

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第4522732号
(P4522732)

(45) 発行日 平成22年8月11日(2010.8.11)

(24) 登録日 平成22年6月4日(2010.6.4)

(51) Int.Cl. F 1
A 6 1 B 17/10 (2006.01)
A 6 1 B 17/12 (2006.01)

A 6 1 B 17/10
A 6 1 B 17/12 3 2 0

請求項の数 19 外国語出願 (全 37 頁)

(21) 出願番号 特願2004-87446 (P2004-87446)
(22) 出願日 平成16年3月24日(2004.3.24)
(65) 公開番号 特開2004-290675 (P2004-290675A)
(43) 公開日 平成16年10月21日(2004.10.21)
審査請求日 平成19年3月19日(2007.3.19)
(31) 優先権主張番号 396961
(32) 優先日 平成15年3月25日(2003.3.25)
(33) 優先権主張国 米国 (US)

(73) 特許権者 595057890
エシコン・エンドーサージェリィ・インコーポレイテッド
Ethicon Endo-Surgery, Inc.
アメリカ合衆国、45242 オハイオ州、シンシナティ、クリーク・ロード 4545
(74) 代理人 100088605
弁理士 加藤 公延
(72) 発明者 ユルゲン・エイ・コルテンバッハ
アメリカ合衆国、33166 フロリダ州、マイアミ・スプリングス、パインクレスト・ドライブ 122

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 外科用器具、外科用クリップアプライヤ、およびクリップアプライヤ器具

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

(a) 近位のハンドルアセンブリと、
(b) 遠位のエンドエフェクタアセンブリと、
(c) 上記ハンドルアセンブリと上記エンドエフェクタアセンブリとの間に配置された長寸の柔軟な第1の管状部材と、
(d) 上記第1の管状部材を通して延在し、上記ハンドルアセンブリに連結された近位の端部と遠位の端部とを有し、上記ハンドルアセンブリによって上記第1の管状部材に対して長手方向に動かされ得る前進可能な要素と、
(e) 上記ハンドルアセンブリの遠位の側の上記遠位のエンドエフェクタアセンブリの近くに設けられていて上記前進可能な要素と相互に作用して上記前進可能な要素の動きを制限するラチェット要素と、
(f) 上記ラチェット要素に連結された近位の端部と上記エンドエフェクタアセンブリに連結された遠位の端部とを有する上記第1の管状部材より実質的に短い第2の管状部材と、

を具備し、

上記ラチェット要素が、上記第1の管状部材の遠位の端部に連結された近位の端部と、上記第2の管状部材の近位の端部に連結された遠位の端部とを有する爪マウント、ならびに、上記爪マウントに連結され、実質的に半径方向内向きに延出しているラチェット爪を含み、

10

20

上記第 1 の管状部材、上記第 2 の管状部材、および上記爪マウントが、実質的に同じ外径を有しており、

上記前進可能な要素が、傾斜面および実質的に垂直な肩部によって画定され、直線状に交互に配置された、複数の歯ならびにノッチを含み、上記前進可能な要素が上記第 1 の管状部材に対して近位の向きに動かされると、上記ラチェット爪が遠位の側の隣接した上記肩部に当接して上記前進可能な要素の近位の向きの動きを予め決められた最大の量に制限するようになっている、外科用器具。

【請求項 2】

上記爪マウントが円周方向の溝を画定しており、上記ラチェット爪を含んでいるリングが上記溝内に設けられている、請求項 1 記載の外科用器具。

10

【請求項 3】

上記爪マウントに連結された位置合わせ爪をさらに具備し、

上記前進可能な要素は、長手方向のスロットを含み、上記スロット内に上記位置合わせ爪が係合して、上記ラチェット爪および上記位置合わせ爪が、上記前進可能な要素が上記第 2 の管状部材に対して軸を中心として回転するのを防止する、請求項 1 記載の外科用器具。

【請求項 4】

上記爪マウントが円周方向の第 1 の溝および円周方向に第 2 の溝を画定しており、上記ラチェット爪を含んでいる第 1 のリングが上記第 1 の溝内に設けられ、上記位置合わせ爪を含んでいる第 2 のリングが上記第 2 の溝内に設けられている、請求項 3 記載の外科用器具。

20

【請求項 5】

上記ラチェット爪が弾力的である、請求項 1 ~ 4 のいずれか記載の外科用器具。

【請求項 6】

上記前進可能な要素の上記遠位の端部に連結されたクリッププッシャ、
をさらに具備し、

上記ハンドルアセンブリによって上記前進可能な要素が動かされることによって上記クリッププッシャが上記第 2 の管状部材内で動くことができるようになっている、請求項 1 ~ 5 のいずれか記載の外科用器具。

【請求項 7】

30

上記前進可能な要素の上記遠位の端部には開口が設けられており、上記前進可能な要素は上記開口を貫通するポストによって上記クリッププッシャに連結されている、請求項 6 記載の外科用器具。

【請求項 8】

上記第 2 の管状部材が柔軟である、請求項 1 ~ 7 のいずれか記載の外科用器具。

【請求項 9】

上記第 2 の管状部材に螺旋形の切れ目が設けられている、請求項 1 ~ 7 のいずれか記載の外科用器具。

【請求項 10】

上記第 2 の管状部材が非円形の内側断面形状を有する、請求項 9 記載の外科用器具。

40

【請求項 11】

上記エンドエフェクタアセンブリが顎部アセンブリである、請求項 1 ~ 10 のいずれか記載の外科用器具。

【請求項 12】

上記第 1 の管状部材を通して延在し、上記ハンドルアセンブリに連結された近位の端部と上記顎部アセンブリに連結された遠位の端部とを有する、少なくともひとつの制御要素であって、上記ハンドルアセンブリの動きによって上記顎部アセンブリが開いた位置と閉じた位置との間を動かされる、少なくともひとつの制御要素、

をさらに具備する、請求項 11 記載の外科用器具。

【請求項 13】

50

上記前進可能な要素の遠位の側に配置された一列になったクリップ、
をさらに具備する、請求項 1 ~ 12 のいずれか記載の外科用器具。

【請求項 14】

上記第 2 の管状部材が上記一列になったクリップのためのクリップチャンバを画定する、請求項 13 記載の外科用器具。

【請求項 15】

(a) 近位のハンドルアセンブリと、
(b) 遠位のエンドエフェクタアセンブリと、
(c) 上記ハンドルアセンブリと上記エンドエフェクタアセンブリとの間に配置された長寸の柔軟な第 1 の管状部材と、

10

(d) 上記第 1 の管状部材を通して延在し、上記ハンドルアセンブリに連結された近位の端部と遠位の端部とを有し、上記ハンドルアセンブリによって上記第 1 の管状部材に対して長手方向に動かされ得る前進可能な要素と、

(e) 上記第 1 の管状部材内で、上記ハンドルアセンブリの遠位の側の上記遠位のエンドエフェクタアセンブリの近くに設けられていて、上記前進可能な要素と相互に作用して上記前進可能な要素の動きを制限するラチェット要素と、

(f) 上記前進可能な要素の上記遠位の端部に連結されたクリップブッシャと、
を具備し、

上記ラチェット要素が、互いの間にクリップチャンバを画定する 2 つのブラケットと、
上記 2 つのブラケットの各々により付勢され、長手方向に沿って配置された複数の弾力的なアームとを含み、

20

上記弾力的なアームは、上記ブラケットに連結された近位の端部と、上記第 1 の管状部材に対して半径方向内向きに延出した遠位の自由端とを有し、これにより、上記弾力的なアームが当該弾力的なアームの付勢に逆らって横向きに押されるように上記クリップブッシャが前進することができ、上記クリップブッシャがその弾力的なアームを通り過ぎると、その弾力的なアームの遠位の自由端が再び内向きに入って上記クリップブッシャの後退を制限するように、上記クリップブッシャの一部と係合可能である、外科用器具。

【請求項 16】

上記クリップチャンバが実質的に長方形である、請求項 15 記載の外科用器具。

【請求項 17】

30

上記 2 つのブラケットの各々の遠位の端部が、上記エンドエフェクタアセンブリの近位の端部に係合して上記エンドエフェクタアセンブリに対して前記クリップチャンバを適正に配置するように構成されたポストを含んでいる、請求項 15 または 16 記載の外科用器具。

【請求項 18】

上記クリップブッシャの遠位の側に配置された一列になったクリップ、
をさらに具備する、請求項 15 ~ 17 のいずれか記載の外科用器具。

【請求項 19】

上記エンドエフェクタアセンブリは顎部アセンブリであり、
上記外科用器具は、

40

上記第 1 の管状部材を通して延在し、上記ハンドルアセンブリに連結された近位の端部と上記顎部アセンブリに連結された遠位の端部とを有する、少なくともひとつの制御要素であって、上記ハンドルアセンブリの動きによって上記顎部アセンブリが開いた位置と閉じた位置との間を動かされる、少なくともひとつの制御要素、

をさらに具備する、請求項 15 ~ 18 のいずれか記載の外科用器具。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本出願の主張する優先権の基礎となる米国特許出願は、2001年6月25日に出願された米国特許出願第09/891,775号の一部継続出願である2001年12月6日

50

に出願された米国特許出願第 10 / 010 , 906 号の一部継続出願であり、これらの米国特許出願はその全体が参照文献として本明細書で引用される。

【0002】

本発明は、大まかに言って外科用器具に関する。詳しく言うと、本発明は内視鏡を通して使用するための柔軟な内視鏡的器具に関する。より詳しく言うと、本発明は内視鏡を通して使用するように適合されていて管路 (ducts)、管 (vessels)、および他の組織を把持 (clamp) および / または縫合するため、組織を固定 (anchor) するため、または、異物を組織に取り付けるために用いられる外科用クリップアプライヤに関する。

【背景技術】

【0003】

外科用クリップは管路、管、およびその他の組織に把持力を加えるために広く用いられている。加えて、外科用クリップは縫合またはステープリング (吻合) が困難な個所で縫合またはステープリングに代わって組織の出血を抑制するのに特に有益である。

【0004】

現在利用されている全ての複数回発射式の外科用クリップアプライヤはトロカールポートまたは切開を通してクリップをつける必要のある手術部位まで延びることを意図された実質的に硬質の器具である。それらの外科用クリップアプライヤは組織を越えてクリップを動かすために必要な押込み力をはたらかせるのに硬い押込み要素が必要とされてきたためにこれまでずっと硬質であった。

【0005】

しかし、柔軟なクリップアプライヤ、とりわけ内視鏡の内腔を通して挿入可能な柔軟なクリップアプライヤが大いに必要とされている。内視鏡を通してクリップをつけることができれば医学上の課題、とりわけ胃腸管の医学上の課題に対する多彩な低侵襲手術による解決法が可能になる。しかし、内視鏡的器具またはカテーテルのような金属製の管状コイルまたはポリマー製のチューブを用いて一般的に構成されている長寸の柔軟な器具の最も遠位の端部にクリップを組織を越えて前進させるまたは形成するのに必要な力を伝達できないという理論が受け入れられている。例えば、内視鏡的器具、特に内視鏡的ステープリング器具の認知された専門家 (a recognized expert in endoscopic instruments and particularly endoscopic stapling devices) であるシー・ポール、スウェイン、エムディー (C. Paul Swain, MD) は、「押出すときに組織に 200 g を超える力を働かせることは困難である。 . . . この事実はもちろん柔軟な内視鏡による介入を比較的安全なものにしているひとつの特徴でもある。」と述べている。シー・ポール、スウェインによる「本当に必要な内視鏡的補助器具は何か。(What Endoscopic Accessories Do We Really Need?)、胃腸管内視鏡の新生技術、胃腸管内視鏡第 7 巻第 2 号第 313 頁から第 330 頁 1997 年 4 月 (Emerging Technologies in Gastrointestinal Endoscopy, Gastrointest. Endosc., vol. 7, No. 2, pp. 313-330 (April 1997))」を参照のこと。さらに、実質的に 200 g を超える押込み力が圧縮された組織を越えてクリップを押し込むのに必要とされる。実際、500 g (1.1 ポンド) を超える力が良好な器具に対して必要であると確信されていて、それよりもかなり大きな力、例えば 1500 g (3.3 ポンド) を超える力が望ましい。

【0006】

一般的には柔軟な内視鏡器具 (例えば生検鉗子器具) は、引張り応力を働かせる力をあまり伝達しない金属製の管状コイルまたはポリマー製のチューブから典型的には構成されている外側の管状部材と、管状部材に対して長手方向に移動可能な制御要素と、管状部材および制御要素の両方の遠位の端部に連結されて制御要素および管状部材の相対的な動きによって作動するエンドエフェクタと、制御要素を相対的に動かすハンドルとを含む。

【0007】

このタイプの内視鏡的器具はいくつかの理由から生み出せる押込み力の大きさが制約されている。柔軟な制御要素 (押込み要素) を圧縮すると押込み要素が内視鏡的器具の外側の柔軟なシース内で折れ曲がる傾向がある。柔軟な押込み要素がより折れ曲がりにくくな

10

20

30

40

50

るようにより大きな直径の柔軟な押込み要素が用いられると、押込み要素によって内視鏡的器具の屈曲性がより硬くなるかもしれない。加えて、直径のより大きな柔軟な押込み要素ほど外側のシース内でより大きな摩擦力を受け易くそれによってハンドルからエンドエフェクタへ伝達される力が低減される。柔軟な押込み要素が比較的直径が小さく作られている場合、押込み要素はよじれ易くその結果ほとんどまたはまったく遠位の端部に力が伝達されない。内視鏡および内視鏡の内腔は曲がりくねった経路を通して伸ばされることがあるので、よじれは内視鏡的器具では特に問題である。上記の理由およびその他の理由から、比較的大きな遠位の向きの押込み力を機械的に加えること、とりわけクリップをつけることは柔軟な内視鏡的器具の能力には存在してこなかった。

【 0 0 0 8 】

10

加えて、クリップがつけられるべき組織は実質的に圧縮されているということが重要である。顎部が組織を圧縮する締付力を加える限り、大きな締付力を得ることは比較的小さい顎部アセンブリの寸法のために不可能である。すなわち、顎部アセンブリの寸法は顎部アセンブリのピボットと各顎部タングとの間のレバーアームが比較的短く、顎部アセンブリの機械的なてこ比が制限される。

【 発明の開示 】

【 発明が解決しようとする課題 】

【 0 0 0 9 】

したがって本発明の目的は大きな引張力を加えることができる柔軟な内視鏡的器具を提供することである。

20

【 0 0 1 0 】

本発明の目的は顎部アセンブリに比較的大きな締付力を生み出せる柔軟な内視鏡的器具を提供することでもある。

【 0 0 1 1 】

本発明の他の目的は大きな機械的なてこ比を備えた顎部アセンブリを有する柔軟な内視鏡的器具を提供することである。

【 0 0 1 2 】

本発明の別の目的は高い信頼性のラチェット機構をその遠位の端部に有する柔軟な内視鏡的器具を提供することである。

【 0 0 1 3 】

30

本発明の別の目的は複数のクリップを貯蔵するように適合されていて圧縮された組織を越えて一度にひとつずつ制御可能にクリップを分配できる柔軟な内視鏡的クリップアプライヤを提供することである。

【 0 0 1 4 】

本発明の別の目的はトルクを与えることができる柔軟な内視鏡的クリップアプライヤを提供することである。

【 課題を解決するための手段 】

【 0 0 1 5 】

以下に詳しく記載されるようにこれらの目的に基づけば、外科用クリップアプライヤが提供され、その外科用クリップアプライヤは、柔軟な好ましくは平坦なワイヤが巻かれた外側の管状コイルと、管状コイルの遠位の端部でクレビスを中心に回動可能な一対の顎部と、外側の管状コイルを通して延在して顎部に連結された一組のエントエフェクタワイヤと、管状コイルを通して延在するクリップ前進ワイヤとを有する。滑らかな好ましくは押し出し成形されたポリマー製の複数の内腔を備えたバリアシースが管状コイル内を延在して各ワイヤを他のワイヤおよび管状コイルから隔離している。

40

【 0 0 1 6 】

クリップチャンバが管状コイルの遠位の端部に設けられていて直線状に配列された複数のクリップを貯蔵している。クリップチャンバのある実施の形態に基づけば、クリップチャンバは管状コイルの遠位の端部に連結された別個の管状部材を有する。その別個の管状部材はもうひとつのコイルであってよく、好ましくは平坦な巻き線コイルであり、または

50

、各螺旋形の巻き線が隣接する螺旋形の巻き線と噛み合った螺旋形に切れ目の入れられたチューブでその螺旋形に切れ目の入れられたチューブは柔軟でありながら引張り力を受けたときに伸びないといった螺旋形に切れ目の入れられたチューブであってよい。

【 0 0 1 7 】

クリッププッシャがクリップ前進ワイヤの遠位の端部に設けられていてクリップ前進ワイヤがバリアシースおよび外側の管状コイルを通して前進するときにクリップチャンバ内のクリップを顎部に向けて進めるように適合されている。本発明の好ましい側面に基づけば、クリッププッシャおよびクリップチャンバは共に動作してラチェット機構を提供して、クリップはラチェット機構を通して遠位の向きには進むことができるが近位の向きには予め決められた距離以上には後退することが防止される。したがって、クリッププッシャおよびクリップチャンバ内のクリップは最も遠位のクリップが順番に展開された後は、対応する既知の位置まで後退できる。これによってクリッププッシャは内視鏡的クリップアプライヤが曲げられている程度にかかわらずクリップチャンバ内の既知の位置に配置できるようになる。ラチェット機構の第1の実施の形態に基づけば、ノッチがクリップ前進機構に設けられていて、弾力的なキャッチが管状コイル内のキーホール要素に設けられている。クリップ前進ワイヤはキャッチに対して遠位の向きに動くことができるが、キャッチはクリップ前進ワイヤの後退を制限する。ラチェット機構の第2の実施の形態に基づけば、ラチェット構造がクリップ前進ワイヤに設けられていて、爪が外側の管状部材の2つの部分すなわち管状コイルおよびクリップチャンバの間に長い方向に沿って配置されたマウント部に固定されている。ラチェット機構の第3の実施の形態に基づけば、長手方向に延在する2つのブラケットが外側の管状部材の遠位の部分に配置されている。それらのブラケットはクリップチャンバ内に延在してクリッププッシャが前進して通過した後はクリッププッシャの後退を制限する柔軟なアーム部を含む。このようにして、各ラチェット機構はプッシャを制御可能に外側の管状部材内に配置する。加えて、各実施の形態では、クリップ前進ワイヤまたはクリッププッシャから外側の管状部材したがって顎部アセンブリにトルクを伝達できるようにする構造が設けられている。

【 0 0 1 8 】

顎部は、顎部が閉じられたときに顎部の間で組織を圧縮するように動作するクランプ面と、最も遠位のクリップが遠位の向きに載りかつ一連のクリップがクリッププッシャによって前進させられたときに最も遠位のクリップが把持された組織を越えて進められるガイドと、把持された組織にクリップが保持されるのを増強するために最も遠位のクリップの一部分を折り曲げるように動作する遠位のアンビルとを含む。本発明の好ましい側面に基づけば、顎部の一部およびクレビスの一部は顎部およびクレビスのその他の部分よりも大きい直径の円周リッジを画定する。この円周リッジは、顎部のピボット軸および顎部のタングの開口（ここで制御ワイヤが顎部のタングに連結される）が、円周リッジが設けられていない場合に可能なものに比べてより大きく離れて動けるように動作して、顎部を閉じるときに実質的により大きな機械的なてこ比を達成している。

【 0 0 1 9 】

近位のハンドルが、クリップ前進ワイヤおよびエンドエフェクタワイヤをバリアシースに対して動かして（1）顎部による把持および顎部の回動（顎部同士の相対的な回動および管状コイルの長手方向の軸を中心とする回動）および（2）クリップを遠位の向きに動かすためのクリップ前進ワイヤの前進を行うために設けられている。

【 0 0 2 0 】

平坦な巻き線が巻かれた管状コイルは内視鏡的な器具が内視鏡の内腔を通して押し込まれるように柔軟でありながら長手方向に十分に硬いので丸い巻き線よりも好ましい（しかし必ずしも丸い巻き線が巻かれた管状コイルより好ましくなくてもよい）。加えて、平坦な巻き線が巻かれた管状コイルは大きな予荷重を加えられて作られてよくかつハンドルによってクリップ前進ワイヤに押し込み力が加えられる間に管状コイルが折れ曲がったり解けたりするのを阻止するのに十分に高い張力ばね定数を有する。クリップ前進ワイヤは力を伝達するのに十分な大きさでありながら内視鏡内の曲がりくねった経路を通して曲げられ

た器具内を動くときに内部の摩擦を最小にするように十分に小さい直径を有する。エンドエフェクタワイヤはハンドルからの大きな閉鎖力を取り扱いかつ互いに逆向きに動かされたときに圧縮されて折れ曲がるのを阻止するのに十分な大きさでありながら小型の顎部に連結されるように十分小さい。複数の内腔を備えたバリアシースはクリップ前進ワイヤおよびエンドエフェクタワイヤをそれらのワイヤの全長に亘って支持して圧縮性の折れ曲がり減らし、分離層の摩擦を減らす。クリップ前進ワイヤの外側管状コイルに対する動きによって、クリップ前進ワイヤ内の圧縮力および外側管状部材内の引張力が生じて知覚できる閾値である200g(0.44ポンド)を超える相対的な押込み力がクリップ前進ワイヤの遠位の端部に伝達される。実際、内視鏡に使用されるような寸法の本発明の器具のある実施の形態では、2267g(5ポンド)を超える押込み力を提供する。

10

【0021】

手術中は、顎部は閉じられた位置で内視鏡の作業チャネルを通して動かされる。一旦(内視鏡の)外に出るとハンドルが操作されて顎部が開かれ所望の姿勢に顎部が回転される。顎部がクリップを配置することが望まれる組織の両側に位置決めされてハンドルが操作されてエンドエフェクタワイヤが引っ張られ顎部が組織を把持する。次にハンドルが固定されて顎部が把持位置に維持される。ハンドルが操作されてクリップ前進ワイヤが管状コイルを通して進められてクリップが顎部ガイドを通して進められて組織を越えて進められる。クリップはその一部分が顎部のアンビルに対して押されてクリップの一部分が曲げられてその一部分が横方向に動いて把持された組織を穿通するまで進められる。クリップがつけられた後に、顎部は組織から解除され、エンドエフェクタアセンブリは次にさらに別のクリップをつけるために別の組織の位置に動かされてよい。

20

【0022】

本発明のその他の目的および利点は添付の図面と共に詳細な説明を参照することによって当業者に明らかとなるであろう。

【発明の効果】

【0023】

本発明によれば、クリップ前進ワイヤの遠位の端部に従来技術での知覚される閾値である200g(0.44ポンド)をはるかに超えた押込み力を伝達することができる効果がある。

【発明を実施するための最良の形態】

30

【0024】

図1、図2、図2A、および図3を参照すると、内視鏡の作業チャネル(作業内腔)を通して挿入するのに適した本発明に基づく柔軟なクリップアプライヤの実施の形態が示されている。クリップアプライヤ10は大体に言ってその遠位の端部16にエンドエフェクタアセンブリ13が取り付けられた平坦な巻き線が巻かれた柔軟な管状チューブ12を含んでいる。エンドエフェクタ13は一对の顎部18, 20を回転可能に支持するクレビス(顎部マウント)14を含んでいる。エンドエフェクタワイヤ22, 24は管状コイル12を通して延在しかつ顎部18, 20にそれぞれ連結された遠位の端部26を有する。クリップ前進ワイヤ30は管状コイル12を通して延在しかつクリッププッシャ34が設けられた遠位の端部32を含んでいる。複数の隔壁を備えた滑らかな好ましくは押出し成形されたシース36が外側の管状コイル12の実質的に全長に亘って延在しかつエンドエフェクタワイヤ22, 24およびクリップ前進ワイヤ30を相互にかつ外側の管状コイル12から分離している。近位のハンドルアセンブリ40が以下に詳細に説明されるようにエンドエフェクタワイヤ22, 24およびクリップ前進ワイヤ30を管状コイル12に対して動かして顎部の締付および回転とクリップの前進とを実行するために設けられている。

40

【0025】

図4および図5を参照して、より詳しく言うと、ハンドルアセンブリ40は2つのシェル部分42, 44によって画定されるハウジングと、静止ハンドル46と、ハウジング内のスロット50内を静止ハンドル46に対して直線的に動くことができる顎部閉鎖レバー

50

48と、ピボットピン54によって顎部閉鎖レバー48に回動可能に取り付けられたクリップ前進レバー52を含む。顎部閉鎖レバー48は以下に詳しく記載されるようにエンドエフェクタワイヤ22, 24に連結されている。顎部閉鎖レバー48はハウジングの遠位の部分に保持された定力ばね56によって(静止ハンドル46から離れた)開いた位置に付勢されていて、手動による力がばね56の力に対抗して顎部閉鎖レバー48を静止ハンドルに向けて動かすように加えられていないときに顎部18, 20が開いた位置に配置されるようになっている。クリップ前進レバー52は張力ばね58(図4および図7)によってこれもまた静止ハンドル46から離れた開いた位置に向けて付勢されている。クリップ前進レバー52はクリップ前進ワイヤ30に連結されていて、以下に詳しく記載されるようにクリップ前進レバー52が回動してクリップ前進レバーワイヤ30の遠位の端部32のクリッププッシャ34を管状コイル内で長手方向に沿って動かすように作用する。

10

【0026】

チューブ60はハンドル40の内部から外部まで延在し、かつ近位の回転ノブ62を含んでいる。クリップ前進ワイヤ30の近位の端部はチューブ60内に締付られているかまたは保持されていてノブ62の回転がクリップ前進ワイヤ30の回転を引き起こすようになっている。チューブ60の遠位の端部64はカラー66に回転するように連結されている。カラー66はラック68に固定して連結されている。ラック68がハウジング内で直線的に動くことによってチューブ60はハウジングの内部および外側で長手方向に沿って動く。

【0027】

20

代わりに、図4Aを参照すると、チューブ60は2つの回転可能な干渉部分60a, 60bを備えたテレスコープ構造であり、ラック68が動くことによってチューブの遠位の部分60aが近位の部分60bに対して動いて近位の部分60bが一定の長さだけハウジングの外側に出るように保たれる。回転可能な干渉部分は例えば各々が六角形の形状を有していて、回転力がノブ62からチューブ60の遠位の端部64に伝達されるようになっている。

【0028】

図4を再び参照すると、ピニオン70はクリップ前進レバー52の上側部分74に回転可能にピニオンピボット軸72で取り付けられていて、かつクリップ前進レバー52が回動されたときにラック68に作用するように配置されている。こうして、クリップ前進レバー52がピボット54を中心に顎部閉鎖レバー48に向けて回動されると、ラック68およびクリップ前進ワイヤ30は進められる。ラック68はピニオン70の歯の個数によって必要とされる長さよりも実質的に長いことが好ましい。その結果、ピニオン70は顎部閉鎖レバー48が顎部18, 20を閉じるときに配置されるどのような位置においてもラック68に作用することができる。したがって、顎部閉鎖レバー48が顎部18, 20を組織を挟んで閉じるために静止ハンドル46に向けて引き戻されたとき、顎部閉鎖レバー48は閉じられる顎部によって挟まれる組織の厚みおよび稠度と一致する位置に配置される。

30

【0029】

ピニオン70の歯は好ましくはピニオンピボット軸72が配置されているのでラック68の歯に対して正の係合角度をなしている。したがって、ピニオン70が回転されると、ラック68は長手方向に沿って動く。板ばね76が開口78でピニオン70に作用し柵部77でクリップ前進レバー52に作用してピニオン70をラック68に向けて付勢する。クリップを発射した後に、以下に記載されるように、クリップ前進レバー52を解除することで、ばね58がレバー52を付勢されていない位置に戻し、ピニオン70はピニオン軸72を中心に板ばね76に逆らってラック68に沿って回動する。

40

【0030】

図6から図8を参照すると、顎部閉鎖レバー48は顎部閉鎖レバー48がある特定の位置に配置されたときではなく顎部閉鎖レバー48に予め決められた負荷が加えられたときに顎部閉鎖レバー48を固定するばね付勢されたキャッチシステム80を含んでいる。キ

50

ヤッチシステム 80 は顎部閉鎖レバー 48 の最上部 82 に以下の構造、すなわち、近位のばねマウント 84 ; 離れて配置された 2 つのボルト 86 , 88 ; および固定歯 90 を含んでいる。固定歯 90 は近位のカム 92 を含んでいる。キャッチシステム 80 は以下の追加の構造、すなわち、各々ボルト 86 , 88 に対して配置された直線状のスロット 96 およびカムスロット 98 を備えたラッチ 94 ; エンドエフェクタワイヤ 22 , 24 の近位の端部が取り付けられたエンドエフェクタマウント 100 ; 以下に記載されるレバーロック 110 用の上側カム面 102 ; およびばねキャッチ 104 をさらに含んでいる。引張りコイルばね 106 (図 7) がばねマウント 84 およびばねキャッチ 104 の間に保持されている。ほぼ L 形のレバーロック 110 がハンドル 10 の近位の端部に形成されたレバーピボット 114 を中心に回動可能に取り付けられている。レバーロック 110 の拡張部分 116 は櫛を含み、すなわち拡張部分 116 は複数の歯 118 を含み、各歯は遠位の櫛面 120 を含む。レバーロック 110 の他の部分 122 にはハンドルハウジングの外側に延出する解除ボタン 124 が設けられている。ねじりばね 130 がピボット 114 を中心にして設けられていてレバーロック 110 を固定歯 90 に向けて下向きに付勢している。安全装置 132 がクリップ前進レバー 52 が付勢されていない位置から動かされているときに顎部閉鎖レバー 48 が解除されるのを防止して使用されていないクリップが意図せずに解除されるのを防止するために設けられている。

【 0031 】

一旦顎部が組織を挟んで閉じられると、以下にさらに説明されるように、クリップが組織を越えて進められるまで顎部が閉じられた位置を維持することが望ましい。この目的のために、キャッチシステム 80 が以下のように機能する。図 6 から図 8 をなお参照すると、カム面 102 は固定歯 90 の前面に配置されたレバーロック 110 の歯 118 を固定歯 90 の上に固定して配置して顎部閉鎖レバー 48 が直線的に動けるようにするよう適合されている。顎部閉鎖レバー 48 が静止レバー 46 に向けて動かされると、エンドエフェクタワイヤ 22 , 24 の張力が増加して顎部 18 , 20 が開いた位置から閉じた位置へ動かされる。エンドエフェクタワイヤ 22 , 24 で増加した張力が引張りコイルばね 106 の張力より大きくなると、ラッチ 94 が顎部閉鎖レバー 48 に対して遠位の向きに動く。すると、ラッチ 94 に対する顎部閉鎖レバー 48 の動きによってボルト 86 , 88 が各々直線スロット 96 およびカムスロット 98 内に入る。図 8 を参照すると、ボルト 88 がカムスロット 98 を移動することによってラッチ 94 の近位の端部が下向きに動かされてレバーロック 110 を時計方向に回転できるようにする。これによって、固定歯 90 はレバーロック 110 の歯付き部分 116 に係合して顎部閉鎖レバー 48 の位置を固定する。そのときエンドエフェクタワイヤに加えられる負荷は引張りコイルばね 106 (図 7) によって加えられる力に限定される。次に、顎部閉鎖レバー 48 はレバーロック 110 をねじりばね 130 の付勢力に対抗して回転させてかつ固定歯 90 を解除するのに十分なだけ解除ボタン 124 を押すことによって解除されてよい。

【 0032 】

図 1、図 2、図 4、および図 6 を参照すると、ハンドルアセンブリ 40 のハウジング 42 , 44 の遠位の端部は好ましくは実質的に硬質で好ましくは摩擦の少ない 2 つのチューブ 133 , 135、例えば黄銅製のチューブが提供されたスロット 131 を含んでいる。管状のコイル 12 の近位の端部 136 はフレアナット結合 138 または等価なアセンブリによってチューブ 133 , 135 と整合してハウジングに連結されている。クリップ前進ワイヤ 30 は回転チューブ 60 からチューブ 133 を通ってバリアシース 36 のクリップ前進ワイヤ内腔 140 内に延在している。クリップ前進ワイヤ 30 は内腔 140 を通って管状コイル 12 の遠位の端部 16 まで延在している。エンドエフェクタワイヤ 22 , 24 はエンドエフェクタワイヤマウント 100 からチューブ 135 を通ってバリアシース 36 の対応するエンドエフェクタワイヤ内腔 142 , 144 内に延在し、次に内腔 142 , 144 を通って管状コイル 12 の遠位の端部まで延在している。ワイヤ 22 , 24 , 30 は、バリアシース 36 内の別々の内腔内に配置されていて管状コイル 12 の全長に亘るワイヤ同士の摩擦およびワイヤのよじれを最小にしている。

【 0 0 3 3 】

図 4 A を再び参照すると、ワイヤをハウジングから管状コイル内のバリアシース内に案内するためにチューブを用いる代わりに、ハウジングに同様の機能を果たすチャンネルが設けられていてよい。例えば、チャンネル 1 3 2 a , 1 3 2 b が各々クリップ前進ワイヤ 3 0 およびエンドエフェクタワイヤ 2 2 , 2 4 を管状コイル 1 2 内のバリアシース 3 6 内に案内するように適合されている。加えて、ハウジングにはフレアナットアセンブリをハウジングに連結するのを容易にするための遠位の構造部、例えば円筒形突出部 1 4 6 が設けられていてよい。

【 0 0 3 4 】

図 2 に戻って参照すると、管状コイル 1 2 は好ましくはステンレス鋼（または他の金属または金属合金）製の平坦な巻き線が巻かれた管状コイルであるが、丸い巻き線が巻かれた管状コイルが用いられてもよい。管状コイル 1 2 は器具が内視鏡を通して処置領域まで押出されるようになりかなり硬質である。管状コイル 1 2 は、以下により詳しく記載されるようにハンドルがクリップ前進ワイヤおよびクリップに押込み力を加えたときに生じる引張り負荷にされたときに管状コイル 1 2 が解けるのを防止しかつ力を伝達する間に折れ曲がるのを最小にするように十分に大きいばね定数を有する。加えて、管状コイル 1 2 には各一巻きが隣接する一巻きと 3 6 0 度に亘って管状コイルの周縁で実質的に接触するように予荷重が加えられている。管状コイル 1 2 の外径はその管状コイル 1 2 が用いられることが意図されている内視鏡の作業チャンネル（内腔）の内径より小さく、管状コイル 1 2 の内径は以下に記載されるようにクリップだけでなくバリアシース、クリップ前進ワイヤ、およびエンドエフェクタワイヤを容易に受容できるように最大にされていなければならない。好ましい実施の形態では、3 . 2 mm の作業チャンネルを有する内視鏡用に適合された器具の管状コイル 1 2 は好ましくは約 3 . 1 7 5 mm (0 . 1 2 5 インチ) を超えない外径を有し、かつ管状コイル 1 2 がエンドエフェクタワイヤ 2 2 , 2 4 、クリップ前進ワイヤ 3 0 、バリアシース 3 6 、およびクリップ 2 0 2 を受容できるように好ましくは少なくとも約 0 . 9 0 mm (0 . 0 3 5 インチ) の内径を有する。したがって、図 1 1 に示されているように、管状コイル 1 2 の遠位の端部は以下により詳しく記載されるように一列のクリップ 2 0 2 を貯蔵するためのクリップチャンバ 2 0 0 を画定する。管状コイル 1 2 の内径は好ましくは以下に説明されるようにクリップ 2 0 2 の横方向の寸法に対応してクリップがチャンバ 2 0 0 を通って安定して案内されるようになっている。管状コイル 1 2 の巻き線は好ましくは約 0 . 6 3 5 mm から 1 . 2 7 0 mm まで (0 . 0 2 5 インチから 0 . 0 5 0 インチまで) の範囲内の幅 W を有し、好ましくは少なくとも約 0 . 1 3 mm から 0 . 7 5 mm まで (0 . 0 0 5 インチから 0 . 0 3 0 インチまで) の範囲内の厚み T を有する。管状コイルの長さは少なくとも内視鏡の作業チャンネルと同じ長さでなければならず、多くの場合 1 5 0 cm から 2 5 0 cm までの範囲内にある。管状コイル 1 2 は実質的にその全長に亘って高密度ポリエチレン (H D P E) 1 5 0 によって覆われていることが好ましい (図 1 、 図 2 、 および 図 2 A) 。

【 0 0 3 5 】

管状コイル内のバリアシース 3 6 は接触点を減らすために好ましくは非円形の形状を有してバリアシースと管状コイルとの間の摩擦を最小にしている。バリアシースの主要な目的は、3 つの別個の内腔が全てのワイヤの間の摩擦を減らすことを手助けしているとはいえ、クリップ前進ワイヤのための締め込みのベアリング面を維持することである。バリアシース 3 6 は好ましくは管状コイル 1 2 内で自由に浮動し、すなわちバリアシース 3 6 はその両端部でもその全長に沿っても管状コイルに取り付けられていない。好ましい断面形状には、ほぼ四角形または三角形（各形状が壊されたまたは丸められた辺を有しまたは有しない）および三つ葉形がある。バリアシース 3 6 は好ましくはポリプロピレン、フルオロポリマー樹脂 (F E P) 、ポリテトラフルオロエチレン (P T F E) 、高密度ポリエチレン (H D P E) 、ニトリールポリ塩化ビニル、ナイロン、またはその他の任意の滑らかなポリマーから押出し成形によって作られる。

【 0 0 3 6 】

クリップ前進ワイヤ 30 は好ましくはニッケルチタン合金 (NiTi) またはステンレス鋼から作られている。ニッケルチタン合金で作ることによってクリップ前進ワイヤ 30 は casting を用いずにそして最小のホイッピングで (回転ノブ 62 を回転させることによって) トルクを伝達することができるようになる。クリップ前進ワイヤ 30 は力を伝達するのに十分な大きさの直径を有するが、その直径はクリップ前進ワイヤ 30 が曲がりくねった経路を通して機能するのを妨げられたり管状コイル 12 内にはめ込まれるのを妨げられたりするほどには大きくない。クリップ前進ワイヤ 30 の好ましい直径は約 0.375 mm から 0.89 mm まで (0.015 インチから 0.035 インチまで) の範囲内である。

【0037】

図 2、図 2A、および図 2B を参照すると、クリップ前進ワイヤ 30 の遠位の端部 32 は非円形の断面形状を有し、好ましくは長方形の断面形状を有する。遠位の端部 32 は好ましくはクリップブッシャ 34 の長さの 4 倍から 5 倍の長さを有する。コイルコネクタ 152 は例えば溶接、プレス嵌め、締まり嵌め、ピン止め、などによって管状コイル 12 の遠位の部分 16 内で連結されていて、管状コイル 12 の遠位の端部から好ましくは約 25 mm から約 50 mm までの長さ (すなわち 5 個程度のクリップの直線状の配列の長さ) のところで連結されていて、非円形の断面の中央のキーホール 156 と、エンドエフェクタ 22, 24 が通過して延在する 2 つのエンドエフェクタチャネル 158 (1 つのチャネルのみが図示されている。) とを含む。クリップ前進ワイヤ 30 の遠位の端部 32 は、クリップ前進ワイヤ 30 の非円形から円形の外形への移行部 159 がさらに遠位の向きに動くのを防ぐキーホール 156 に対する停止部として機能しながら、キーホール 156 を通って長手方向に沿って動ける。

【0038】

柔軟なクリップアプライヤ 10 ではクリップブッシャ 34 の正確な位置を知る必要がある。正確な位置を知ることは、クリップ前進ワイヤ 30 のコイル 12 に対する相対的な位置を変化させる器具の曲げによって難しくされる。したがって、図 2B を参照すると、クリップ前進ワイヤ 30 の遠位の端部 32 は遠位の端部 32 の一方の側面 251 に実質的に垂直な遠位の表面 252 および近位の傾斜面 254 を有する側面 251 に沿ったノッチ 250 によって部分的に画定されたラチェット機構をも含んでいる。ラチェット機構はコイルコネクタ 152 の弾力的な爪 256 によっても画定されている。爪 256 はノッチ 250 とに整合している。クリップ前進ワイヤ 30 がキーホール 156 を通って遠位の向きに動くと、爪 256 はノッチ 250 の傾斜面に載り、傾斜面を乗り越えながら曲がる。しかし、クリップ前進ワイヤ 30 がコイルコネクタ 152 に対して近位の向きに動くと遠位の表面 252 が爪 256 を妨害するので、クリップ前進ワイヤ 30 はノッチ 250 が爪 256 を (遠位の向きに) 通過させた距離だけしか近位の向きに動けない (図 2C)。したがって、クリップ前進ワイヤ 30 およびクリップブッシャ 34 が遠位の向きに動いてクリップが展開された後に、クリップ前進ワイヤ およびクリップブッシャ を近位の向きへ後退させることによって、クリップブッシャ が正確に予め決められた位置に配置される。

【0039】

さらに、クリップ前進ワイヤ 30 を回転させることによって、コネクタ 152 に回転モーメントが加えられて次に管状コイル 12 の遠位の端部に回転モーメントが加えられる。したがって予荷重された管状コイル 12 の遠位の端部はクリップ前進ワイヤ 30 の近位の端部に取り付けられた回転ノブ 62 の回転によって時計方向および反時計方向の各々で 360 度回転させられる。エンドエフェクタアセンブリ 13 は管状コイル 12 の遠位の端部に取り付けられているので、ノブ 62 の回転によってエンドエフェクタアセンブリ 13 および顎部 18, 20 が回転する。

【0040】

エンドエフェクタワイヤ 22, 24 はハンドルアセンブリからの 6810 g (15 ポンド) までの閉鎖力を好ましくは取り扱いが折れ曲がらずに顎部 18, 20 を開くのに必要な力をも取り扱うのに十分な大きさの直径を有する。しかし、エンドエフェクタワイヤは顎部に取り付けられかつ管状コイル 12 内に適合するように十分に小さい直径を有しな

ければならない。エンドエフェクタワイヤの好ましい直径は約 0.178 mm から 0.375 mm まで (0.007 インチから 0.015 インチまで) の範囲内であるが、その他の寸法が用いられてもよい。

【0041】

図 9 および図 10 を参照すると、エンドエフェクタアセンブリ 13 のクレビス 14 は好ましくは管状コイル 12 の遠位の端部に直接連結されている。クレビス 14 は、好ましくは長方形の断面形状の中央クリップチャネル 164 と、エンドエフェクタワイヤ 22, 24 の遠位の端部 26, 28 が各々出る 2 つの横方向の開口 165 とを含んでいる。顎部 18, 20 はチャネル 164 を妨害しない対応する軸 166 (ひとつの軸が図示されている) を中心に回転可能にクレビス 14 に各々連結されている。顎部 18, 20 は各々近位のタグ 168, 169 を含み、近位のタグ 168, 169 は対応するエンドエフェクタワイヤ 22, 24 の遠位の端部 26, 28 に連結されている。顎部 18, 20 の各々の遠位の部分は各々、クリップガイド 170, 172 を含み、さらに、顎部 18 のクランプ面 174, 176、およびクリップガイド 172 の両側に延在する顎部 20 のクランプ面 178, 180 を含む。クランプ面 174, 176, 178, 180 の全ては、顎部が閉じられたときにクリップチャネル 164 に向けて目標の組織を引っ張りさらにクリップが目標の組織を越えて進められるときに目標の組織をしっかりと把持する近位の向きに向けられた歯 182 を好ましくは有する。顎部 18 の遠位の端部はクリップガイド 170 に整合しかつ顎部 20 に向けて湾曲した (または顎部 20 に向けて角度をなした) アンビル 184 を含む。顎部 20 は顎部が閉じた位置に動かされたときにアンビル 184 がそれらの間に配置される 2 つの遠位のアンビルガイド 186, 188 を含んでいる。顎部 20 はクリップガイド 172 の表面より低いアンビルガイド 186, 188 の間の遠位の凹部 190 をも画定している。

【0042】

図 11 を参照すると、以下により詳しく記載される直線状に配列された複数のクリップ 202 (図 2 A) を貯蔵するためのクリップチャンバ 200 がコイルコネクタ 152 (図 2 および図 2 A) と管状コイル 12 遠位の端部 16 との間に形成されている。クリップチャンバ 200 はクレビス 14 のクリップチャネル 164 と整合している。クリップブッシャ 34 がチャンバの近位の端部に設けられていてかつクリップ前進レバー 52 が駆動されてクリップ前進ワイヤ 30 が管状コイル 12 に対して遠位の向きに動かされるときにクリップブッシャ 34 の前面の全てのクリップが顎部 18, 20 に向けて進められるように最も近位のクリップを押すように配置されている。

【0043】

好ましくはステンレス鋼で作られたクリップブッシャ 34 は、例えば機械的な結合または溶接によってクリップ前進ワイヤ 30 の遠位の端部 32 に連結されている。クリップブッシャ 34 は以下により詳しく記載されるようにクリップアプライヤで用いられるように適合されたクリップ 202 (図 2 A) の遠位の部分と実質的に等しい形状が与えられている。そのようなクリップ 202 は以前に引用された米国特許出願第 09/891,775 号に詳しく記載されている。大まかに言うと、図 2 A を参照すると、クリップ 202 は各々第 1 のアーム 204 および第 2 のアーム 206 とその間のブリッジ部分 208 とを備えたほぼ U 形の形状を有する。第 1 のアーム 204 は好ましくは組織穿通端部 216 と好ましくはフック 218 をさらに備えた変形可能なリテーナ 214 まで延びていて、第 2 のアーム 206 には好ましくはひとつまたは複数のキャッチ 212 を備えた先端 210 が設けられている。クリップ 202 には複数のクリップをクリップチャンバ 200 内で積み重ねるのを容易にする構造が与えられている。その構造は、他のクリップの第 2 のアーム 206 の先端 210 を受容するように適合された第 2 のアーム 206 とブリッジ部分 208 との間の結合部のノッチ 220 ; 他のクリップの第 1 のアームのリテーナ 214 を受容するように適合された第 1 のアーム 204 の外側に沿った長寸の凹部 222 ; および、他のクリップの近位のブリッジ部分 208 の外側の形状に対応する第 1 のアームおよび第 2 のアームの端部の内側形状部 224 を含む。ある実施の形態では、クリップ 202 は各々ブリ

ッジ部分 208 からリテーナ 214 の端部までの長さが約 6.86 mm (0.27 インチ)、幅が約 0.90 mm (0.035 インチ)、高さが 1.80 mm (0.070 インチ) である。しかし、クリップの寸法はさまざまな寸法の内径の管状コイルを備えた器具で用いるのに適合されたものであってよいことが理解される。

【0044】

図 2 および図 2A を参照すると、クリップブッシャ 34 はクリップの近位の端部の外側形状に対応する後部クリップシート 228 を含んでいる。クリップブッシャ 34 は遠位のクリップキャッチ 232 (クリップ 202 の凹部 222 に配置されるように適合されている。) を備えた遠位の向きに延在するアーム 230 とアーム 230 と向かい合う側のクリップシート 228 に隣接した肩部 234 とをさらに含んでいる。したがって、クリップブッシャ 34 は管状コイルを基準とした押し込み力を伝達するためにクリップ 202 の近位の端部に沿うように適合された構造を含んでいる。加えて、クリップキャッチ 232 はクリップ 202 の凹部 222 と係合することによって、クリップが意図せずに遠位の向きに動くことを防止する。クリップキャッチ 232 は、クリップキャッチ 232 が凹部 222 の後部の壁を引き戻して係合したクリップを近位の向きに引っ張ってそれが順番に鎖状に繋がれた他のクリップを動かすようにクリップブッシャ 34 を後退させることでクリップ 202 を近位の向きに動かせるようにもする。器具 10 (エンドエフェクタアセンブリ 13、クリップブッシャ 34、およびクリップチャンバ 200 を含む。) の遠位の部分の動作は器具 10 の使用についての以下の記載を参照して明らかとなる。

【0045】

図 4 および図 12 を参照すると、顎部閉鎖レバー 48 は静止ハンドル 46 に向けてばね 56 の付勢力に逆らいながら動かされてエンドエフェクタ 13 の顎部 18, 20 を閉じた位置へ動かす。レバー 48 が動かされる寸法は、器具の端部を内視鏡の内腔 (作業チャンネル) を通して運ばれるように適合させるが、好ましくはエンドエフェクタワイヤ 22, 24 に実質的な負荷を加えないような寸法である。エンドエフェクタアセンブリ 13 が一旦内視鏡の遠位の端部から外に出ると、顎部閉鎖レバー 48 は解除されて顎部が開かれる (図 1)。図 13 を参照すると、近位の回転ノブ 62 は回転されて、上述したように、ノブ 62 の回転がクリップ前進ワイヤ 30 全体を回転させ、それによってエンドエフェクタアセンブリ 13 が回転する。簡単に言うと、これはエンドエフェクタアセンブリ 13 が管状コイル 12 に連結されていて管状コイルにはクリップ前進ワイヤ 30 の遠位の端部 32 の回転によって回転させられる固定されたコイルコネクタ 152 が設けられているからである。

【0046】

図 14 を参照すると、エンドエフェクタアセンブリ 13 の顎部 18, 20 がクリップ 202 (図 2 および図 2A) が配置されることが意図されている組織 (図示されていない) の両側に配置された後、顎部閉鎖レバー 48 は再び静止レバー 46 に向けて動かされて顎部が組織を挟んで閉じられる。レバー 48 はワイヤ 22, 24 に組織を圧縮するための負荷が加えられることになるので図 12 に比べてさらに動かされる。図 9 および図 10 を参照すると、顎部 18, 20 のクランプ面 174, 176, 178, 180 の歯 182 は近位の向きに傾斜されていて、組織を顎部アセンブリ内に引っ張り、進められたクリップの遠位の向きの力に対抗して組織をしっかりと保持する。顎部が閉じたとき、アンビル 184 はアンビルガイド 186, 188 の間を動き、組織を部分的にまたは完全に穿通する。

【0047】

顎部が組織を挟んで完全に閉じられると、図 6 および図 7 に関して上述されたように、ラッチ 94 が下向きに動いて係合できるようにするので固定歯 90 がレバーロック 110 と係合し、それによって顎部閉鎖レバー 48 が静止ハンドル 46 に対して固定される。上述したように、顎部はある特定の位置においてではなくハンドルの負荷に基づいて固定される。これによってさまざまな厚みおよび圧縮特性の組織を挟んで顎部を固定できるようになる。さらに、顎部 18, 20 が完全に閉じられたとき、エンドエフェクタワイヤ 22, 24 には張力が加えられ、その張力によって管状コイル 12 が引き伸ばされる前に実質

上より大きな張力限界を有するように管状コイル 1 2 に圧縮力が供給される。

【 0 0 4 8 】

図 1 5 および図 1 6 を参照すると、顎部が組織を挟んで閉じられた後、クランプ前進レバー 5 2 はピボットピン 5 4 を中心に回動されてクリップ前進ワイヤ 3 0 が管状コイル 1 2 を通して進められる。より詳しく述べると、レバー 5 2 が顎部閉鎖レバー 4 8 に向けて回動されると、ピニオン 7 0 がラック 6 8 と係合してラック 6 8 を相対的に遠位の向きに動かす。クリップ前進ワイヤ 3 0 の近位の端部はラック 6 8 に対して長手方向に固定されているので、クリップ前進ワイヤ 3 0 の遠位の端部 3 2 はその結果として遠位の向きに動かされる。図 1 0 および図 1 7 を参照すると、プッシャ 3 4 はクリップ前進ワイヤ 3 0 の遠位の端部 3 2 でチャンバ 2 0 0 内のクリップ 2 0 2 a , 2 0 2 b , 2 0 2 c , 2 0 2 d を遠位の向きに進め、特に最も遠位のクリップ 2 0 2 a をクレビス 1 4 内のチャンネル 1 6 4 を通して顎部 1 8 , 2 0 の間を押し進める。クリップ 2 0 2 a がさらに進められると、第 1 のアーム 2 0 4 および第 2 のアーム 2 0 6 は、各々ガイド 1 7 0 , 1 7 2 に載り、顎部 1 8 , 2 0 の間に保持された組織を越えて進められる。クリップ 2 0 2 a の第 1 のアーム 2 0 4 のリテーナ 2 1 4 がアンビル 1 8 4 に向けて押されると、リテーナ 2 1 4 は顎部 2 0 に向けて曲げられ、先端 2 1 6 は顎部 1 8 , 2 0 の間の組織を穿通し（または顎部が組織を把持したときにアンビル 1 8 4 によって作られた穿通孔内に案内され）、先端 2 1 6 は顎部 2 0 の遠位の端部の凹部 1 9 0 に入って、凹部 1 9 0 の上に延びた第 2 のアーム 2 0 6 の先端 2 1 0 の周囲まで延びる。リテーナ 2 1 4 の先端 2 1 6 のフック 2 1 8 は第 2 のアーム 2 0 6 の遠位の端部のラッチ 2 1 2 と係合してよい（しかし必ずしも係合しなくてもよい）。クリップ 2 0 2 を把持された組織を越えて前進させ、リテーナ 2 1 4 をアンビル 1 8 4 に向けて曲げ、リテーナの先端 2 1 6 を組織を穿通させるように押すためにクリップ前進ワイヤ 3 0 によって供給された力は、少なくとも 5 0 0 g（1 . 1 ポンド）であり、より典型的には 1 5 0 0 g（3 . 3 ポンド）またはそれ以上に達する。

【 0 0 4 9 】

図 6 および図 1 8 を参照すると、クリップがつけられた後に、顎部 1 8 , 2 0 は挟んでいた組織から解除される。これはレバーロック 1 1 0 の解除ボタン 1 2 4 を押して顎部閉鎖レバー 4 8 が静止ハンドル 4 6 に対して動けるようにすることで行われる。

【 0 0 5 0 】

図 1 9 を参照すると、クリップは次につけられたクリップ 2 0 2 a に対して顎部アセンブリを動かすことによってエンドエフェクタの顎部アセンブリから解除される。エンドエフェクタアセンブリは次に別のクリップをつけるために別の組織の位置に動かされてよい。

【 0 0 5 1 】

クリップ 2 0 2 a が解除された後にクリップ 2 0 2 a のリテーナ 2 1 4 b は顎部 1 8 , 2 0 の間の空間内に部分的に延在していることが注意される。もし後退させられないと、このリテーナ 2 1 4 b は手技の間に組織を挟んで顎部 1 8 , 2 0 を配置することおよびそれに続いてクリップをつけることを妨害することになる。しかし、クリップ前進レバー 5 2 が解除されると、張力ばね 5 8（図 4）はクリップ前進ワイヤ 3 0 およびクリッププッシャ 3 4 を引き戻すように動作しそれによって鎖状に連なったクリップを後退させる。したがって、クリッププッシャのクリップキャッチ 2 3 2 がクリップ 2 0 2 d を引き戻し、クリップ 2 0 2 d のリテーナ 2 1 4 d がクリップ 2 0 2 c を引き戻し、延在するリテーナ 2 1 4 b がクレビスのチャンバ 1 6 4 内に引き戻されるまで同様の動作が繰り返されて、図 2 0 および図 2 1 に示されているように顎部 1 8 , 2 0 の間の空間が空けられる。クリップ前進ワイヤは後退させられる距離が限定されていて、クリップ前進ワイヤは、コイルコネクタ 1 5 2 のキャッチ 2 5 6 のすぐ遠位の側に配置されたクリップ前進ワイヤ 3 0 のリッジ 2 5 0 と突出するリテーナ 2 1 4 b の長さと同様長さで構成されたキャッチ 2 5 6（図 2 B）との干渉によって許されるだけの距離だけ後退させられる。

【 0 0 5 2 】

器具は次に別のクリップをつけるために用いられてよく、または、顎部が閉じられて器

具は内視鏡を通して後退させられてよい。

【 0 0 5 3 】

結果として得られたクリップアプライヤはクリップ前進ワイヤの遠位の端部に押込み力を伝達することができ、その押込み力は、クリップ前進ワイヤに加えることができる圧縮力および外側の管状コイルおよびエンドエフェクタワイヤに加えることができる相対的な引張り力の結果であり、従来技術での知覚される閾値である 2 0 0 g (0 . 4 4 ポンド) をはるかに超えている。実際、以下に記載されるように、本発明の器具のある実施の形態は 2 2 6 7 g (5 ポンド) を超える押込み力を供給する。

【 0 0 5 4 】

より詳しく述べると、図 2 2 を参照すると、6 個のプロトタイプの各部分の寸法およびプロトタイプの器具によって得られた結果としての出力された力を表示した表が提供されている。図 2 3 は 6 個のプロトタイプを使用した場合の効率プロット (入力された押し込み力対出力された押し込み力) を提供している。全てのプロトタイプで、管状コイル、クリップ前進ワイヤ、およびエンドエフェクタワイヤはステンレス鋼から作られている。表および効率プロットの詳細は実施例 1 から実施例 6 に関して以下に記載される。

【 実施例 】

【 0 0 5 5 】

実施例 1

「試験 No . 1」、「試験 No . 2」、および「試験 No . 3」で表示された第 1 のプロトタイプでは、管状コイル 1 2 は 0 . 2 2 8 6 c m (0 . 0 9 インチ) の外径および 0 . 1 5 2 4 c m (0 . 0 6 インチ) の内径を有する。クリップ前進ワイヤ 3 0 は 0 . 0 4 3 1 8 c m (0 . 0 1 7 インチ) の外径を有し、エンドエフェクタ 2 2 , 2 4 は各々 0 . 0 2 7 9 4 c m (0 . 0 1 1 インチ) の外径を有する。エンドエフェクタワイヤ 2 2 , 2 4 の近位の端部は 4 9 9 4 g (1 1 ポンド) の力で引かれ、その結果管状コイル 1 2 が曲げられた程度 (5 . 0 8 c m (2 インチ) のループを形成するように管状コイルを巻くことによってモデル化された。) に応じてエンドエフェクタワイヤの遠位の端部でほぼ 2 2 7 0 g (5 ポンド) から 4 5 4 0 g (1 0 ポンド) までの力が生じ、すなわち摩擦損が伝達される力を減らす。さらに、どのような力がエンドエフェクタワイヤ 2 2 , 2 4 の遠位の端部に伝達されるにせよ、顎部タング 1 6 8 からピボット 1 6 6 までの距離は顎部 (アンビル 1 8 4) の端部からピボット 1 6 6 までの距離に比べてかなり短くて約 1 / 5 の比なので、約 1 / 5 の力のみが顎部に加えられることが注意される。したがって、4 9 9 4 g (1 1 ポンド) の入力された力は顎部 1 8 , 2 0 で 4 5 4 g (1 ポンド) から 9 0 8 g (2 ポンド) の力となる。そのような引張力の供給は押込み力が伝達される使用時の状態を模擬したものである。

【 0 0 5 6 】

「試験 No . 1」で比較的直線状に (すなわち全体に亘ってループが存在しない) 延在する管状コイル 1 2 では、クリップ前進ワイヤ 3 0 の近位の端部での 3 6 3 2 g (8 ポンド) の入力された押込み力 (すなわちラック 6 8 での 3 6 3 2 g (8 ポンド) の押込み力) はクリップ前進ワイヤ 3 0 の遠位の端部 3 2 のクリッププッシャ 3 4 での 1 7 3 2 . 7 g (3 . 8 2 ポンド) の出力された押込み力をもたらした。「試験 No . 2」でのひとつの 5 . 0 8 c m (2 インチ) のループを形成して延在する管状ループ 1 2 では、3 6 3 2 g (8 ポンド) の入力された押込み力は 1 5 5 1 . 3 g (3 . 4 2 ポンド) の出力された押込み力をもたらした。「試験 No . 3」でのふたつの 5 . 0 8 c m (2 インチ) のループを形成して延在する管状ループ 1 2 では、3 1 7 8 g (7 ポンド) の入力された押込み力は 1 5 2 8 . 6 g (3 . 3 7 ポンド) の出力された押込み力をもたらした。

【 0 0 5 7 】

実施例 2

「試験 No . 4」で表示された第 2 のプロトタイプでは、管状コイル 1 2 およびエンドエフェクタワイヤ 2 2 , 2 4 の外径および内径は実施例 1 と等しい。しかし、クリップ前進ワイヤ 3 0 の外径は 0 . 0 3 8 1 c m (0 . 0 1 5 インチ) に増やされている。ループ

を形成しない管状コイル 12 では、2724 g (6 ポンド) の入力された押込み力は 957 g (2.11 ポンド) の出力された押込み力をもたらした。

【0058】

実施例 3

「試験 No. 5」、「試験 No. 6」、および「試験 No. 7」で表示された第 3 のプロトタイプでは、管状コイル 12 およびエンドエフェクタワイヤ 22, 24 の内径および外径は実施例 1 と等しい。しかし、クリップ前進ワイヤ 30 の外径は 0.0508 cm (0.02 インチ) に増やされている。「試験 No. 5」のループを形成せずに延在する管状コイル 12 では、3632 g (8 ポンド) の入力された押込み力は 1828 g (4.03 ポンド) の出力された押込み力をもたらした。「試験 No. 6」のひとつの 5.08 cm (2 インチ) のループを形成した延在する管状コイル 12 では、3632 g (8 ポンド) の入力された押込み力は 1851 g (4.08 ポンド) の出力された押込み力をもたらした。「試験 No. 7」のふたつの 5.08 cm (2 インチ) のループを形成して延在する管状コイル 12 では、3632 g (8 ポンド) の入力された押込み力は 1605.7 g (3.54 ポンド) の出力された押込み力をもたらした。

【0059】

実施例 4

「試験 No. 8」、および「試験 No. 9」で表示された第 4 のプロトタイプでは、管状コイル 12 は 0.21844 cm (0.086 インチ) の外径および 0.13462 cm (0.053 インチ) の内径を有し、クリップ前進ワイヤ 30 は 0.04318 cm (0.017 インチ) の外径を有し、エンドエフェクタワイヤ 22, 24 は 0.02286 cm (0.009 インチ) の外径を有する。ループを形成せずに延在する管状コイル 12 では、3632 g (8 ポンド) の入力された押込み力は 2091 g (4.61 ポンド) の出力された押込み力をもたらした。ふたつの 5.08 cm (2 インチ) のループを形成して延在する管状コイル 12 では、3632 g (8 ポンド) の入力された押込み力は 1941.3 g (4.28 ポンド) の出力された押込み力をもたらした。

【0060】

実施例 5

「試験 No. 10」で表示された第 5 のプロトタイプでは、器具 10 のクリップ前進ワイヤ 30 およびエンドエフェクタワイヤ 22, 24 の外径は実施例 4 と等しい。管状コイル 12 は 0.21844 cm (0.086 インチ) の外径および 0.13716 cm (0.054 インチ) の内径を有する。ループを形成せずに延在する管状コイル 12 では、3632 g (8 ポンド) の入力された押込み力は 2004.9 g (4.42 ポンド) の出力された押込み力をもたらした。

【0061】

実施例 6

「試験 No. 11」で表示された第 5 のプロトタイプでは、器具 10 のクリップ前進ワイヤ 30 およびエンドエフェクタワイヤ 22, 24 の外径は実施例 4 と等しい。管状コイル 12 は 0.21082 cm (0.083 インチ) の外径および 0.13716 cm (0.054 インチ) の内径を有する。ループを形成せずに延在する管状コイル 12 では、3632 g (8 ポンド) の入力された押込み力は 2345 g (5.17 ポンド) の出力された押込み力をもたらした。

【0062】

比較してより小さい 2.6 mm の直径の内視鏡を通して用いるのに適したその他の柔軟なクリップアプライヤも構成されて試験された。例えば、あるクリップアプライヤは外径が 0.23368 cm (0.092 インチ) で内径が 0.1524 cm (0.060 インチ) の管状コイル 12、外径が 0.05588 cm (0.022 インチ) のクリップ前進ワイヤ 30、および各々が 0.03302 cm (0.013 インチ) の外径を有するエンドエフェクタワイヤ 22, 24 を有する。その器具 (クリップアプライヤ) は管状コイル 12 が巻かれた 5.08 cm (2 インチ) のループの個数に応じて 1361 g (3 ポンド

）から 2268 g（5 ポンド）までの押込み力を供給できる。

【0063】

したがって、その他の寸法がその他の寸法の作業チャネルを備えた内視鏡で用いるための器具で用いられてよいことが適切に理解される。さらに、器具は作業チャネルの寸法による制約を受けない内視鏡の外側で用いられてもよい。

【0064】

本発明の器具のさまざまな側面の別の実施の形態もある。例えば、他のラチェット機構およびクリップチャンバが用いられる。図 24 から図 27 を参照すると、本発明の第 2 のラチェット機構および第 2 のクリップチャンバが示されている。ラチェット機構はクリップ前進ワイヤ 30 の遠位の端部 302 に画定されたラチェット 300 を含んでいる。ラチェット 300 は肩部 338 および斜面 340 によって画定された交互に配置された複数の歯 334 およびノッチ 336 を含んでいる。長手方向の下側スロット 304 もクリップ前進ワイヤ 30 の遠位の端部 302 に画定されている。歯、ノッチ、およびスロットはクリップ前進ワイヤ 30 に機械加工されて形成されてよい。クリップ前進ワイヤ 30 の遠位の端部 302 にはクリッププッシャ 34 が設けられている。クリップ前進ワイヤ 30 の遠位の端部 302 は好ましくは各々の対応する開口 344 を通過するポスト 342 によってクリッププッシャ 34 に連結されている。

【0065】

コイル 12 の遠位の端部 16 には爪マウント 346 が設けられている。約 2.54 cm（1 インチ）から 7.62 cm（3 インチ）の長さの柔軟な第 2 の管状部材 310 が爪マウント 346 と顎部アセンブリ 13 の間に延在していてクリップチャンバ 320 を画定している。第 2 の管状部材 310 はワイヤの巻き線の一部であってよく、好ましくは巻き線 12 と同じ構造を有する。代わりに、第 2 の管状部材 310 は以下に図 26 および図 27 に関して詳細に記載されるように実質的に異なる構造を有してもよい。いずれにしても、爪マウント 346 は好ましくはコイル 12 および第 2 の管状部材 310 と実質的に同じ外径を有する。爪マウント 346 はコイル 12 の遠位の端部 16 および第 2 の管状部材 310 に好ましくはクリップ加工または溶接によって固定されて連結されている。

【0066】

爪マウント 346 は円周方向の第 1 の溝 348 および円周方向の第 2 の溝 350 を画定している。第 1 のリング 352 が第 1 の溝 348 内に設けられていて実質的に半径方向内向きに延出して弾力的なラチェット爪 354 を画定する部分を含んでいる。ラチェット爪 354 はラチェット 300 のノッチ 336 のひとつに延在している。クリップ前進ワイヤ 30 がコイル 12 に対して遠位の向きに動かされると、ラチェット爪 354 は斜面 340 に載り相対的に近位の側にあるノッチ 336 内に動く。クリップ前進ワイヤ 30 がコイル 12 に対して近位の向きに動かされると、ラチェット爪 354 は遠位の側の隣接した肩部 338 に当接してクリッププッシャ 34 のクリップチャンバ 320 内での長手方向の位置に関係なく近位の向きの動きを予め決められた最大の量に制限する。第 2 のリング 356 が第 2 の溝 350 に設けられていてスロット 304 に向けて実質的に半径方向に延在する部分（ラチェット爪 358 を画定する。）を含んでいる。ラチェット爪 354 および整合するラチェット爪 358 が共に動作してワイヤ 300 の遠位の端部 302 の爪マウント 346 に対する回動を妨げる。したがって、クリップ前進ワイヤ 300 に供給されるどのようなトルクもマウント 346 に伝達され次にコイル 12 の遠位の端部 16 に伝達される。コイル 12 はトルクを受けたときに解かれて入力トルクに応答して遠位のエンドエフェクタアセンブリ 12 を回動させる。

【0067】

図 28 および図 29 を参照すると、第 2 の管状部材 310 の別の構造が一個構成の例えばレーザーによって螺旋形の切れ目が入れられた金属製または金属合金製のチューブ 310a として提供されている。切れ目が入れられたチューブ 310a を引張負荷が加えられたときに伸びることから防止するためにまたはトルクを受けたときに解けることから防止するために、螺旋状の一巻きの各々は、例えば一巻き 370a は、一巻き 370a から延

10

20

30

40

50

出して隣接する一巻き 372a の空間 376a と半永久的に噛み合うブリッジ（またはリンク）374a によって隣接する一巻き例えば一巻き 372a と機械的に結合されている。ブリッジはチューブ 310a の長手方向の軸 A と実質的に平行に延在しかつ好ましくは幅広の自由端と狭い顎部とを備えたオメガ（ Ω ）形の形状を有する。したがって、機械的な噛み合いはジグソーパズルの噛み合い片と同様である。好ましくはひとつのまたは複数のそのようなブリッジが各一巻きに設けられている。非整数個のブリッジが任意の一巻きに設けられていてよく、1 より小さい非整数個のブリッジもひとつまたは複数の一巻きに設けられていてよい。チューブ 310a は好ましくは十字形のような非円形の内側断面形状を有する。そのような形状が一系列のクリップをチューブ 310a 内に所望の向きで保持する。したがって、クリップ 202（破線で示されている。）およびクリップチャンバ 320a 内の他の全てのクリップはチャンバの長手方向の軸を中心として回転できず、したがってチューブ 310a にトルクが加えられているときでも顎部アセンブリ 13 内を前進するために適正に配列されるようになる。さらに、そのような形状は制御ワイヤが配置される横方向のチャンネル 378a, 379a を提供する。

【0068】

上記の観点から、顎部アセンブリ 13 のクレビス 14 は第 2 の管状部材 310（図 26）または第 2 の管状部材 310a（図 28）の遠位の端部に連結される。

【0069】

図 30 および図 31 を参照すると、ラチェット機構の第 3 の実施の形態が示されている。そのラチェット機構はコイル 12 の遠位の端部 16 に設けられて遠位の端部 16 に連結された好ましくは無性の 2 つのラチェットブラケット 430, 432 を含む。ブラケット 430, 432 は両方で顎部アセンブリ 513（以下により詳しく記載される顎部アセンブリ 13 の別の実施の形態）に向けて設定された姿勢でクリップの列を供給するためのクリップチャンバとして動作する実質的に長方形の空間をその間に画定する。顎部アセンブリ 13 が用いられてもよい。各ブラケットの遠位の端部は、顎部アセンブリ 513 のクレビス 514 に係合しクレビス 514 に対してチャンバ 420 を適正に配置するように適合されたポスト 450 を含む。各ブラケット 430, 432 は長手方向に沿って配置された弾力的なアーム 434 の組を複数含む。アーム 434 は近位の端部 436 でブラケットに連結されていて、アーム 434 の遠位の端部 438 はブラケットの間のクリップチャンバ内に変位されている。クップブッシャ 34 はアーム 434 がアームの変位に逆らって横方向に押されるようにしてアーム 434 を通り過ぎながらクリップチャンバ 420 を通って前進することができる。クリップブッシャ 34 がブラケット 430, 432 のアーム 434 の各組を通り過ぎて前進すると、アーム 434 の遠位の端部 438 は再びクリップチャンバ 420 内に入りクリップブッシャ 34 の後退を制限する。したがって、クリップ前進ワイヤ 30 およびクリップブッシャ 34 が前進して最も遠位のクリップ 202 を展開する度に、クリップブッシャ 34 はクリップブッシャ 34 の近位の側で隣接するアーム 434 の遠位の端部 438 によって画定される位置までのみ後退することができる。

【0070】

図 32 および図 33 を参照すると、顎部アセンブリの別の実施の形態 513 が示されている。顎部アセンブリ 513 は顎部アセンブリ 13 ほぼ等しく以下の変形がされている。顎部の近位の部分およびクレビスの遠位の部分は顎部の残りの部分に比べて拡張された組み合わされた円周部を有する。すなわち、顎部ピボット 566 の位置で円周リッジ 592 は顎部 518, 520 およびクレビス 514 によって画定されている。このリッジ 592 は顎部アセンブリ 513 にリッジ 592 の位置での十分な構造的な完全性を提供して顎部ピボット開口 594 および顎部タング開口 596, 598（ここで制御ワイヤ 22, 24 が顎部に取り付けられている。）は顎部アセンブリ 13 に比べてより大きく離れて配置される。もしリッジ 592 が無いと、顎部 518, 520 およびクレビス 514 はピボット開口およびタング開口を図示された位置に画定できないであろう。ピボット開口 594 およびタング開口 596, 598 をリッジ 592 に配置することによって、ピボット開口とタング開口の間のレバーアームの長さが増加され、顎部 518, 520 を開閉するときの

てこ比が有意に増加する。このてこ比は顎部の間で組織を圧縮するのを容易にする。各顎部 5 1 8 , 5 2 0 が約 1 1 . 4 mm (0 . 4 5 0 インチ) の全長 L を有する場合、顎部カップの長さ C は約 9 . 2 mm (0 . 3 6 4 インチ) であり、遠位の直径 D_1 は約 3 . 2 mm (0 . 1 2 6 インチ) であり、リッジの直径 D_2 は好ましくは約 3 . 5 mm (0 . 1 3 8 インチ) である。したがって、直径 D_2 は好ましくは直径 D_1 よりも約 0 . 3 mm (0 . 0 1 2 インチ) だけまたは 9 % をわずかに超えるだけ大きい。ピボット開口およびタング開口の中心の間の距離は、したがってレバーアームの長さ L_A (垂直成分) (図 3 2) は約 1 . 6 7 mm (0 . 0 6 6 インチ) である。顎部アセンブリ 1 3 では、レバーアームの長さは約 1 . 0 9 mm (0 . 0 4 3 インチ) である。したがって、顎部アセンブリ 5 1 3 は顎部アセンブリ 1 3 に比べて約 5 0 % 増しのてこ比を提供する。

10

【 0 0 7 1 】

重要なことは、リッジ 5 9 2 の直径 D_2 はクリップアプライヤ 1 0 が使用されることが意図される内視鏡の内腔の直径とほぼ等しく、すなわち、3 . 5 mm の直径の内腔に対しては 3 . 5 mm の直径のリッジとなっている。したがって、リッジは内視鏡の内腔の直径に対して 5 % 以内だけ小さく、エンドエフェクタの残りの部分に対して好ましくは 5 % から 1 5 % だけ大きい。

【 0 0 7 2 】

顎部アセンブリ全体の外径を増加させて内視鏡の内腔の直径に近づけることでてこ比を増加させることは、そのような増加によって顎部アセンブリと内視鏡の内腔との間の摩擦が増加して器具 (クリップアプライヤ) を内視鏡を通して動かすことが本質的に妨げられるので、可能でないことが理解される。しかし、比較的小さい表面を比較的大きい直径にすることで、結果的に生ずる摩擦力の増加は比較的小さくなり、器具が内視鏡を通して動くことが実質的に妨げられないようになる。より大きなまたはより小さな器具に対しては、同じ比率のリッジ (すなわち、残りの部分の直径よりも 1 5 % までだけ大きい) が同様の利益をもたらすために同じように用いられてよい。

20

【 0 0 7 3 】

上記の実施の形態および実施例から、内視鏡を通して用いるのに適した柔軟なクリップアプライヤがここに提供されたことが適切に評価される。その器具 (クリップアプライヤ) は、内視鏡を通して使用されるための寸法の機械的なシステムでの従来限界であると考えられていた約 2 0 0 g を大きく上回る押込み力を加えることができる。上述した、シー・ポール、スウェインによる「本当に必要な内視鏡的補助器具は何か。 (What Endoscopic Accessories Do We Really Need?) 、胃腸管内視鏡の新生技術、胃腸管内視鏡第 7 巻第 2 号第 3 1 3 頁から第 3 3 0 頁 1 9 9 7 年 4 月 (Emerging Technologies in Gastrointestinal Endoscopy, Gastrointest. Endosc., vol. 7, No. 2, pp. 313-330 (April 1997)) 」を参照のこと。この大きな力によってクリップを組織を越えて押し込めるようになり、したがって内視鏡下手術で把持し、閉鎖し、および「縫合」するためにクリップを利用可能にすることができる。

30

【 0 0 7 4 】

柔軟な手術用クリップアプライヤの実施の形態がここで記載され例示されてきた。本発明の特定の実施の形態が記載されたが、本発明がその特定の実施の形態に限定されることは意図されておらず、本発明は当業者が許容する範囲内で広いことが意図されていて、明細書も同様に読まれることが意図されている。したがって、特定の材料が開示されてきたが、その他の材料も用いられてよいことが理解される。加えて、特定の寸法が記載されてきたが、その他の適切な寸法も用いられることが理解される。さらに、器具はそのような器具の大きな必要性が存在する内視鏡下手術で用いられるために特定の記載されたが、柔軟な非内視鏡的器具が本発明の範囲に包含されることが適切に理解される。例えば、管状コイルは実質的により短い長さを有してよく、器具が外耳道、鼻腔、のような体の開口を通して、または喉頭および気管を通して用いられてもよい。別の例として、器具の構成要素は実質的により大きな寸法を有してよく、器具はトロカールポートを通して用いることができる。さらに、両方の顎部がクレビスを中心として回動可能であるが、片方の

40

50

顎部のみがもう一方の顎部に対して回転すればよいことが適切に理解される。さらに、各顎部にひとつ設けられた2つのクリップガイド示されているが、片方の顎部に設けられたひとつのクリップガイドのみが必要であることが理解される。さらに、本発明の器具は2つのエンドエフェクタワイヤを有するものとして記載されてきたが、少なくともひとつの顎部に連結されたひとつのエンドエフェクタワイヤのみが用いられて、もう一方の顎部は静止しているかそのひとつのエンドエフェクタワイヤが駆動されたときに開閉するように機械的に連結されていてよいことが適切に理解される。さらに、器具はクリップ前進ワイヤおよびエンドエフェクタワイヤに関して記載されたが、「ワイヤ」は非金属の単繊維、ケーブルまたはコイルのようなマルチフィラメントの構造をも意味することが意図されている。加えて、エンドエフェクタワイヤは引張力が加えられたとき管状コイルの引張限界を超えずに把持された組織を越えてクリップを押し込むのを容易にする引張能力を効果的に増加する管状コイルに加えられる圧縮力を形成するが、管状コイルの引張限界を増加するための別の機構が用いられてよいことが理解される。例えば、好ましくは平坦な好ましくはワイヤリボンが管状コイルの内側に連結されていて管状コイルが引っ張られる量を制限してよい。さらに、クリップ前進ワイヤの遠位の端部で比較的大きい押込み力を提供する能力がクリップアプライヤに関して記載されたが、そのような能力はクリップアプライヤ以外の器具、例えば、内視鏡的ステープラ、砕石器、および標識用の器具のような組織を保持して押込み力を加えることが必要とされるその他の器具への用途もある。したがって、さらに別の変形が特許請求の範囲に記載された本発明の真髄および範囲を逸脱せずに、提供された本発明に行えることが当業者によって適切に理解される。

【0075】

この発明の具体的な実施態様は以下の通りである。

(I) (a) 近位のハンドルアセンブリと、

(b) 遠位のエンドエフェクタアセンブリと、

(c) 上記ハンドルアセンブリと上記エンドエフェクタアセンブリとの間に配置された長寸の柔軟な第1の管状部材と、

(d) 上記第1の管状部材を通して延在し、上記ハンドルアセンブリに連結された近位の端部と遠位の端部とを有し、上記ハンドルアセンブリによって上記第1の管状部材に対して長手方向に動かされる前進可能な要素と、

(e) 上記ハンドルアセンブリの遠位の側の上記遠位のエンドエフェクタアセンブリの近くに配置されていて上記前進可能な要素と相互に作用して上記前進可能な要素の動きを制限するラチェット要素と

を有する、外科用器具。

(1) ラチェット要素が、前進可能な要素が第1の管状部材に対して前進した後に上記前進可能な要素が既知の位置に後退するよう制限することによって上記前進可能な要素の動きを制限する、実施態様(I)記載の外科用器具。

(2) 第1の管状部材が少なくとも内視鏡の作業チャネルと同じ長さを有する、実施態様(I)記載の外科用器具。

(3) (f) 第1の管状部材に連結された近位の端部とエンドエフェクタアセンブリに連結された遠位の端部とを有する上記第1の管状部材より実質的に短い第2の管状部材をさらに有する、実施態様(I)記載の外科用器具。

(4) ラチェット要素が第1の管状部材および第2の管状部材の間に配置された爪を有し、

前進可能な要素が傾斜面および実質的に垂直な肩部によって画定された直線状に交互に配置された複数の歯およびノッチを含む、上記実施態様(2)記載の外科用器具。

(5) 第1の管状部材および第2の管状部材の間に配置された整合する爪をさらに有し、

上記前進可能な要素は長手方向のスロットを含み、上記スロット内に上記整合する爪に係合して、ラチェット要素の爪および上記整合する爪が上記前進可能な要素が上記第2の管状部材に対して軸を中心として回転するのを防止する、上記実施態様(4)記載の外科

10

20

30

40

50

用器具。

【 0 0 7 6 】

(6) 第 1 の管状部材の遠位の端部および第 2 の管状部材の近位の端部に連結され、ラチェット要素の爪および整合する爪と連結された爪マウントをさらに有する、上記実施態様 (5) 記載の外科用器具。

(7) ラチェット要素が弾力的である、上記実施態様 (4) 記載の外科用器具。

(8) 前進可能な要素の遠位の端部に連結されたクリッププッシャをさらに有し、ハンドルアセンブリによって上記前進可能な要素が動かされることによって上記クリッププッシャが第 2 の管状部材内で動く、上記実施態様 (3) 記載の外科用器具。

(9) 第 2 の管状部材が柔軟である、上記実施態様 (3) 記載の外科用器具。

(1 0) ラチェット要素が、前進可能な要素の長手方向に配列された複数のノッチと係合する第 1 の管状部材内に配置された爪を有する、実施態様 (I) 記載の外科用器具。

【 0 0 7 7 】

(1 1) 前進可能な要素の遠位の端部は非円形の断面形状を有し、キーホール要素が第 1 の管状部材に設けられていて、上記キーホール要素は非円形の断面形状のキーホール開口を有し、

上記前進可能な要素の上記遠位の端部は上記キーホール開口内に延在する、上記実施態様 (1 0) 記載の外科用器具。

(1 2) 爪がキーホール要素に連結された、上記実施態様 (1 1) 記載の外科用器具。

(1 3) ラチェット要素が長手方向に沿って配置された複数の弾力的なアームを含む少なくともひとつのブラケット要素を含み、

上記弾力的なアームは上記ブラケット要素に連結された近位の端部と第 1 の管状部材に対して半径方向内向きに延出した遠位の自由端とを有する、実施態様 (I) 記載の外科用器具。

(1 4) 少なくともひとつのブラケット要素が互いの間に空間を画定する 2 つのブラケットからなる、上記実施態様 (1 3) 記載の外科用器具。

(1 5) 2 つのブラケットが無性である、上記実施態様 (1 4) 記載の外科用器具。

【 0 0 7 8 】

(1 6) 前進可能な要素の遠位の端部に連結されたクリッププッシャをさらに有し、少なくともひとつのブラケット要素の弾力的なアームが上記クリッププッシャの一部と係合するように構成されている、上記実施態様 (1 3) 記載の外科用器具。

(1 7) エンドエフェクタアセンブリが顎部アセンブリからなる、実施態様 (I) 記載の外科用器具。

(1 8) 前進可能な要素の遠位の側に配置された一列のクリップをさらに有する、実施態様 (I) 記載の外科用器具。

(II) (a) 近位のハンドルアセンブリと、

(b) 遠位の顎部アセンブリと、

(c) 上記ハンドルアセンブリと上記顎部アセンブリとの間に配置され近位の端部および遠位の端部を有する長寸の柔軟な第 1 の管状部材と、

(d) 上記第 1 の管状部材を通して延在し、上記ハンドルアセンブリに連結された近位の端部と上記顎部アセンブリに連結された遠位の端部とを有し、上記ハンドルアセンブリの第 1 の動きによって上記顎部アセンブリが開いた位置と閉じた位置との間を動かされる、少なくともひとつの制御要素と、

(e) 上記第 1 の管状部材を通して延在し、上記ハンドルアセンブリに連結された近位の端部と遠位の端部とを有し、上記ハンドルアセンブリの第 2 の動きによって第 1 の管状部材に対して長手方向に動かされる前進可能な要素と、

(f) 上記前進可能な要素の上記遠位の端部に連結されたクリッププッシャと、

(g) 上記ハンドルアセンブリの遠位の側の上記顎部アセンブリの近くに配置されていて上記前進可能な要素が上記第 1 の管状部材に対して前進した後に上記前進可能な要素の後退を制限するラチェット要素と

10

20

30

40

50

を有する、柔軟な外科用クリップアプライヤ。

(19) 前進可能な要素の後退が既知の位置に制限されている、実施態様(II)記載の外科用クリップアプライヤ。

(20) 第1の管状部材が少なくとも内視鏡の作業チャネルと同じ長さを有する、実施態様(II)記載の外科用クリップアプライヤ。

【0079】

(21) 第1の管状部材の遠位の端部がクリップチャンバを画定し、クリッププッシャが上記クリップチャンバ内に延在できる、実施態様(II)記載の外科用クリップアプライヤ。

(22) ラチェット要素が、第1の管状部材内に配置された爪と、前進可能な要素に長手方向に配列された複数のノッチとを有する、実施態様(II)記載の外科用クリップアプライヤ。

(23) 前進可能な要素の遠位の端部は非円形の断面形状を有し、キーホール要素が第1の管状部材に設けられていて、上記キーホール要素は非円形の断面形状のキーホール開口を有し、

上記前進可能な要素の上記遠位の端部は上記キーホール開口内に延在する、上記実施態様(22)記載の外科用クリップアプライヤ。

(24) 爪がキーホール要素に連結された、上記実施態様(23)記載の外科用クリップアプライヤ。

(25) ラチェット要素が長手方向に沿って配置された複数の弾力的なアームを含む少なくともひとつのブラケット要素を含み、

上記弾力的なアームは上記ブラケット要素に連結された近位の端部と第1の管状部材に対して半径方向内向きに延出した遠位の自由端とを有する、実施態様(II)記載の外科用クリップアプライヤ。

【0080】

(26) 少なくともひとつのブラケット要素が互いの間に空間を画定する2つのブラケットからなる、上記実施態様(25)記載の外科用クリップアプライヤ。

(27) 2つのブラケットが無性である、上記実施態様(26)記載の外科用クリップアプライヤ。

(28) 少なくともひとつのブラケット要素の弾力的なアームがクリッププッシャの一部と係合するように構成されている、上記実施態様(27)記載の外科用クリップアプライヤ。

(29) 第1の管状部材の遠位の端部に連結された近位の端部と顎部アセンブリに連結された遠位の端部とを有する第2の管状部材をさらに有する、実施態様(II)記載の外科用クリップアプライヤ。

(30) ラチェット要素が第1の管状部材および第2の管状部材の間に配置された爪を有し、

前進可能な要素が傾斜面および実質的に垂直な肩部によって画定された直線状に交互に配置された複数の歯およびノッチを含む、上記実施態様(29)記載の外科用クリップアプライヤ。

【0081】

(31) 第1の管状部材および第2の管状部材の間に配置された整合する爪をさらに有し、

上記前進可能な要素は長手方向のスロットを含み、上記スロット内に上記整合する爪が係合して、ラチェット要素の爪および上記整合する爪が上記前進可能な要素が上記第2の管状部材に対して軸を中心として回転するのを防止する、上記実施態様(30)記載の外科用クリップアプライヤ。

(32) 第1の管状部材の遠位の端部および第2の管状部材の近位の端部に連結され、ラチェット要素の爪および整合する爪と連結された爪マウントをさらに有する、上記実施態様(31)記載の外科用クリップアプライヤ。

10

20

30

40

50

(3 3) ラチェット要素が弾力的である、上記実施態様 (3 0) 記載の外科用クリップアプライヤ。

(3 4) クリッププッシャの遠位の側に配置された一列のクリップをさらに有する、実施態様 (I I) 記載の外科用クリップアプライヤ。

(I I I) (a) 近位のハンドルアセンブリと、

(b) エンドエフェクタアセンブリと、

(c) 上記ハンドルアセンブリに連結された近位の端部と遠位の端部とを有する長寸の柔軟な第 1 の管状部材と、

(d) 近位の端部と上記エンドエフェクタアセンブリに連結された遠位の端部とを有する柔軟な第 2 の管状部材と、

(e) 上記第 1 の管状部材の上記遠位の端部および上記第 2 の管状部材の上記近位の端部に連結されたマウントと、

(f) 上記第 1 の管状部材および上記第 2 の管状部材を通して延在し、上記ハンドルアセンブリに連結された近位の端部および上記エンドエフェクタアセンブリに連結された遠位の端部を有し、上記ハンドルアセンブリの第 1 の動きによって上記エンドエフェクタアセンブリが操作される、少なくともひとつの制御要素と、

(g) 上記第 1 の管状部材を通して上記第 2 の管状部材内に延在し、上記ハンドルアセンブリに連結された近位の端部と遠位の端部とを有し、上記ハンドルアセンブリの第 2 の動きによって上記第 1 の管状部材に対して長手方向に動かされる前進可能な要素と
を有する、柔軟なクリップアプライヤ器具。

(3 5) 第 1 の管状部材が少なくとも内視鏡の作業チャンネルと等しい長さを有する、実施態様 (I I I) 記載のクリップアプライヤ器具。

【 0 0 8 2 】

(3 6) 第 2 の管状部材が一列のクリップ用のクリップチャンバを画定する、実施態様 (I I I) 記載のクリップアプライヤ器具。

(3 7) マウントに配置されたラチェット爪をさらに有し、

前進可能な要素が、実質的に垂直な肩部および傾斜面によって画定された交互に直線状に配列された複数の歯およびノッチを含み、

上記ラチェット爪が、上記前進可能な要素が上記マウントに対して前進した後に上記前進可能な要素の後退を制限する、実施態様 (I I I) 記載のクリップアプライヤ器具。

(3 8) マウントに連結された整合する爪をさらに有し、

前進可能な要素は長手方向のスロットを含み、上記スロット内に上記整合する合爪が係合して、ラチェット爪および上記整合する爪が上記前進可能な要素が上記第 2 の管状部材に対して軸を中心として回転するのを防止する、上記実施態様 (3 7) 記載のクリップアプライヤ器具。

(3 9) 前進可能な要素の遠位の端部に連結されたクリッププッシャをさらに有する、実施態様 (I I I) 記載のクリップアプライヤ器具。

【図面の簡単な説明】

【 0 0 8 3 】

【図 1】開いた配置の顎部を提供するようにハンドルが配置された本発明に基づく手術用クリップアプライヤの部分的な側面図である。

【図 2】本発明に基づくクリップアプライヤの遠位の部分の分解斜視図である。

【図 2 A】本発明に基づくクリップアプライヤの遠位の部分の分解組立斜視図である。

【図 2 B】クリップ前進ワイヤの遠位の端部およびコイルコネクタの分解模式図である。

【図 2 C】クリップ前進ワイヤがコイルコネクタに対して近位の向きの動くのが制限されるのを示したクリップ前進ワイヤの遠位の端部およびコイルコネクタの分解模式図である。

【図 3】本発明に基づくクリップアプライヤの顎部アセンブリおよびクリップの斜視図である。

【図 4】顎部を装填されていない閉じた位置に配置するように位置決めされたハンドルの

10

20

30

40

50

右側面を示した本発明に基づく手術用クリップアプライヤの部分的な側面図である。

【図４Ａ】本発明に基づくクリップアプライヤのハンドルの別の実施の形態を示した図４と同様の側面図である。

【図５】ハンドルが図４に示された位置と同じ位置に配置された手術用クリップアプライヤの拡大図である。

【図６】ハンドルの左側面の図４と同様の側面図である。

【図７】さまざまなばねが加えられた図６と同様の側面図である。

【図８】本発明に基づくクリップアプライヤのハンドルの近位の左側面の拡大分解図である。

【図９】エンドエフェクタアセンブリの拡大側面斜視図である。

10

【図１０】エンドエフェクタアセンブリの遠位の端部からの拡大斜視図である。

【図１１】本発明に基づくクリップアプライヤの遠位の端部の部分的な分解側面図である。

【図１２】顎部が装填されていない閉じた位置に配置されるように位置決めされ顎部閉鎖レバーのピニオンなしで示されたハンドルの図１と同様の図である。

【図１３】回転ノブの操作によってエンドエフェクタアセンブリが回転する様子を示す本発明に基づく手術用クリップアプライヤの部分的な斜視図である。

【図１４】把持した位置の顎部を示す本発明に基づく手術用クリップアプライヤの部分的な側面図である。

【図１５】把持した位置の顎部および作動されたクリップ前進レバーを示す本発明に基づく手術用クリップアプライヤの部分的な側面図である。

20

【図１６】作動されたクリップ前進レバーを示す手術用クリップアプライヤのハンドルの部分的な拡大斜視図である。

【図１７】閉じた位置にある顎部および顎部の間で形成されたクリップを示す本発明に基づくクリップアプライヤの遠位の端部の部分的な側断面図である。

【図１８】開いた位置にある顎部および顎部の間で形成されたクリップを示す本発明に基づくクリップアプライヤの遠位の端部の部分的な分解側面図である。

【図１９】開いた位置にある顎部、解除された形成されたクリップ、および顎部の間から突出する次のクリップのリテーナを示す本発明に基づくクリップアプライヤの遠位の端部の部分的な分解側面図である。

30

【図２０】開いた位置にある顎部および図１９の位置から後退されたリテーナを示す本発明に基づくクリップアプライヤの遠位の端部の側断面図である。

【図２１】開いた位置にある顎部および顎部から解除された形成されたクリップを示す本発明に基づく手術用クリップアプライヤの部分的な側面図である。

【図２２】６種類のプロトタイプの管状コイル、クリップ前進ワイヤ、およびエンドエフェクタの寸法と、各プロトタイプによって得られた出力された力を示す表である。

【図２３】図２２の表に記載されたプロトタイプの効率を表すグラフである。

【図２４】本発明に基づくラチェット機構およびクリップチャンバの第２の実施の形態を示す本発明のクリップアプライヤ器具の遠位の端部の分解斜視図である。

【図２５】図２４のラチェット機構の一部の拡大分解斜視図である。

40

【図２６】本発明に基づくラチェット機構およびクリップチャンバの第２の実施の形態を示す本発明のクリップアプライヤ器具の遠位の端部の部分的な分解斜視図である。

【図２７】図２６のラチェット機構およびクリップチャンバの部分的な拡大斜視図である。

【図２８】本発明に基づくクリップチャンバとして用いるための螺旋形に切れ目が入れた金属製のチューブの側面図である。

【図２９】破線で示されたクリップを内側に含む図２８の金属製のチューブの端面図である。

【図３０】本発明に基づく別の顎部アセンブリ、およびラチェット機構およびクリップチャンバの第３の実施の形態の一部分解斜視図である。

50

【図 3 1】図 3 0 と同様の一部分解組立斜視図である。

【図 3 2】顎部が開いた位置にある本発明に基づく別の顎部アセンブリの斜視図である。

【図 3 3】顎部が閉じた位置にある本発明に基づく別の顎部アセンブリの斜視図である。

【符号の説明】

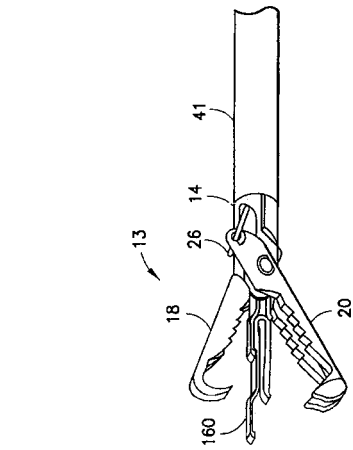
【 0 0 8 4 】

1 0	クリップアプライヤ	
1 2	管状チューブ	
1 3	エンドエフェクタアセンブリ	
1 4	クレビス	
1 6	遠位の端部	10
1 8 , 2 0	顎部	
2 2 , 2 4	エンドエフェクタワイヤ	
2 6 , 2 8	遠位の端部	
3 0	クリップ前進ワイヤ	
3 2	遠位の端部	
3 4	クリッププッシャ	
3 6	シース	
4 0	ハンドルアセンブリ	
4 2 , 4 4	シェル部分	
4 6	静止ハンドル	20
4 8	顎部閉鎖レバー	
5 0	スロット	
5 2	クリップ前進レバー	
5 4	ピボットピン	
5 6	定力ばね	
5 8	張力ばね	
6 0	チューブ	
6 0 a , 6 0 b	干渉部分	
6 2	回転ノブ	
6 4	遠位の端部	30
6 6	カラー	
6 8	ラック	
7 0	ピニオン	
7 2	ピニオン軸	
7 4	上側部分	
7 6	板ばね	
7 7	棚部	
7 8	開口	
8 0	キャッチシステム	
8 2	最上部	40
8 4	近位のばねマウント	
8 6 , 8 8	ボルト	
9 0	固定歯	
9 2	近位のカム	
9 4	ラッチ	
9 6	スロット	
9 8	カムスロット	
1 0 0	エンドエフェクタマウント	
1 0 2	上側カム面	
1 0 4	ばねキャッチ	50

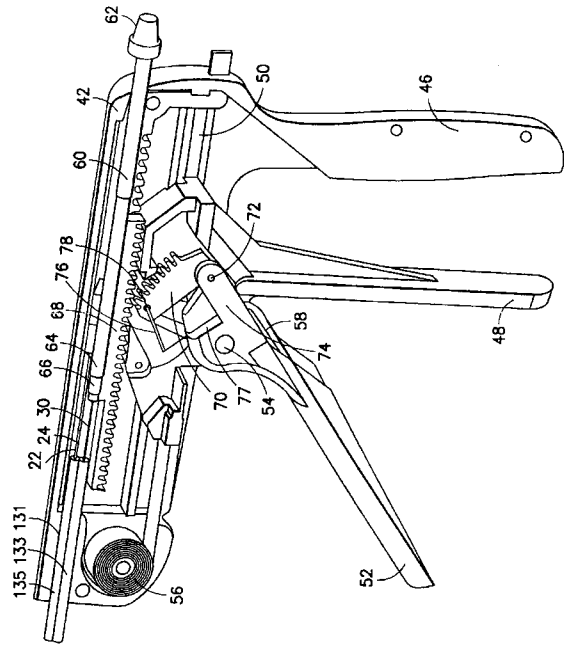
1 0 6	引張りコイルばね	
1 1 0	レバーロック	
1 1 4	レバーピボット	
1 1 6	拡張部分	
1 1 8	歯	
1 2 0	櫛面	
1 2 2	他の部分	
1 2 4	解除ボタン	
1 3 0	ねじりばね	
1 3 1	スロット	10
1 3 2	安全装置	
1 3 2 a , 1 3 2 b	チャンネル	
1 3 3 , 1 3 5	チューブ	
1 3 6	近位の端部	
1 3 8	フレアナット結合	
1 4 0	クリップ前進ワイヤ内腔	
1 4 2 , 1 4 4	エンドエフェクタワイヤ内腔	
1 4 6	円筒形突出部	
1 5 0	高密度ポリエチレン	
1 5 2	コイルコネクタ	20
1 5 6	中央キーホール	
1 5 8	エンドエフェクタチャンネル	
1 5 9	移行部	
1 6 4	中央クリップチャンネル	
1 6 5	開口	
1 6 6	軸	
1 6 8 , 1 6 9	近位のタグ	
1 7 0 , 1 7 2	クリップガイド	
1 7 4 , 1 7 6	クランプ面	
1 7 8 , 1 8 0	クランプ面	30
1 8 2	歯	
1 8 4	アンビル	
1 8 6 , 1 8 8	アンビルガイド	
1 9 0	遠位の凹部	
2 0 0	クリップチャンバ	
2 0 2	クリップ	
2 0 2 a , 2 0 2 b , 2 0 2 c , 2 0 2 d	クリップ	
2 0 4	第 1 のアーム	
2 0 6	第 2 のアーム	
2 0 8	ブリッジ部分	40
2 1 0	先端	
2 1 2	ラッチ	
2 1 4	リテーナ	
2 1 4 b	リテーナ	
2 1 6	先端	
2 1 8	フック	
2 2 0	ノッチ	
2 2 2	凹部	
2 2 4	内側形状部	
2 2 8	後部クリップシート	50

2 3 0	アーム	
2 3 2	クリップキャッチ	
2 3 4	肩部	
2 5 0	ノッチ	
2 5 1	側面	
2 5 2	遠位の表面	
2 5 4	傾斜面	
2 5 6	爪	
3 0 0	ラチェット	
3 0 2	遠位の端部	10
3 0 4	下側スロット	
3 1 0	第2の管状部材	
3 1 0 a	チューブ	
3 2 0	クリップチャンバ	
3 2 0 a	クリップチャンバ	
3 3 4	歯	
3 3 6	ノッチ	
3 3 8	肩部	
3 4 0	斜面	
3 4 2	ポスト	20
3 4 4	開口	
3 4 6	爪マウント	
3 4 8	第1の溝	
3 5 0	第2の溝	
3 5 2	第1のリング	
3 5 4	ラチェット爪	
3 5 6	第2のリング	
3 5 8	ラチェット爪	
3 7 0 a	一巻き	
3 7 2 a	一巻き	30
3 7 4 a	ブリッジ	
3 7 6 a	空間	
3 7 8 a , 3 7 9 a	横方向のチャネル	
4 2 0	チャンバ	
4 3 0 , 4 3 2	ブラケット	
4 3 4	アーム	
4 3 6	近位の端部	
4 3 8	遠位の端部	
4 5 0	ポスト	
5 1 3	顎部アセンブリ	40
5 1 4	クレビス	
5 1 8 , 5 2 0	顎部	
5 6 6	顎部ピボット	
5 9 2	円周リッジ	
5 9 4	顎部ピボット開口	
5 9 6 , 5 9 8	顎部タング開口	

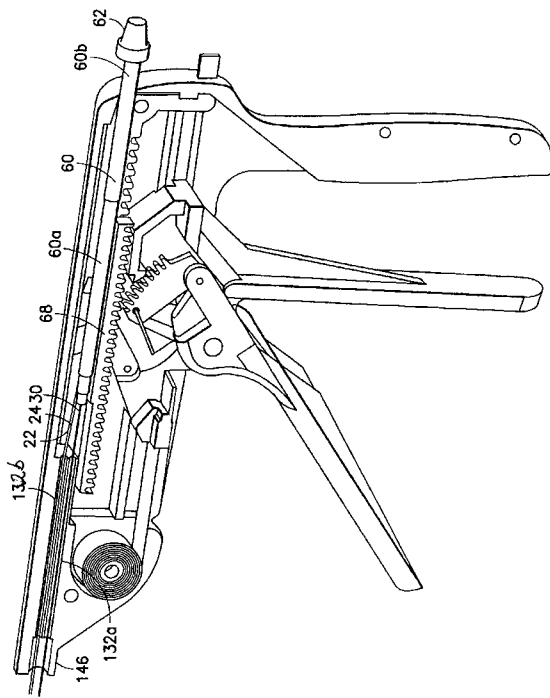
【図 3】



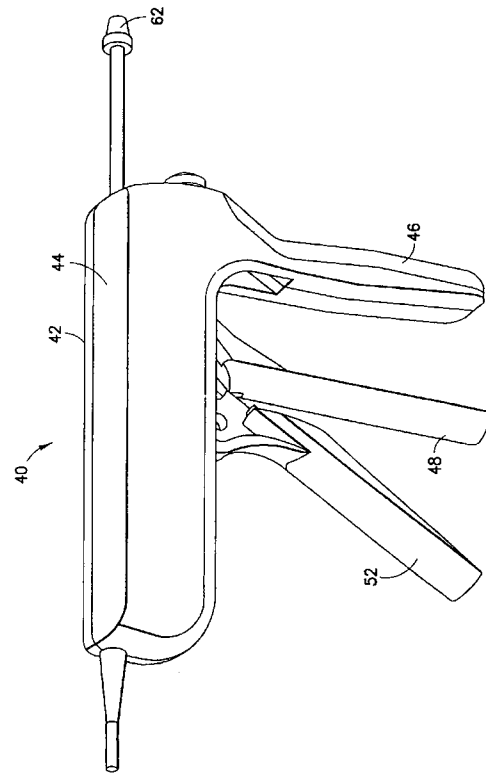
【図 4】



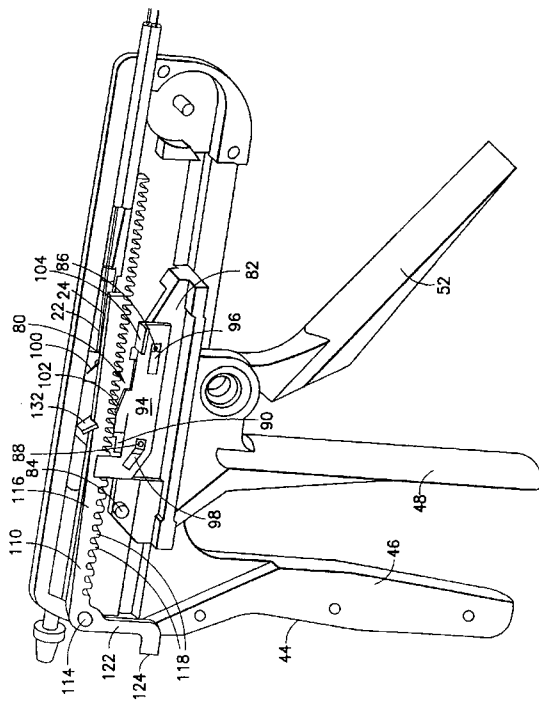
【図 4 A】



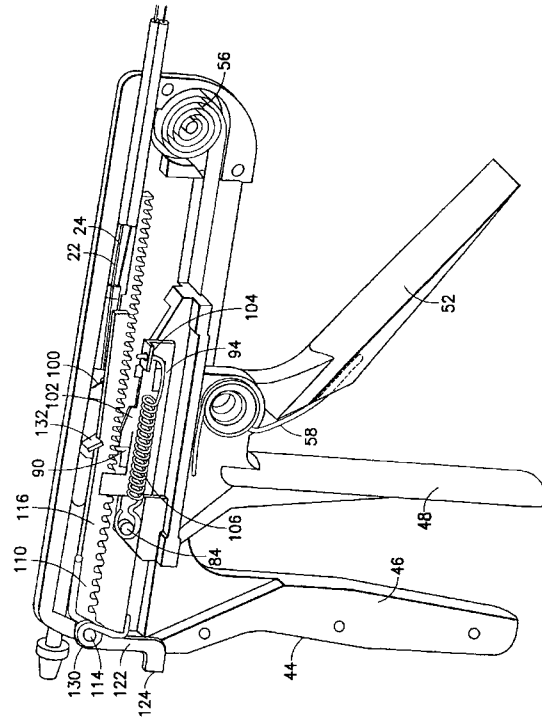
【図 5】



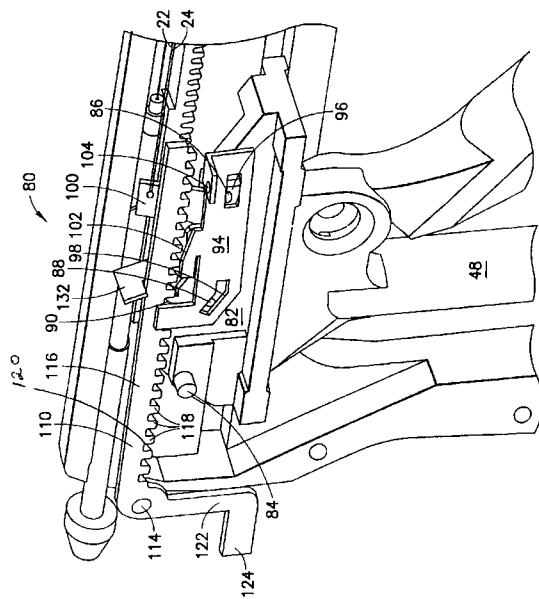
【図 6】



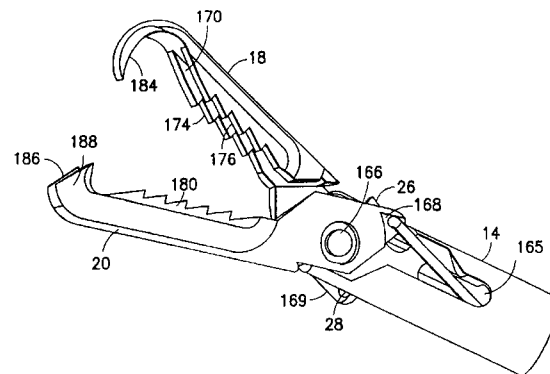
【図 7】



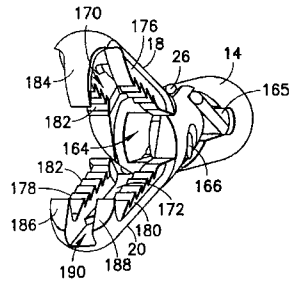
【図 8】



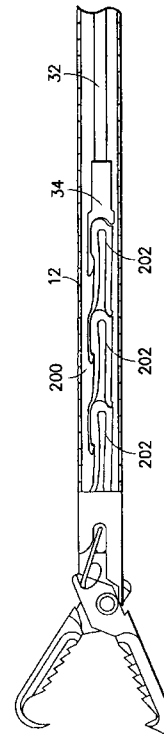
【図 9】



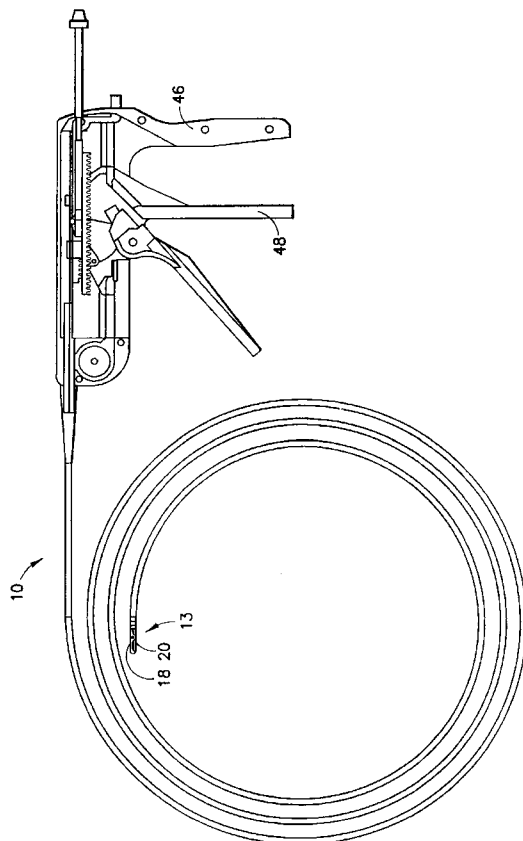
【図 10】



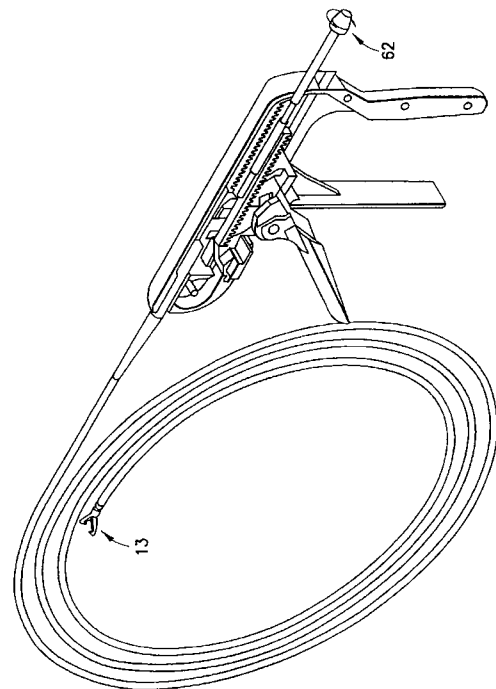
【図 11】



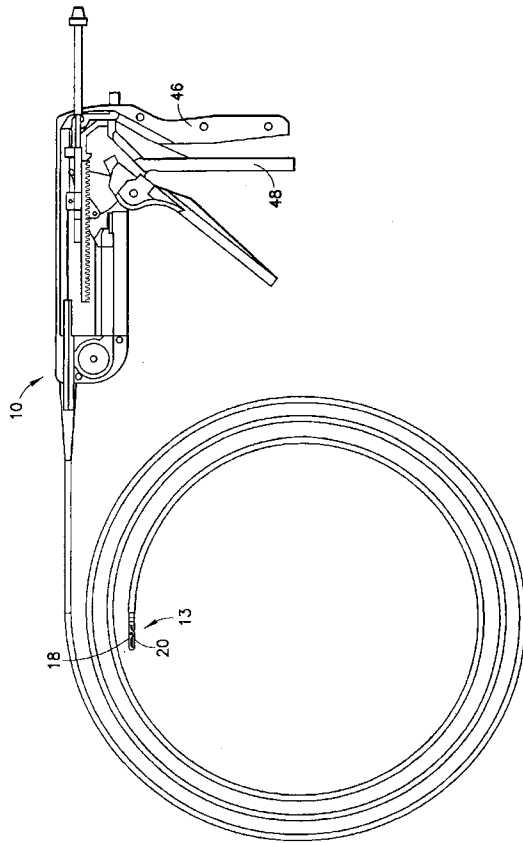
【図 12】



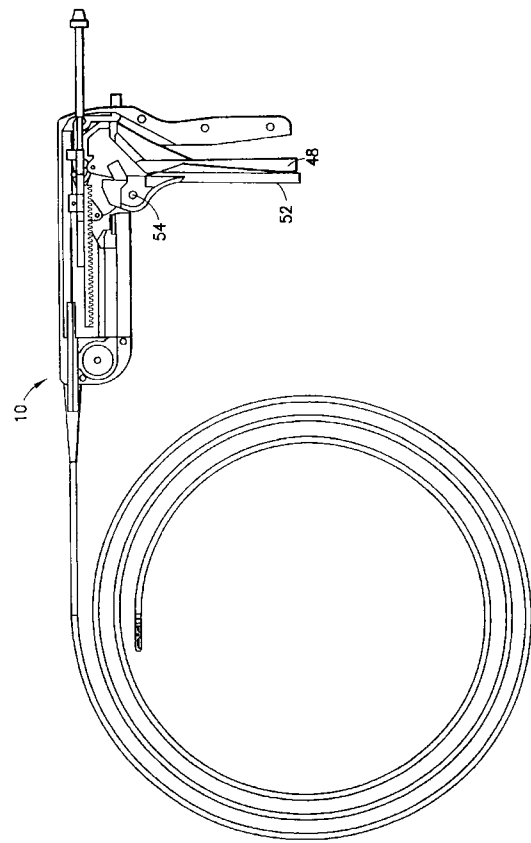
【図 13】



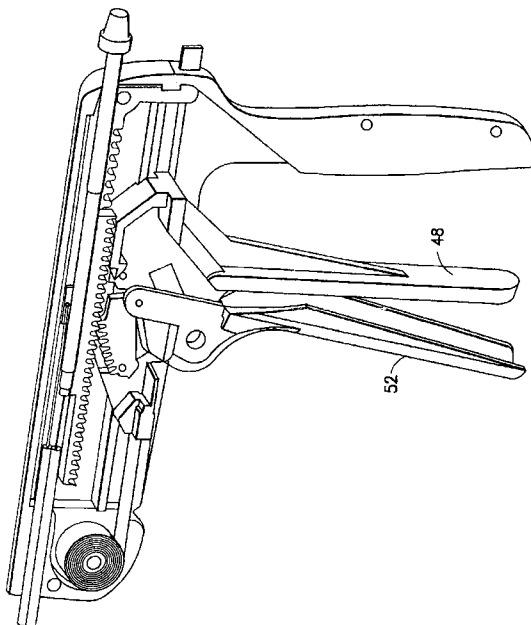
【図 14】



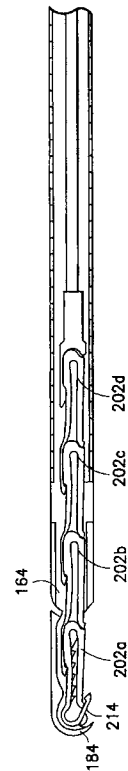
【図 15】



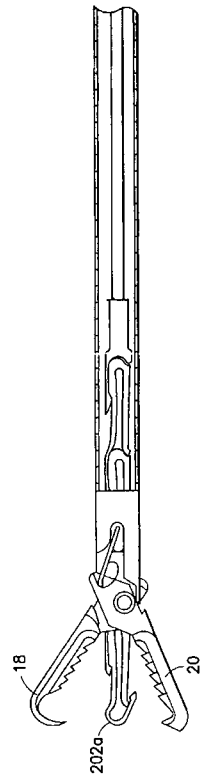
【図 16】



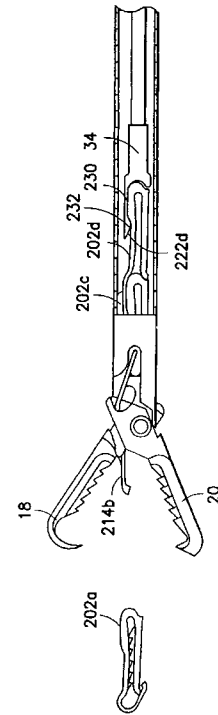
【図 17】



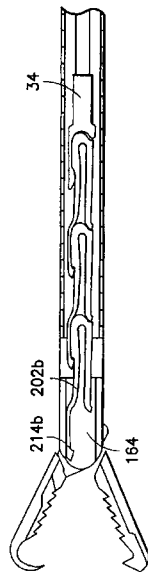
【図 18】



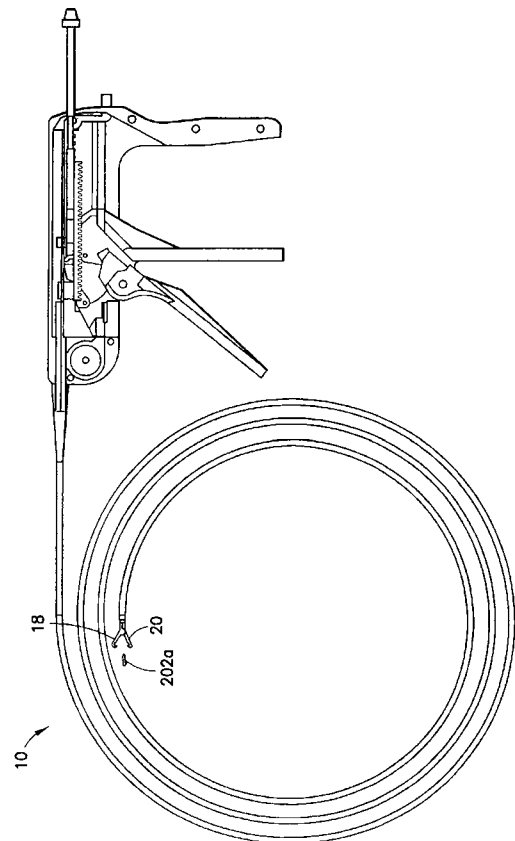
【図 19】



【図 20】



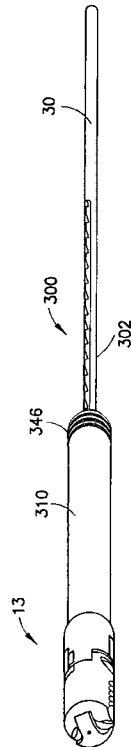
【図 21】



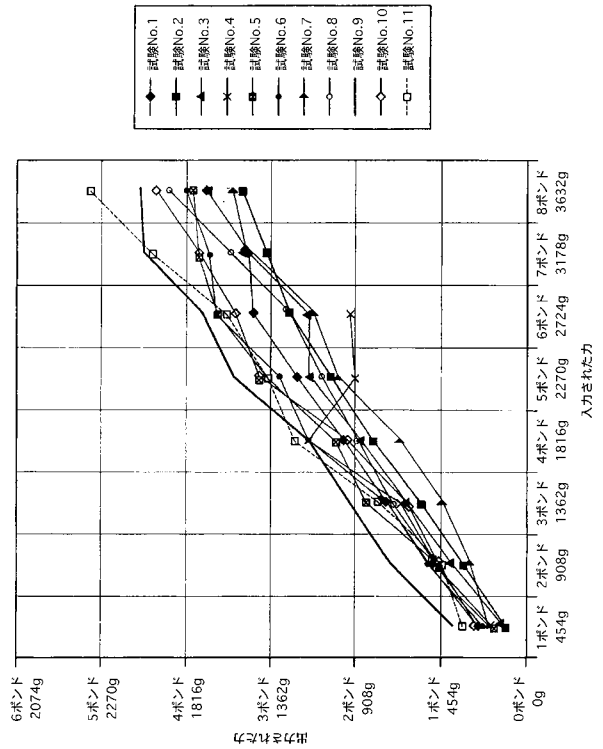
【 図 2 2 】

	試験No.1	試験No.2	試験No.3	試験No.4	試験No.5	試験No.6	試験No.7	試験No.8	試験No.9	試験No.10	試験No.11
コイル外径 [インチ]	0.09	0.09	0.09	0.09	0.09	0.09	0.09	0.09	0.086	0.086	0.083
[cm]	0.2286	0.2286	0.2286	0.2286	0.2286	0.2286	0.2286	0.2286	0.2184	0.2184	0.21082
コイル内径 [インチ]	0.06	0.06	0.06	0.06	0.06	0.06	0.06	0.053	0.053	0.054	0.054
[cm]	0.1524	0.1524	0.1524	0.1524	0.1524	0.1524	0.1524	0.13462	0.13462	0.13716	0.13716
クラブ前導 ワイヤ外径 [インチ]	0.017	0.017	0.017	0.017	0.015	0.02	0.02	0.02	0.017	0.017	0.017
[cm]	0.04318	0.04318	0.04318	0.0381	0.0393	0.0508	0.0508	0.04318	0.04318	0.04318	0.04318
ワイヤフェクタ [インチ]	0.011	0.011	0.011	0.011	0.011	0.011	0.011	0.011	0.009	0.009	0.009
[cm]	0.02794	0.02794	0.02794	0.02794	0.02794	0.02794	0.02794	0.02286	0.02286	0.02286	0.02286
バリフスエ [インチ]	あり	あり	あり	あり	あり	あり	あり	あり	あり	あり	あり
1ポンド [ポンド]	0.46	0.24	0.32	0.34	0.59	0.56	0.45	0.87	0.94	0.57	0.57
4ポンド [g]	208.84	108.96	145.28	245.16	267.86	254.24	204.3	394.98	181.6	258.78	349.58
2ポンド [ポンド]	1.19	0.75	0.9	1.07	1.07	1.07	0.69	1.62	1.12	1.02	1
908g [g]	540.26	340.5	408.6	485.78	485.78	485.78	313.26	735.48	508.48	463.08	454
3ポンド [ポンド]	1.67	1.24	1.44	1.51	1.9	1.7	1.02	2.07	1.61	1.39	1.77
1362g [g]	738.18	562.96	653.76	685.54	862.6	771.8	463.08	939.78	730.94	631.06	803.58
4ポンド [ポンド]	2.19	1.81	1.98	2.62	2.3	2.6	1.51	2.61	2.01	2.09	2.76
18.6g [g]	994.26	821.74	898.92	1189.48	1044.2	1180.4	685.54	1184.94	912.54	948.86	1253.04
5ポンド [ポンド]	2.74	2.35	2.59	2.05	3.07	2.98	2.26	3.5	2.44	3.19	3.15
2270g [g]	1243.96	1066.9	1175.86	930.7	1393.78	1352.92	1026.04	1589	1107.76	1448.26	1430.1
6ポンド [ポンド]	3.27	2.82	2.61	2.11	3.66	3.72	2.56	3.87	2.78	3.5	3.61
2724g [g]	1484.58	1280.28	1184.94	957.94	1670.72	1688.88	1162.24	1756.98	1262.12	1589	1638.94
7ポンド [ポンド]	3.32	3.12	3.37	3.93	3.83	3.8	3.34	4.56	3.54	3.92	4.48
3178g [g]	1507.28	1416.48	1529.98	1784.22	1784.22	1725.2	1516.36	2070.24	1607.16	1779.68	2033.92
8ポンド [ポンド]	3.82	3.42	4.03	4.08	4.03	4.08	3.54	4.61	4.28	4.42	5.17
3632g [g]	1734.28	1552.68	1829.62	1852.32	1607.16	1607.16	1607.16	2082.94	1943.12	2006.68	2347.18
鋼丸 [ポンド]	11	11	11	11	11	11	11	11	11	11	11
形状 [g]	4994	4994	4994	4994	4994	4994	4994	4994	4994	4994	4994
ループなし	2ループ	2ループ	ループなし	ループなし	ループなし	ループ	2ループ	ループなし	2ループなし	2ループなし	ループなし

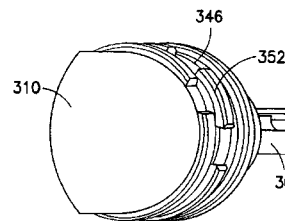
【 図 2 4 】



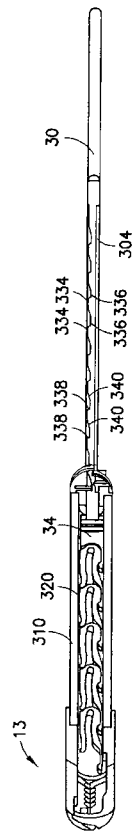
【 図 2 3 】



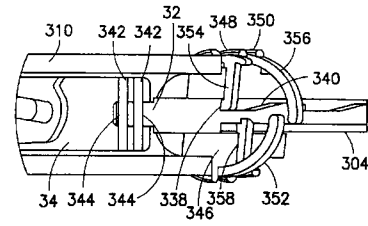
【 図 2 5 】



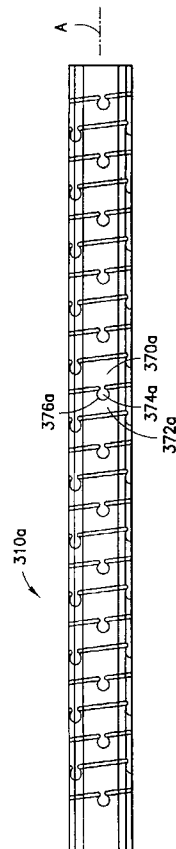
【図 26】



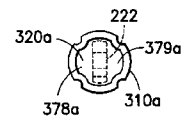
【図 27】



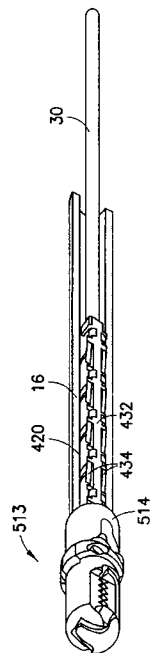
【図 28】



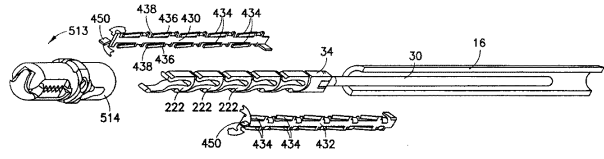
【図 29】



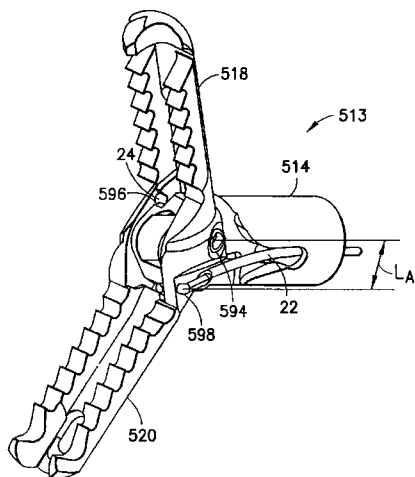
【図 30】



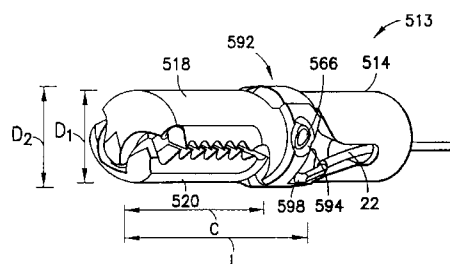
【図 31】



【図 32】



【図 33】



フロントページの続き

(72)発明者 ホセ・ルイス・フランセス

アメリカ合衆国、 3 3 1 6 6 フロリダ州、マイアミ・スプリングス、プロパー・アベニュー 1
1 6 1

審査官 中島 成

(56)参考文献 米国特許出願公開第 2 0 0 2 / 0 1 9 8 5 3 8 (U S , A 1)

(58)調査した分野(Int.Cl. , D B 名)

A 6 1 B 1 7 / 1 0

A 6 1 B 1 7 / 1 2

专利名称(译)	手术器械，手术夹应用器和夹具应用器具		
公开(公告)号	JP4522732B2	公开(公告)日	2010-08-11
申请号	JP2004087446	申请日	2004-03-24
[标]申请(专利权)人(译)	伊西康内外科公司		
申请(专利权)人(译)	爱惜康完 - Sajeryi公司		
当前申请(专利权)人(译)	爱惜康完 - Sajeryi公司		
[标]发明人	ユルゲンエイコルテンバッハ ホセリスフランセス		
发明人	ユルゲン・エイ・コルテンバッハ ホセ・ルイス・フランセス		
IPC分类号	A61B17/10 A61B17/12 A61B1/00 A61B17/122 A61B17/128 A61B17/28 A61B17/32		
CPC分类号	A61B17/122 A61B17/128 A61B17/1285 A61B2017/2905 A61B2017/2946 A61B2017/320064		
FI分类号	A61B17/10 A61B17/12.320 A61B1/00.334.D A61B1/018.515 A61B17/128 A61B17/28 A61B17/28.310		
F-TERM分类号	4C060/CC02 4C060/CC18 4C060/CC23 4C060/DD02 4C060/DD13 4C060/DD16 4C060/DD23 4C060/GG24 4C060/MM24 4C060/MM26 4C061/GG15 4C061/JJ06 4C160/CC02 4C160/CC07 4C160/CC18 4C160/DD02 4C160/DD16 4C160/DD26 4C160/GG24 4C160/MM43 4C160/NN03 4C160/NN04 4C160/NN09 4C160/NN13 4C160/NN15 4C161/GG15 4C161/JJ06		
审查员(译)	纳鲁中岛		
优先权	10/396961 2003-03-25 US		
其他公开文献	JP2004290675A		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

要解决的问题：提供一种软内窥镜仪器，可以施加更大的拉力。
 ŽSOLUTION：该器械具有近端手柄组件40，远端执行器组件13，设置在手柄组件和末端执行器组件之间的第一长尺寸和软管状构件12，延伸穿过第一手柄组件的前向可移动元件30管状构件，其近端部分和远端部分连接到手柄组件并且与手柄组件一起在纵向方向上相对于第一管状构件和棘轮元件250和256移动，棘轮元件250和256设置在远端执行器组件附近在手柄组件的远侧，它与前部可移动元件相互作用，以限制前部可移动元件的运动。 Ž

