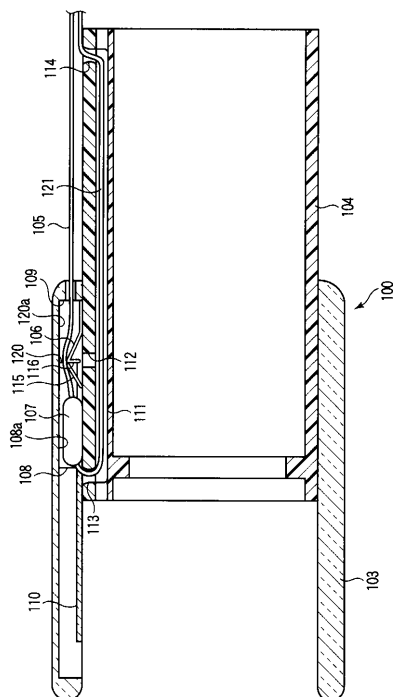
【図 30】



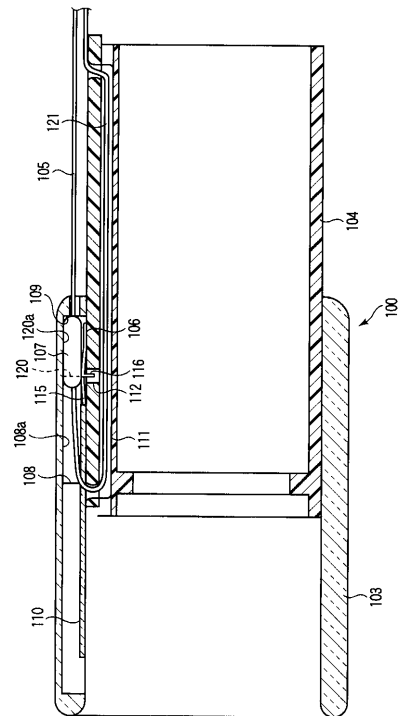
【図 31】



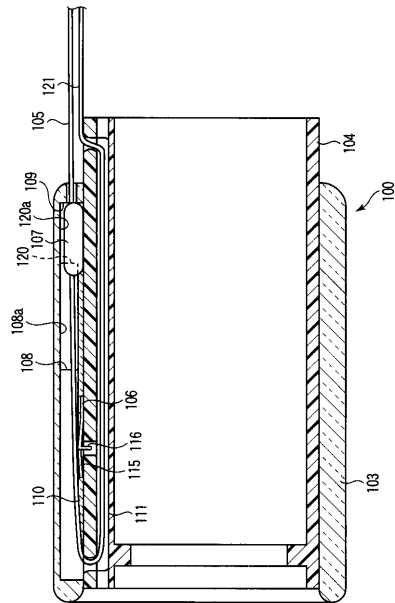
【図 32】



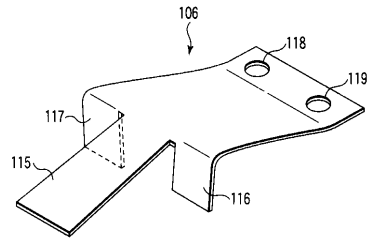
【図 33】



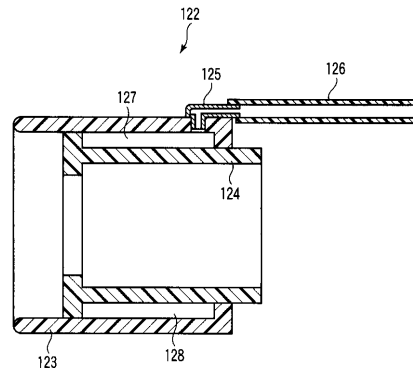
【 図 3 4 】



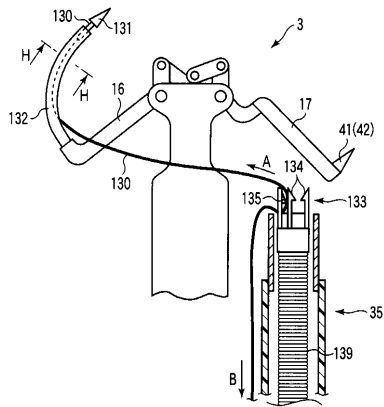
【 図 3 5 】



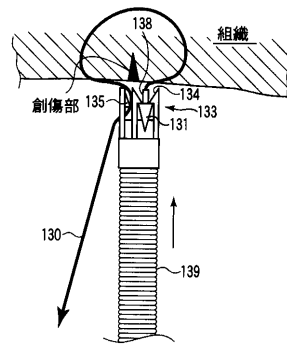
【 図 3 6 】



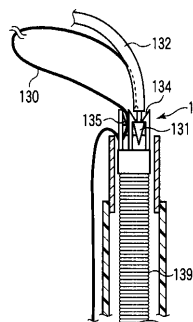
【 図 3 7 】



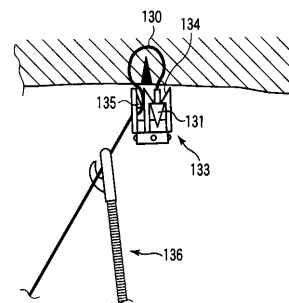
【圖 39】



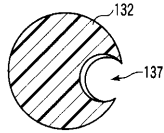
【 図 3 8 】



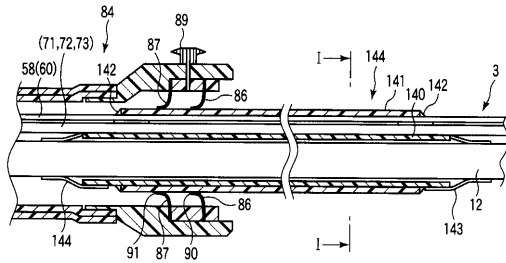
【 図 4 0 】



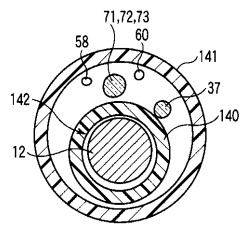
【図 4 1】



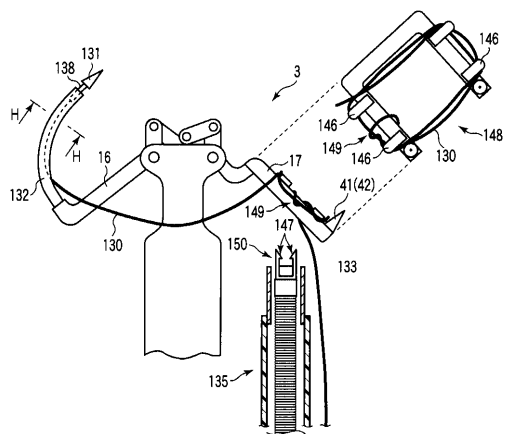
【図 4 2】



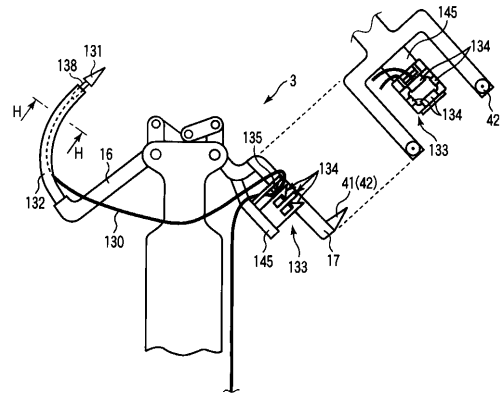
【図 4 3】



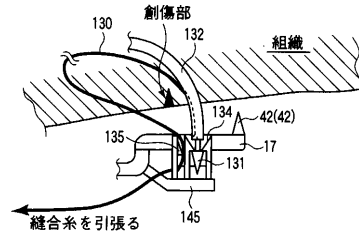
【図 4 6】



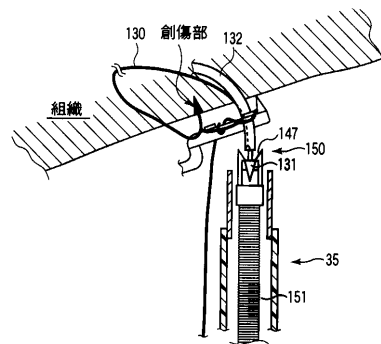
【図 4 4】



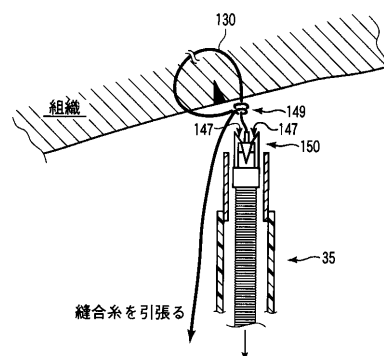
【図 4 5】



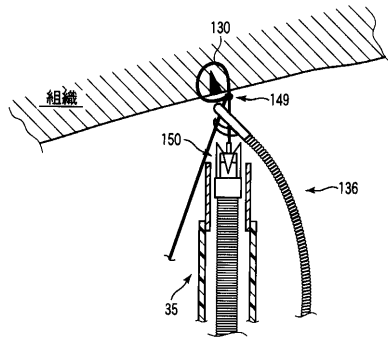
【図 4 7】



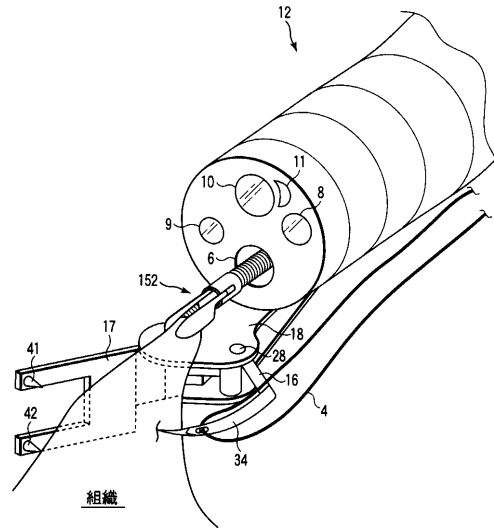
【図 4 8】



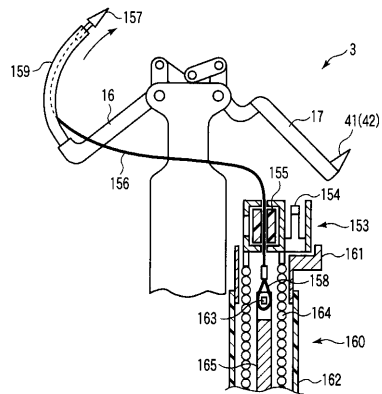
【図 49】



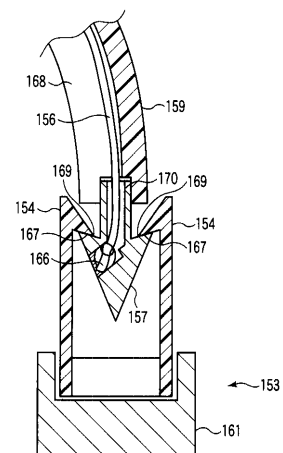
【図 50】



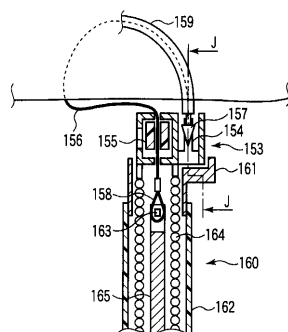
【図 51】



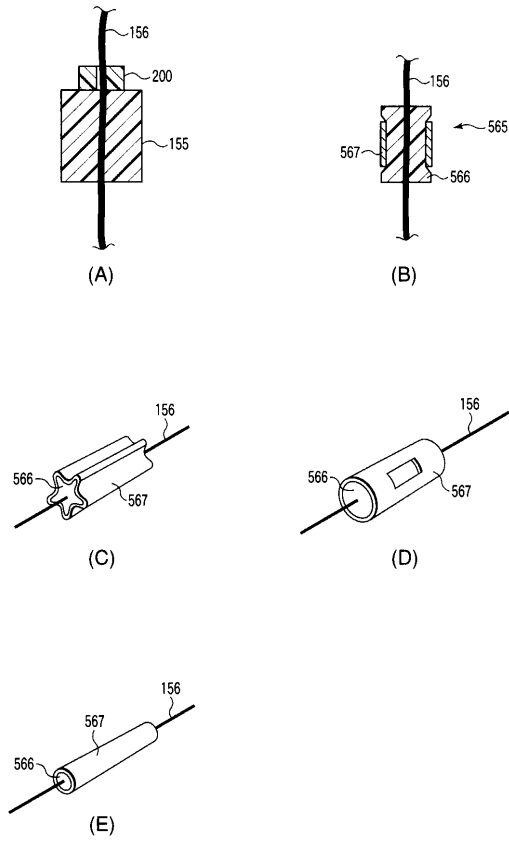
【図 53】



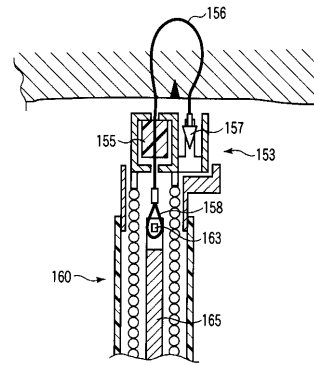
【図 52】



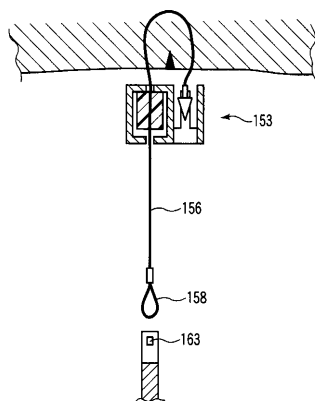
【図 5 4】



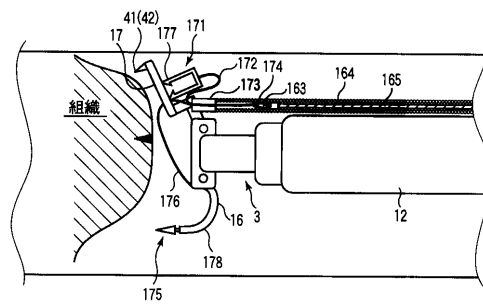
【図 5 5】



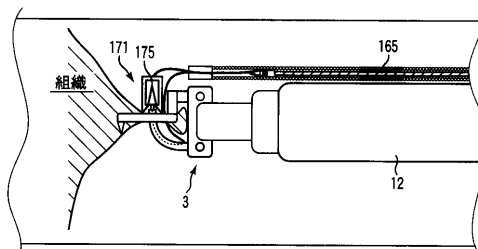
【図 5 6】



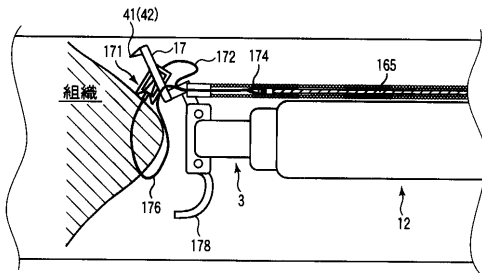
【図 5 7】



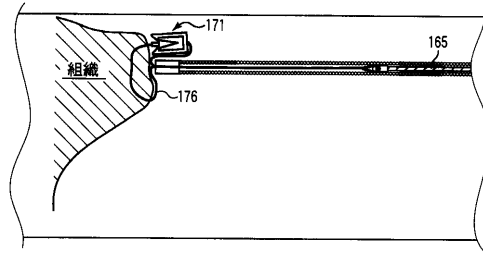
【図 5 8】



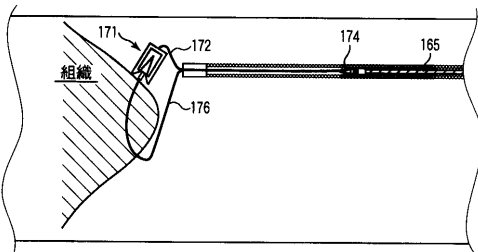
【 図 5 9 】



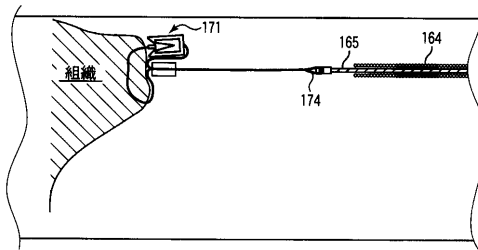
【 図 6 1 】



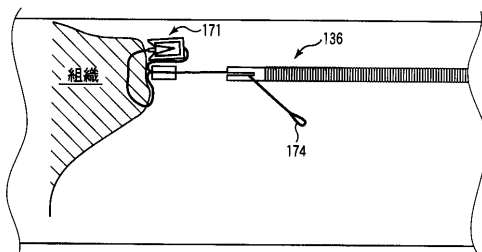
【 図 6 0 】



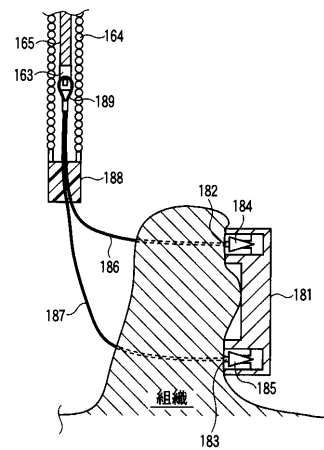
【圖 6 2】



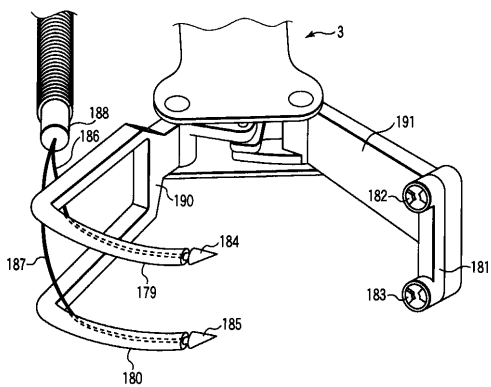
【 図 6 3 】



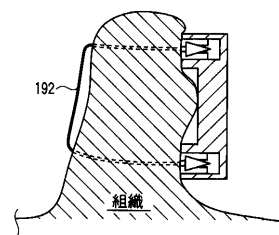
【 図 6 5 】



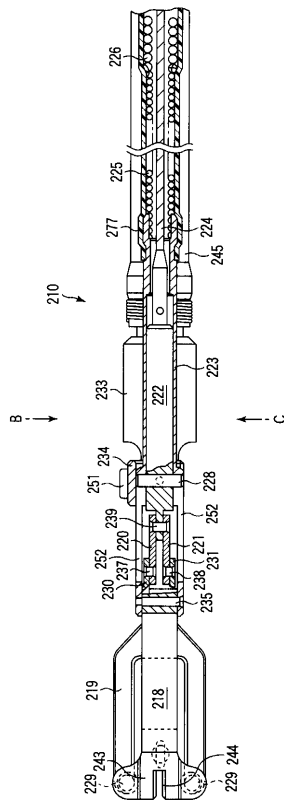
【 図 6 4 】



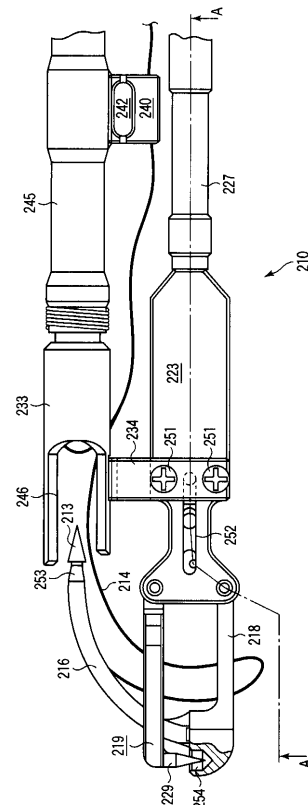
【 図 6 6 】



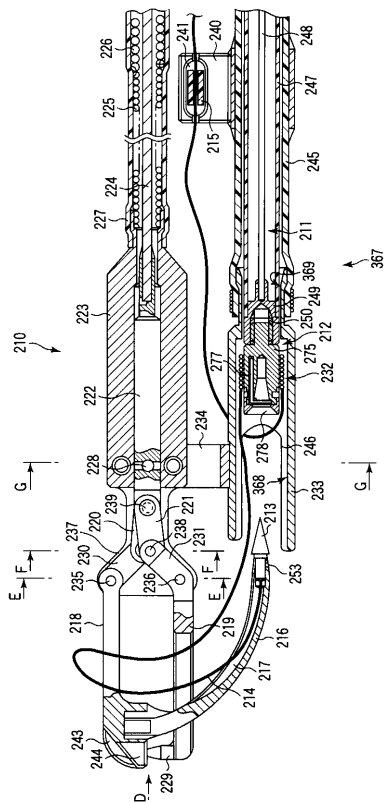
【図 67】



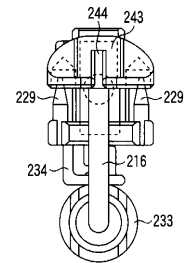
【図 68】



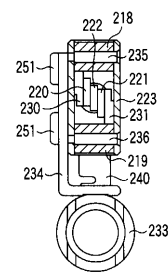
【図 69】



【図 70】

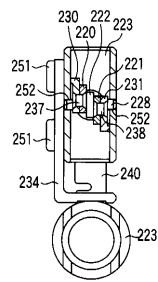


【図 71】

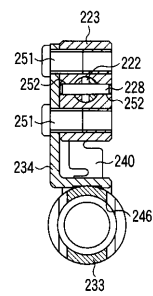




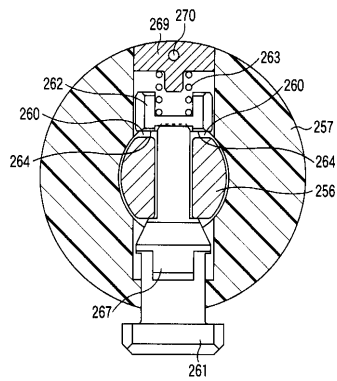
【図 7 2】



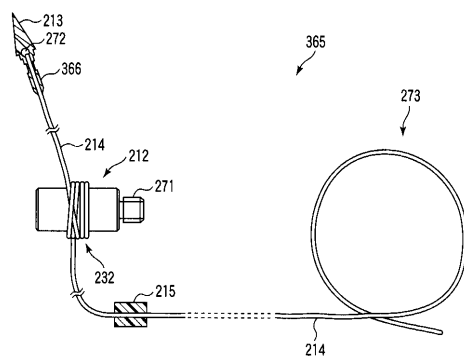
【図 7 3】



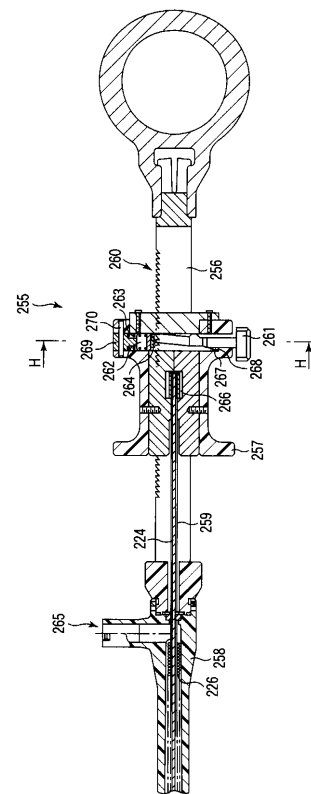
【図 7 5】



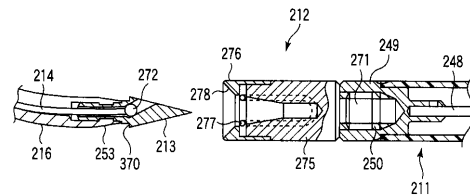
【図 7 6】



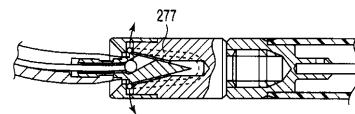
【図 7 4】



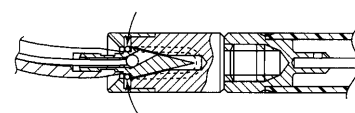
【図 7 7】



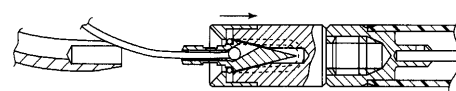
【図 7 8】



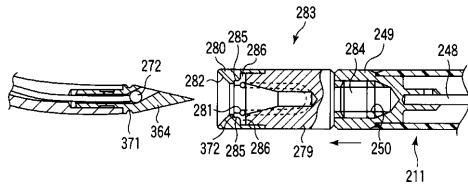
【図 7 9】



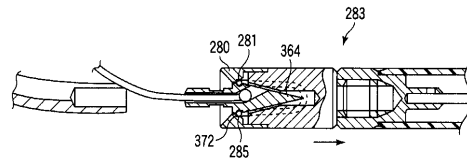
【図 8 0】



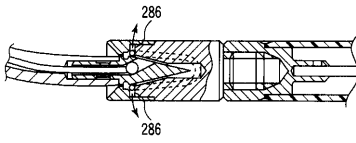
【図 8 1】



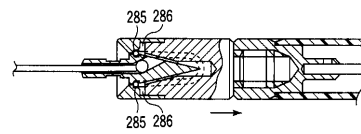
【図 8 4】



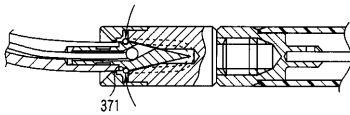
【図 8 2】



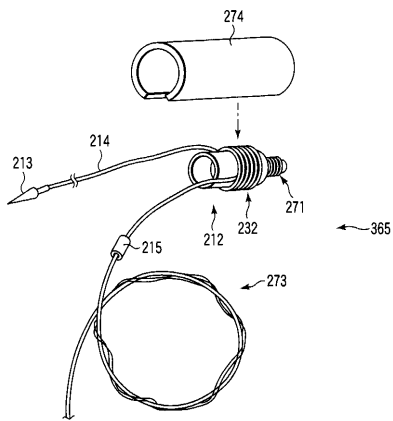
【図 8 5】



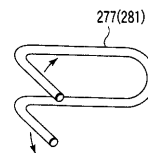
【図 8 3】



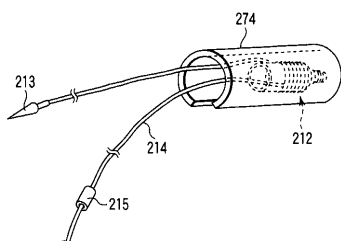
【図 8 6】



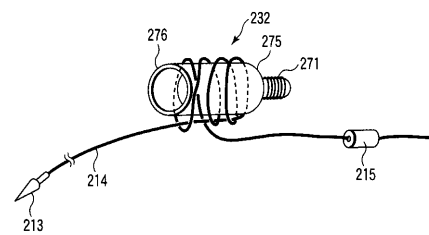
【図 8 8】



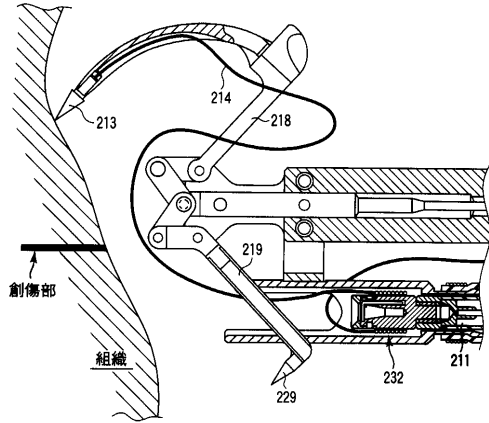
【図 8 7】



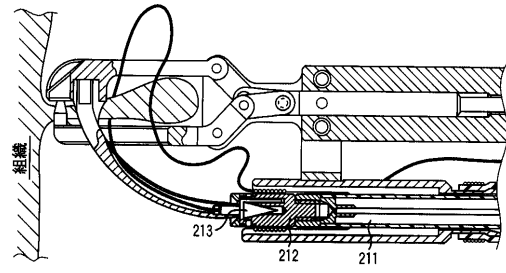
【図 8 9】



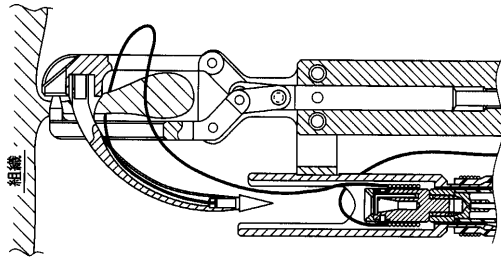
【図 90】



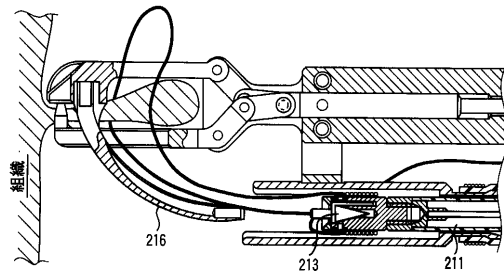
【図 92】



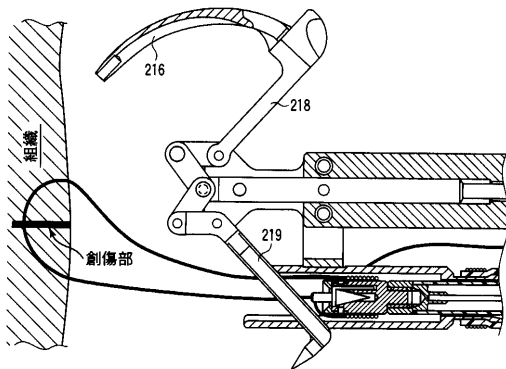
【図 91】



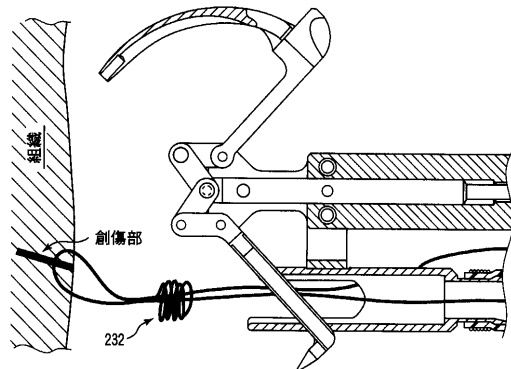
【図 93】



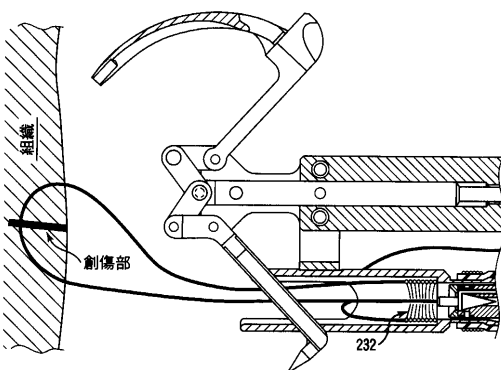
【図 94】



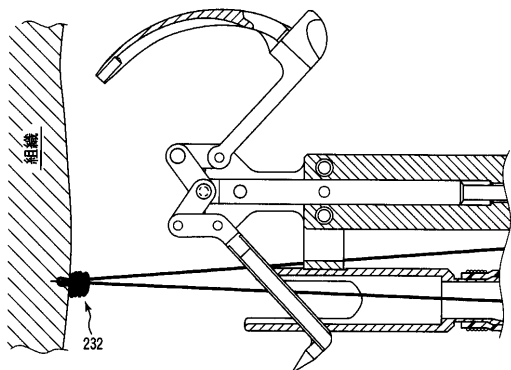
【図 96】



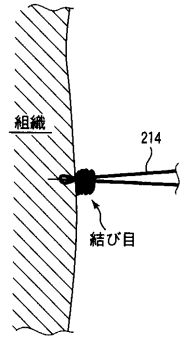
【図 95】



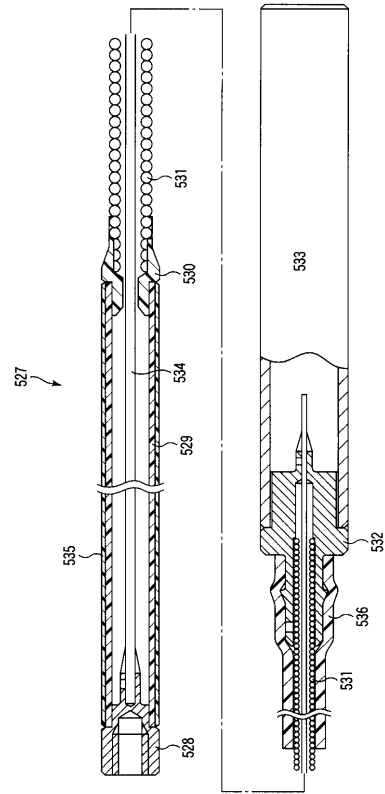
【図 97】



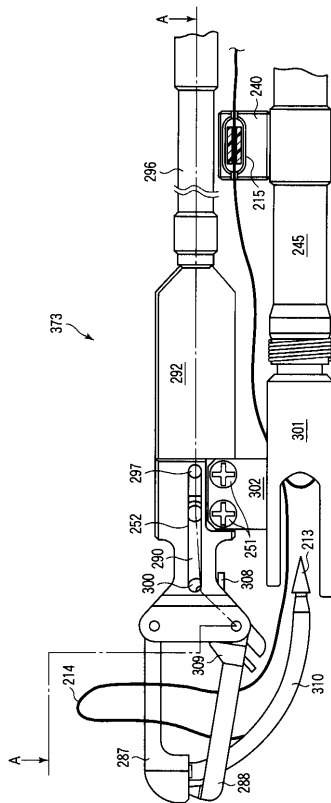
【図 98】



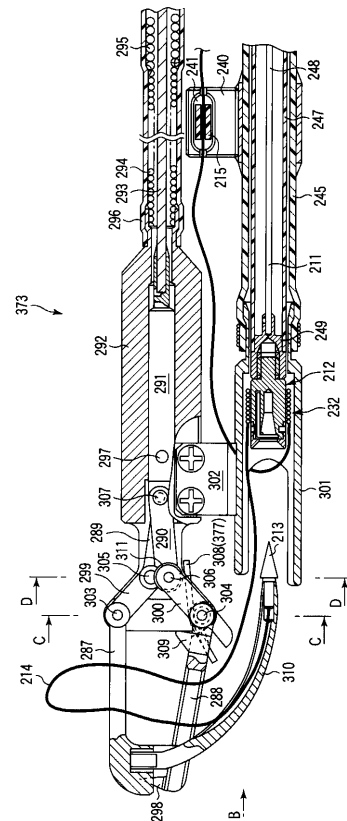
【図 99】



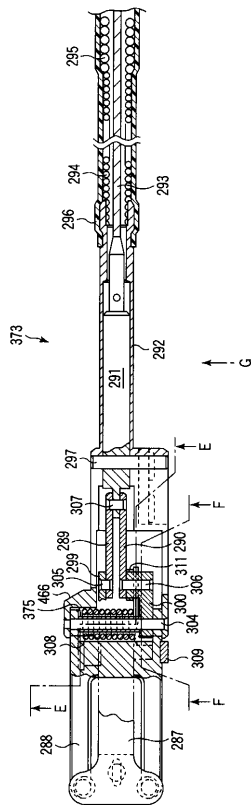
【図 100】



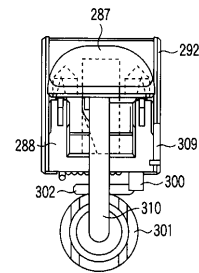
【図 101】



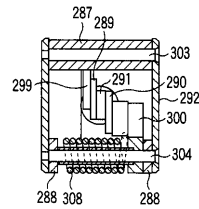
【図102】



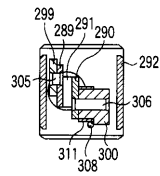
【図103】



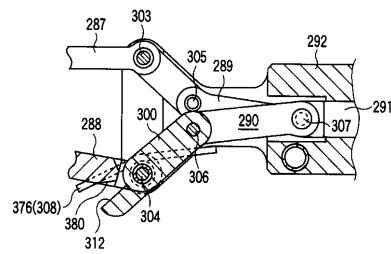
【図104】



【図105】

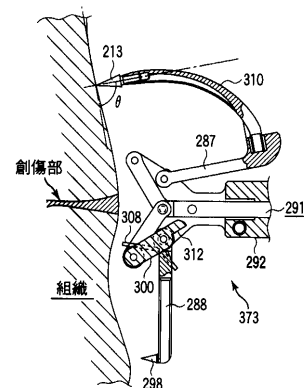
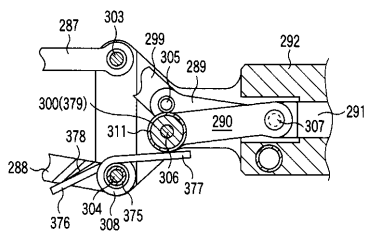


【図107】

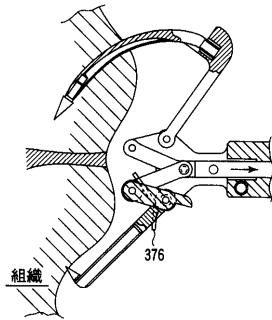


【図108】

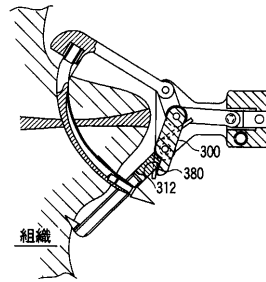
【図106】



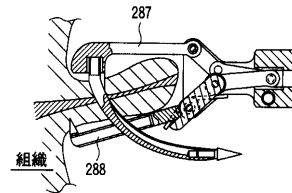
【図 1 0 9】



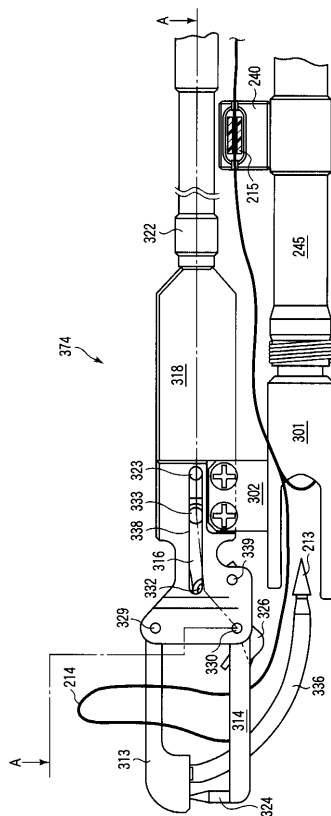
【図 1 1 0】



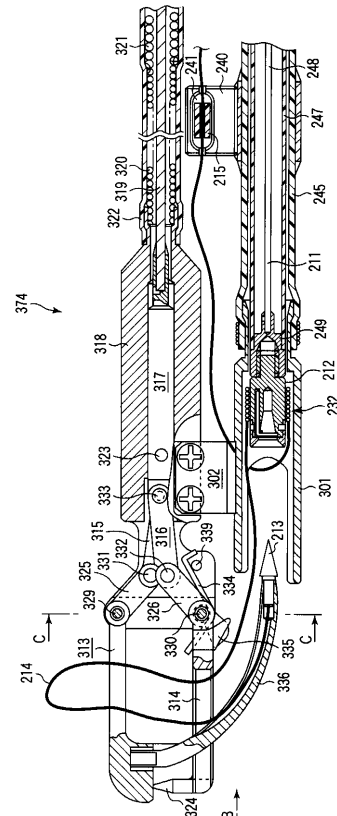
【図 1 1 1】



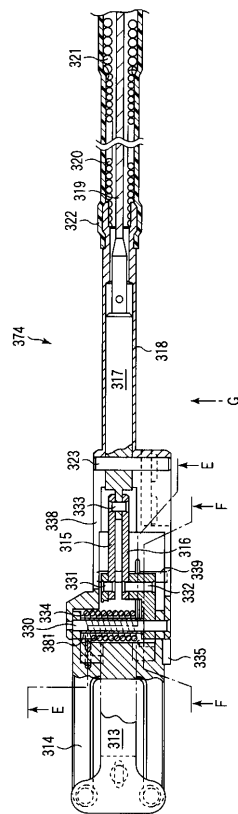
【図 1 1 2】



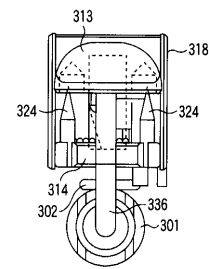
【図 1 1 3】



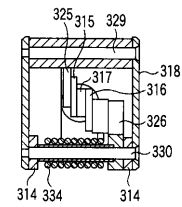
【図 1 1 4】



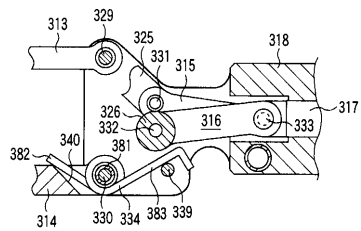
【図 1 1 5】



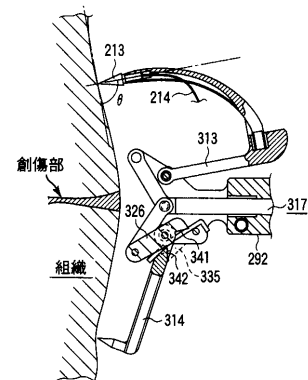
【図 1 1 6】



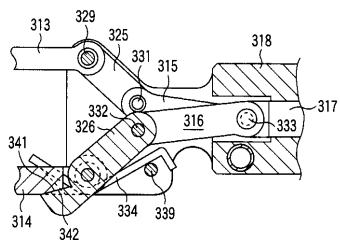
【図 1 1 7】



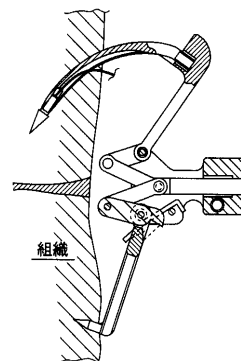
【図 1 1 9】



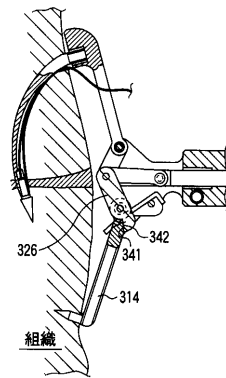
【図 1 1 8】



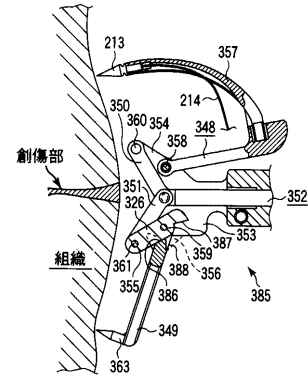
【図 1 2 0】



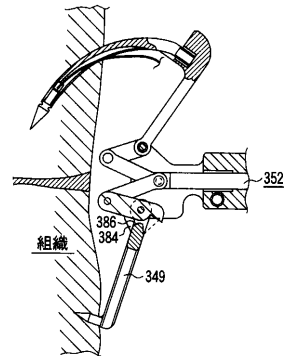
【図 1 2 1】



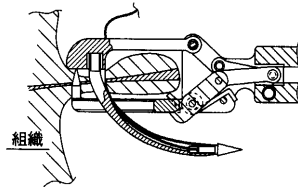
【図 1 2 3】



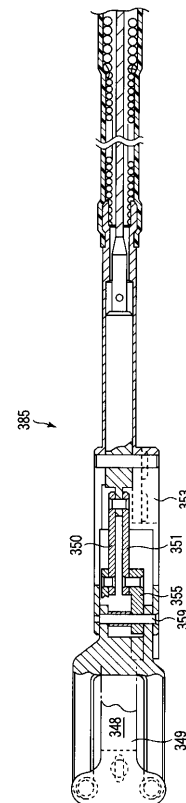
【図 1 2 4】



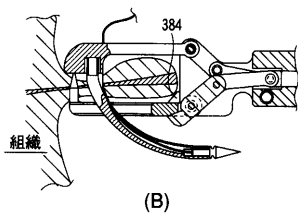
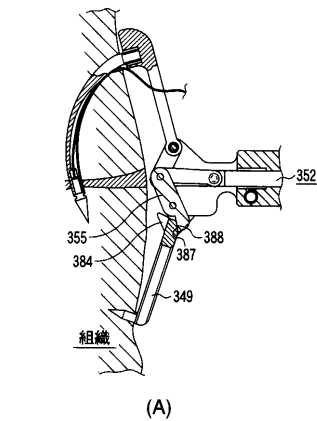
【図 1 2 2】



【図 1 2 6】

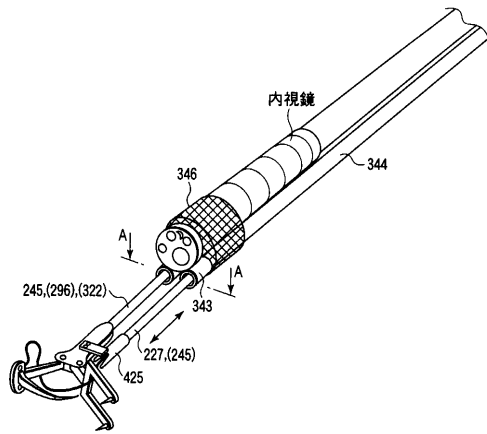


【図 1 2 5】

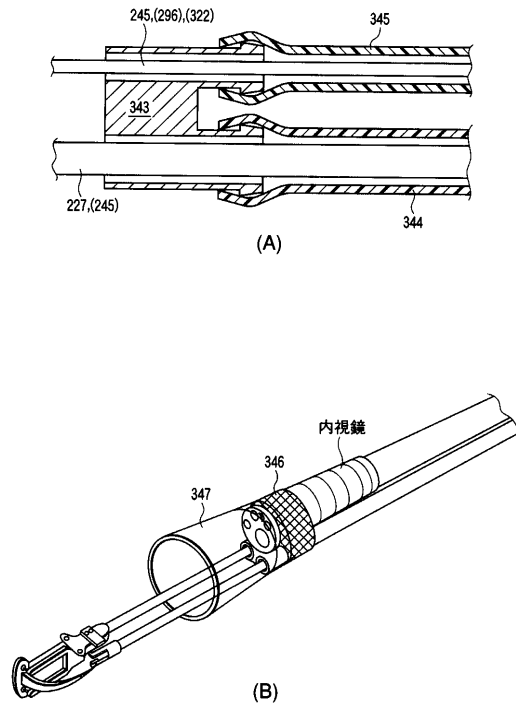




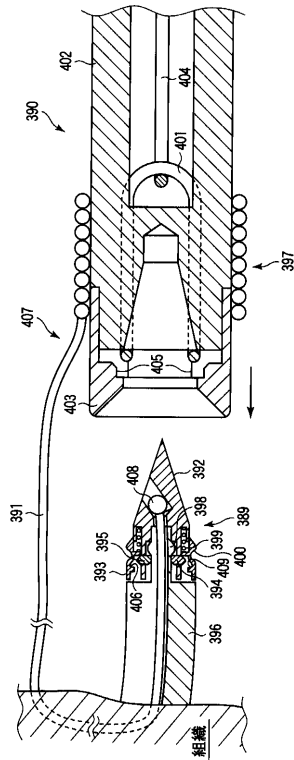
【図 127】



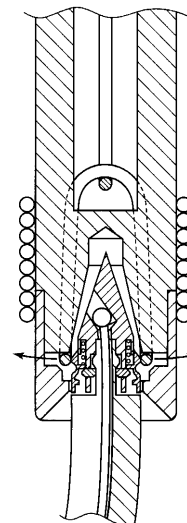
【図 128】



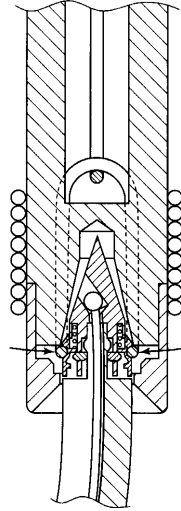
【図 129】



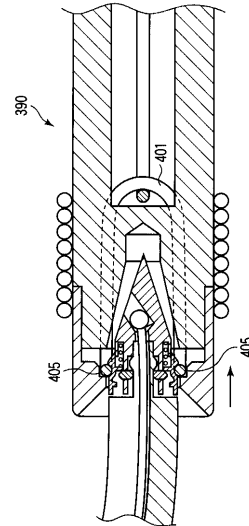
【図 130】



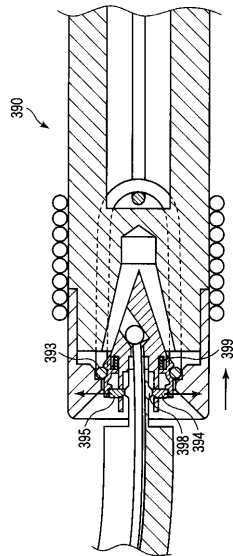
【図 131】



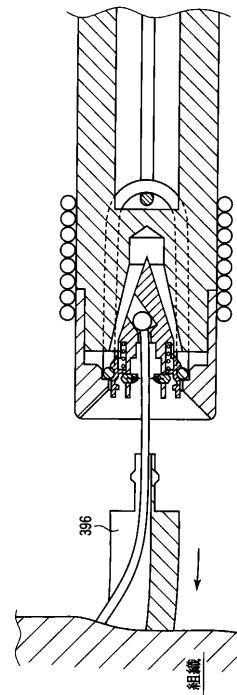
【図 132】



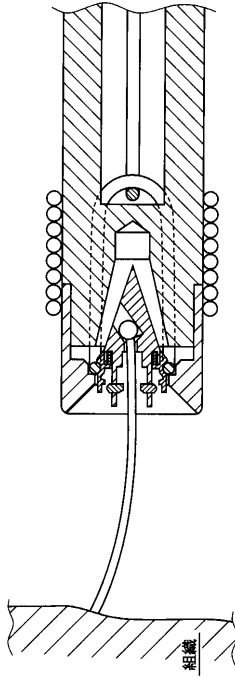
【図 133】



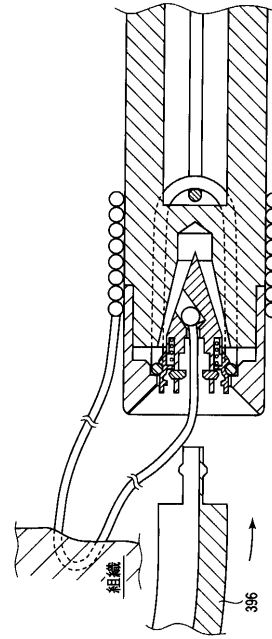
【図 134】



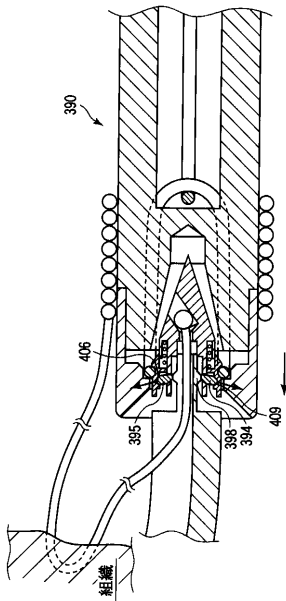
【図 135】



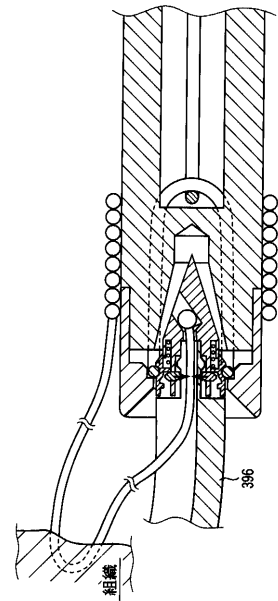
【図 136】



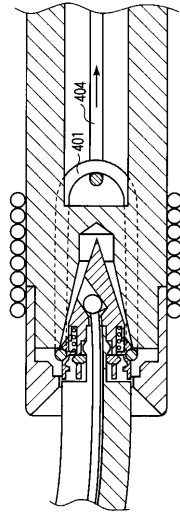
【図 137】



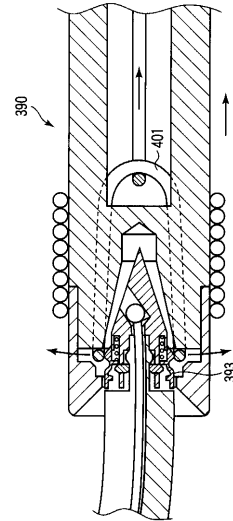
【図 138】



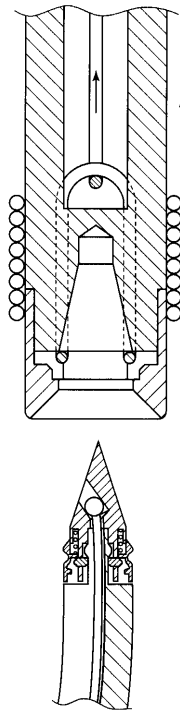
【図 1 3 9】



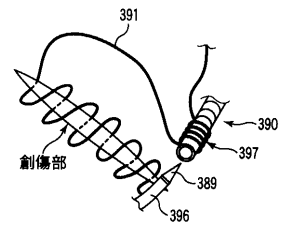
【図 1 4 0】



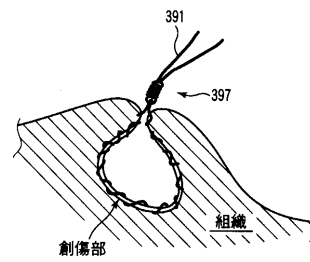
【図 1 4 1】



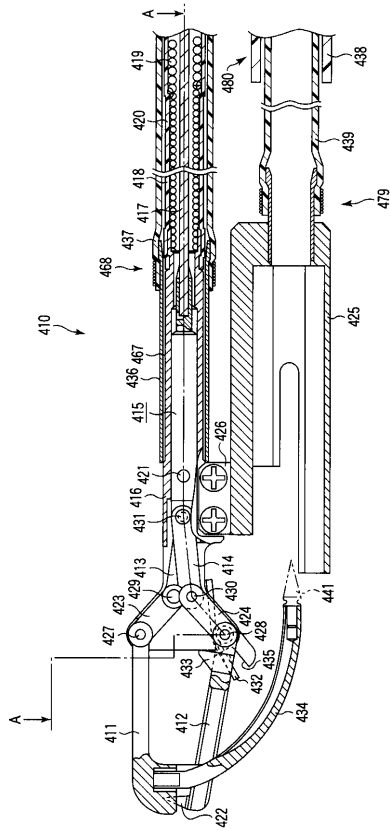
【図 1 4 2】



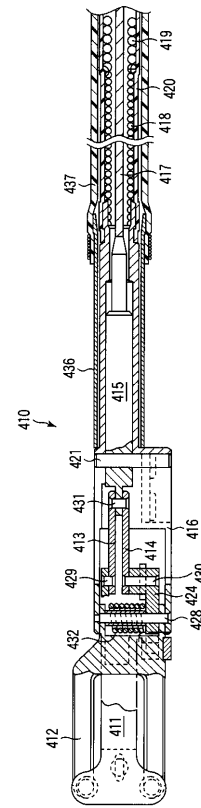
【図 1 4 3】



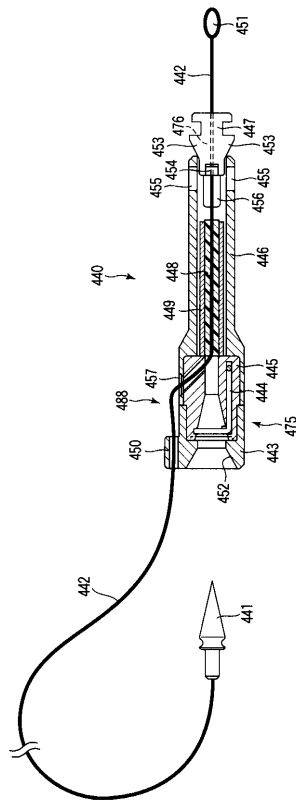
【図 144】



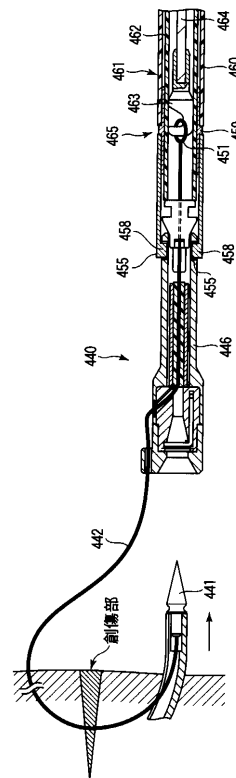
【図 145】



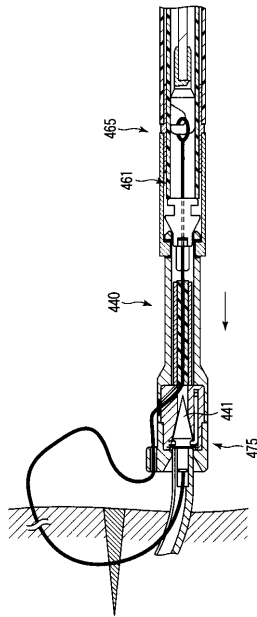
【図 146】



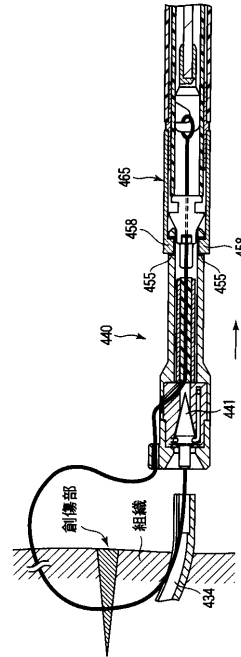
【図 147】



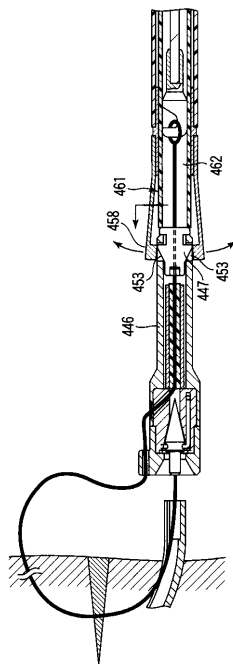
【図 148】



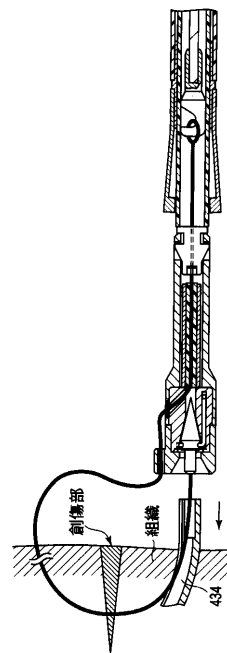
【図 149】



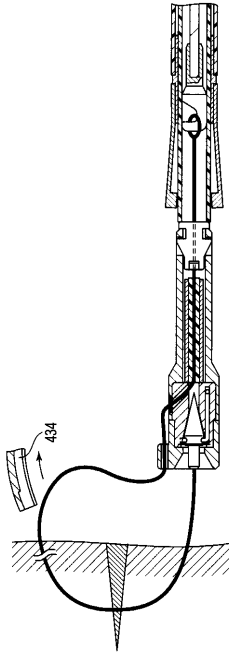
【図 150】



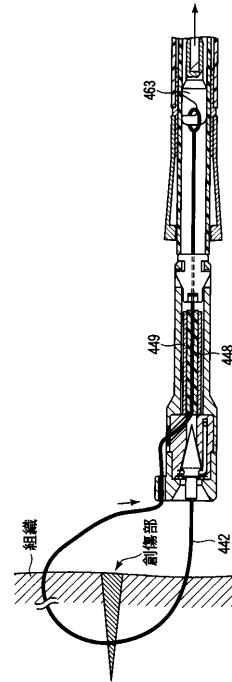
【図 151】



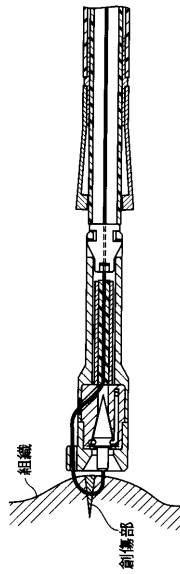
【図 152】



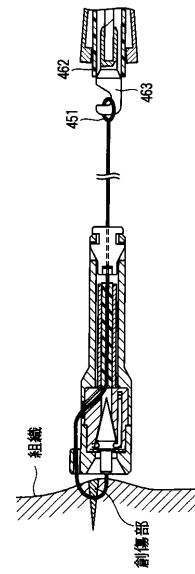
【図 153】



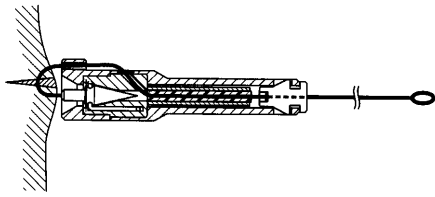
【図 154】



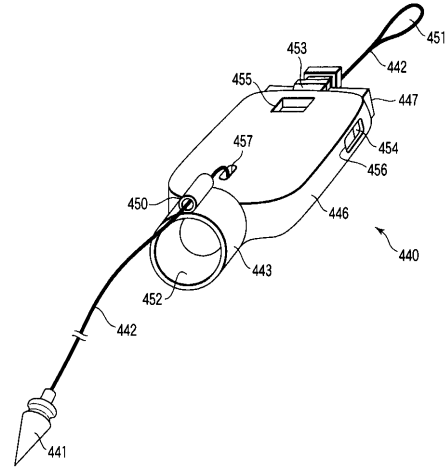
【図 155】



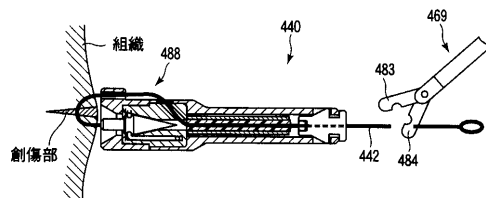
【図 156】



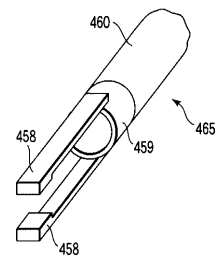
【図 158】



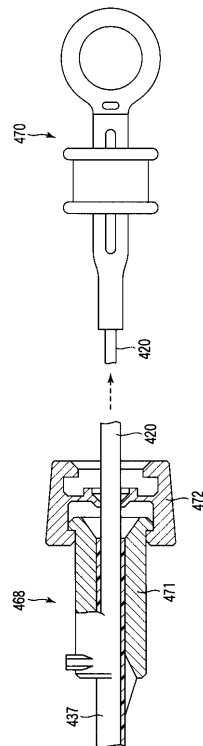
【図 157】



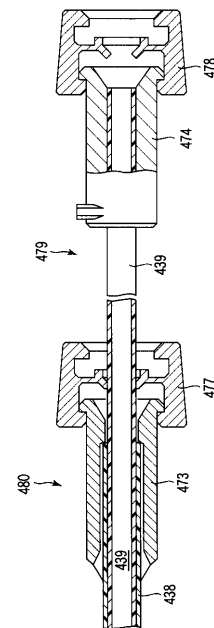
【図 159】



【図 160】

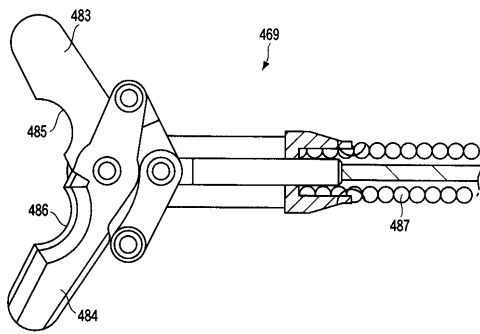


【図 161】

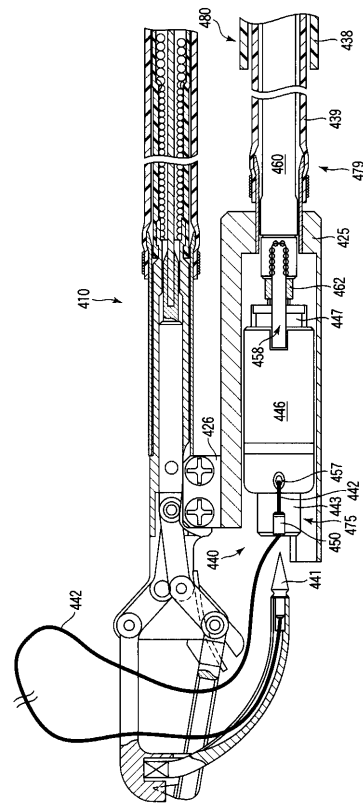




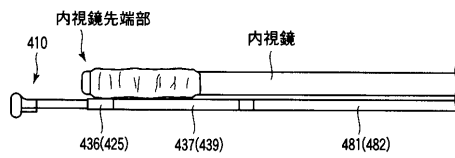
【図 162】



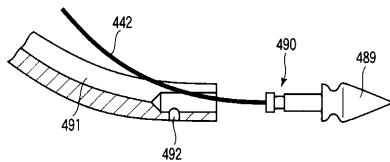
【図 164】



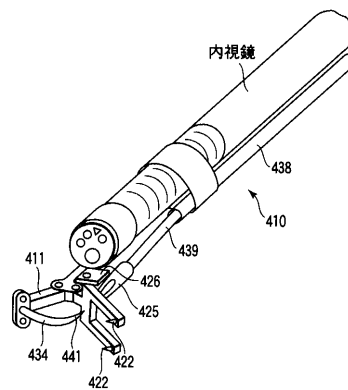
【図 163】



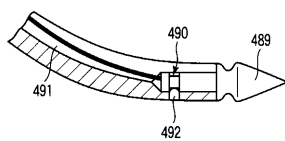
【図 165】



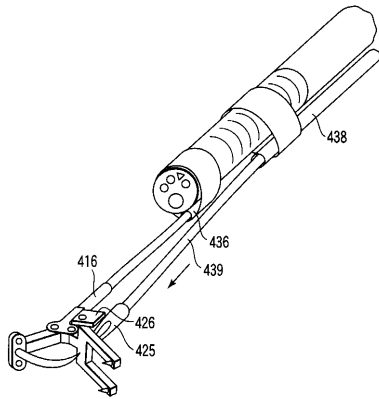
【図 167】



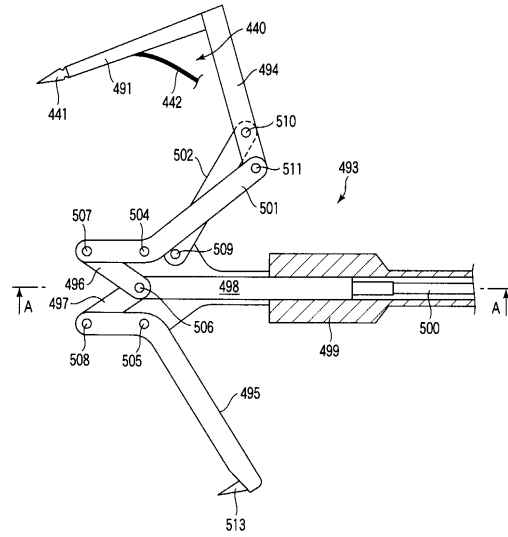
【図 166】



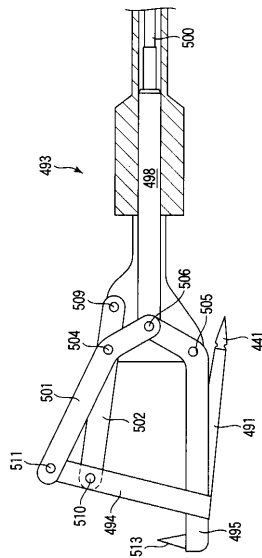
【図 168】



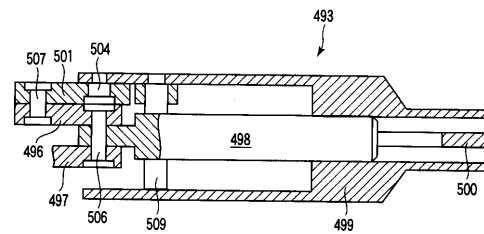
【図 169】



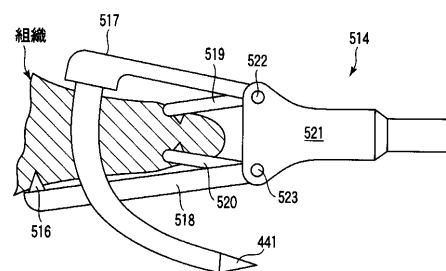
【図 170】



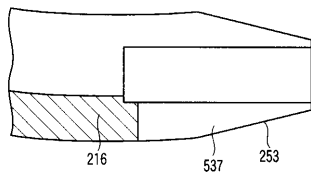
【図 171】



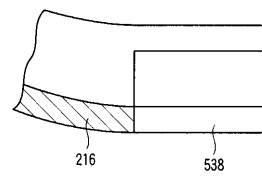
【図 172】



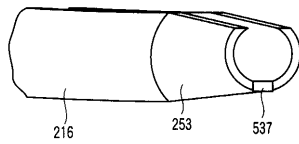
【図 173】



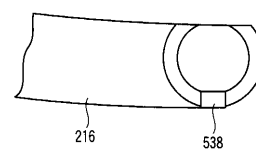
【図 175】



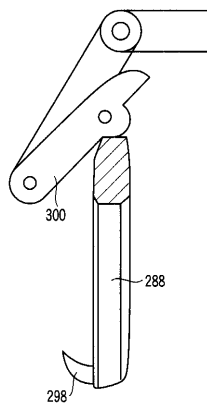
【図 174】



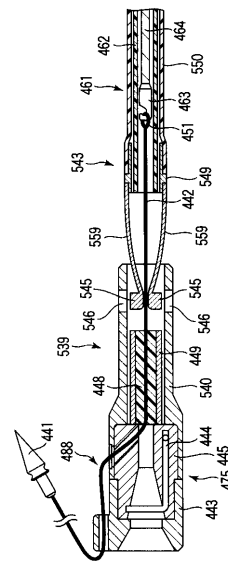
【図 176】



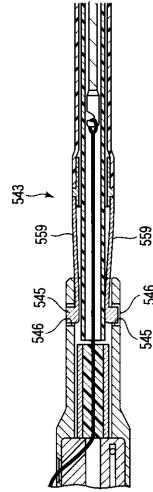
【図 177】



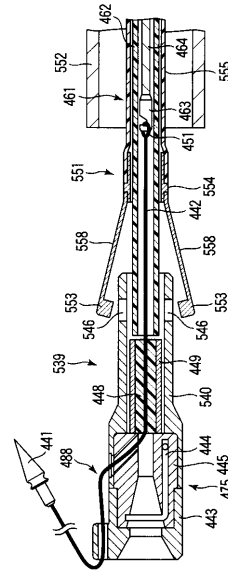
【図 178】



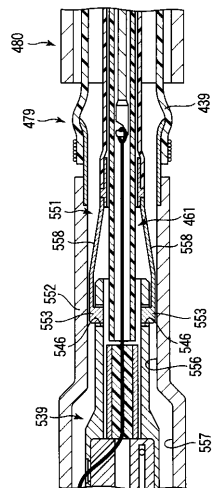
【図 179】



【図 180】



【図 181】



---

フロントページの続き

- (72)発明者 山本 哲也  
東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 オリパス光学工業株式会社内
- (72)発明者 鍾 尚志  
中華人民共和国香港特別行政区新界大埔康樂園 2 6 街 6 号屋
- (72)発明者 川島 晃一  
東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 オリパス光学工業株式会社内

審査官 川端 修

- (56)参考文献 特開平 0 8 - 0 3 3 6 3 5 ( J P , A )  
特開平 1 1 - 0 0 4 8 3 4 ( J P , A )  
特開平 0 7 - 1 5 5 3 3 2 ( J P , A )

- (58)調査した分野(Int.Cl. , D B 名)  
A61B 17/06

专利名称(译)	内窥镜治疗仪		
公开(公告)号	<a href="#">JP4405158B2</a>	公开(公告)日	2010-01-27
申请号	JP2003021543	申请日	2003-01-30
[标]申请(专利权)人(译)	奥林巴斯株式会社		
申请(专利权)人(译)	钟 尚志 オリンパス光学工業株式会社		
当前申请(专利权)人(译)	钟 尚志 奥林巴斯公司		
[标]发明人	山本 哲也 鍾尚志 川島晃一		
发明人	山本 哲也 鍾 尚志 川島 晃一		
IPC分类号	A61B17/06 A61B17/04 A61B17/064		
CPC分类号	A61B17/0467 A61B17/0469 A61B17/0485 A61B17/0487 A61B17/0493 A61B17/06066 A61B17/0643 A61B2017/0445 A61B2017/045 A61B2017/0458 A61B2017/0464 A61B2017/0472 A61B2017/0474 A61B2017/0475 A61B2017/0477 A61B2017/0488 A61B2017/06019 A61B2017/06028 A61B2017/06042 A61B2017/06057		
FI分类号	A61B17/06.330 A61B17/062.100		
F-TERM分类号	4C060/BB01 4C060/BB12 4C060/BB15 4C060/BB21 4C060/BB23 4C160/BB12 4C160/BB15 4C160/BB21 4C160/BB23 4C160/MM32 4C160/NN02 4C160/NN03 4C160/NN04 4C160/NN09 4C160/NN10 4C160/NN14 4C160/NN15		
代理人(译)	河野 哲		
审查员(译)	川端修		
优先权	60/352728 2002-01-30 US 60/430259 2002-12-02 US		
其他公开文献	JP2003225241A JP2003225241A5		
外部链接	<a href="#">Espacenet</a>		

#### 摘要(译)

要解决的问题：提供用于内窥镜的治疗操纵器，用于通过控制机体外部的操纵器来治疗体腔，同时与内窥镜一起使用。解决方案：治疗操纵器设置有发射器构件71，其具有可在体外控制的柔性结构，推杆20连接到发射器构件的远端部分，第一和第二连接器构件22,23可枢转地连接每个连接到各个连接器构件的远端部分的第一和第二臂构件24,25，以预定间隔可枢转地保持各个臂构件的保持构件18，以及第一和第二臂构件24,25连接到推杆操作构件16,17与相应的臂构件24,25一体形成，并且当发射器构件71致动第一和第二连接器构件22,23以及第一和第二臂构件24时可相互打开/关闭，如图25所示，通过推杆20，用于刺入活组织的钩子34至少安装在第一和第二操作构件的一侧。 Z

