

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 公表特許公報 (A)

(11) 特許出願公表番号

特表2016-507333

(P2016-507333A)

(43) 公表日 平成28年3月10日 (2016.3.10)

(51) Int. Cl.	F 1	テーマコード (参考)
<b>A 6 1 B 17/00</b> (2006.01)	A 6 1 B 17/00 3 2 0	4 C 1 6 0
<b>A 6 1 B 17/11</b> (2006.01)	A 6 1 B 17/11	4 C 1 6 7
<b>A 6 1 F 2/86</b> (2013.01)	A 6 1 F 2/86	

審査請求 未請求 予備審査請求 未請求 (全 70 頁)

(21) 出願番号	特願2015-559009 (P2015-559009)	(71) 出願人	510093576
(86) (22) 出願日	平成26年2月21日 (2014.2.21)		エクスルメナ, インコーポレイテッド
(85) 翻訳文提出日	平成27年9月25日 (2015.9.25)		アメリカ合衆国 カリフォルニア 940
(86) 国際出願番号	PCT/US2014/017768		43, マウンテン ビュー, ラベンデ
(87) 国際公開番号	W02014/130850		ール ドライブ 453, スイート エ
(87) 国際公開日	平成26年8月28日 (2014.8.28)		イチ
(31) 優先権主張番号	61/767,577	(74) 代理人	100105957
(32) 優先日	平成25年2月21日 (2013.2.21)		弁理士 恩田 誠
(33) 優先権主張国	米国 (US)	(74) 代理人	100068755
			弁理士 恩田 博宣
		(74) 代理人	100142907
			弁理士 本田 淳

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 吻合を形成するためのデバイス及び方法

## (57) 【要約】

胃腸 (GI) 管の部分間に吻合ステントを留置するためのデバイス及び方法が開示される。吻合ステントは、傷つけることなく組織壁に係合し、かつ流体、部分消化された食物、及び食物の流れを可能にするように構成される。ステントは、内視鏡カテーテルデバイス、腹腔鏡用具、並びに内視鏡用具及び腹腔鏡用具両方の組み合わせを使用して留置されうる。吻合の例には、胃と、空腸のような腸管の一部分との間の吻合が挙げられる。吻合は、腸管の2つの閉端部、例えば結腸切除手技の際に形成された結腸の2つの閉端部の間に形成されることも可能である。吻合は、胃バイパス手技の際に形成された底部嚢と空腸との間に形成されることも可能である。腹腔鏡の導入地点を通して除去される拘束具を備えた自己拡張型ステントに対する径方向の拘束を選択的に除去することによりステントを留置するための腹腔鏡用具が開示される。

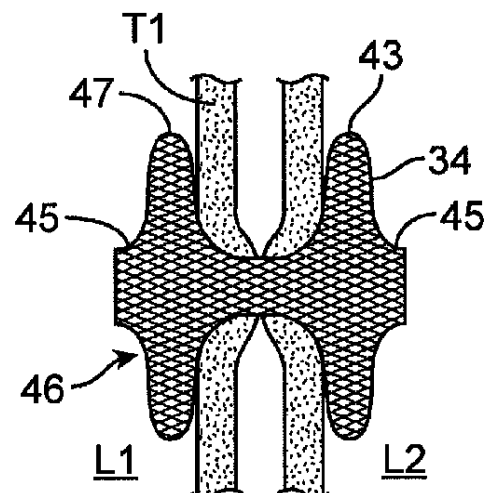


FIG. 4C

**【特許請求の範囲】****【請求項 1】**

ステントであって、

拘束された形態を有する製織フィラメント編組物で形成されたステント本体を含んでなり、ステント本体は、拡張されて基端側フランジをなした前記本体の基端、拡張されて先端側フランジをなした前記本体の先端、及び基端側フランジと先端側フランジとの間の円筒形領域を備えた拡張形態を有し、少なくともステントの円筒形領域にはカバーが付されており、

カバー付きの円筒形領域は、流体、消化された食物、及び部分消化された食物が通り抜けて流れるのを可能にするように構成された、通行可能な内部通路を有し、

基端側フランジ及び先端側フランジは、流体、消化された食物、及び部分消化された食物が通り抜けて流れるのを可能にするように構成され、

基端側フランジ及び先端側フランジは、基端側フランジと先端側フランジとの間の身体組織に傷つけることなく係合するように構成され、基端側及び先端側フランジは各々約 2 . 9 4 N より大きい引抜力を有し、

ステントは、拡張形態からカテーテルデバイスによって回収可能であるように構成されている、ステント。

**【請求項 2】**

食物が基端側フランジの内部エリアに詰まるのを阻止するように構成された基端側フランジプラグ、及び食物が先端側フランジの内部エリアに詰まるのを阻止するように構成された先端側フランジプラグをさらに含んでなる、請求項 1 に記載のステント。

**【請求項 3】**

基端側フランジプラグの内径及び先端側フランジプラグの内径は円筒形領域の内径とほぼ同じである、請求項 2 に記載のステント。

**【請求項 4】**

基端側フランジ及び先端側フランジは各々 5 個以上の変曲点を含んでなる、請求項 1 に記載のステント。

**【請求項 5】**

基端側フランジ及び先端側フランジは各々 6 個以上の変曲点を備えている、請求項 4 に記載のステント。

**【請求項 6】**

基端側フランジはステントの通行可能な内部通路に向かって巻いている巻き込み型の壁を備え、先端側フランジはステントの通行可能な内部通路に向かって巻いている巻き込み型の壁を備えている、請求項 1 に記載のステント。

**【請求項 7】**

基端側フランジはカバー付きの円筒形領域の外側に向かって巻いている巻き込み型の壁を備え、先端側フランジはカバー付きの円筒形領域の外側に向かって巻いている巻き込み型の壁を備えている、請求項 1 に記載のステント。

**【請求項 8】**

基端側フランジは二重壁のフランジを備え、先端側フランジは二重壁のフランジを備えている、請求項 2 に記載のステント。

**【請求項 9】**

基端側フランジはカバー付きの円筒形領域を覆うように屈曲するように構成されており、先端側フランジはカバー付きの円筒形領域を覆うように屈曲するように構成されている、請求項 1 に記載のステント。

**【請求項 10】**

基端側フランジは、傷つけることなく身体組織に係合するように構成された基端側フランジの基端に隣接する湾曲面をさらに含んでなり、先端側フランジは傷つけることなく身体組織に係合するように構成された先端側フランジの先端に隣接する湾曲面をさらに含んでなる、請求項 9 に記載のステント。

10

20

30

40

50

## 【請求項 1 1】

基端側フランジはカバー付きの円筒形領域の直径より大きな内径を有し、先端側フランジはカバー付きの円筒形領域の直径より大きな内径を有する、請求項 1 に記載のステント。

## 【請求項 1 2】

ステント本体全体にカバーが付されている、請求項 1 に記載のステント。

## 【請求項 1 3】

ステントは自己拡張型ステントである、請求項 1 に記載のステント。

## 【請求項 1 4】

自己拡張型の吻合ステントであって、

10

非拡張形態及び拡張形態を有する可撓性の本体を含んでなり、拡張形態は、拡張されて基端側フランジをなした前記本体の基端部、拡張されて先端側フランジをなした前記本体の先端部、及び基端側フランジと先端側フランジとの間の円筒形領域を備え、少なくとも円筒形領域にはカバーが付されており、

カバー付きの円筒形領域は、流体、消化された食物、及び部分消化された食物が通り抜けて流れるのを可能にするように構成された、通行可能な内部通路を有し、

基端側及び先端側フランジはそれぞれ、流体、消化された食物、及び部分消化された食物が通り抜けて流れるのを可能にするように円筒形領域の内部通路から離れるように突出しており、

ステントは、吻合の形成後に患者の体内で拡張形態から回収可能であるように構成されている、ステント。

20

## 【請求項 1 5】

基端側フランジ及び先端側フランジは傷つけることなく身体組織に係合するように構成されており、基端側フランジ及び先端側フランジは各々約 2 . 9 4 N より大きい引抜力を有している、請求項 1 4 に記載のステント。

## 【請求項 1 6】

基端側フランジ及び先端側フランジはそれぞれ 5 個以上の変曲点を含んでなる、請求項 1 4 に記載のステント。

## 【請求項 1 7】

基端側フランジ及び先端側フランジはそれぞれ 6 個以上の変曲点を備えている、請求項 1 6 に記載のステント。

30

## 【請求項 1 8】

基端側フランジはカバー付きの円筒形領域の外側に向かって巻いている巻き込み型の壁を備え、先端側フランジはカバー付きの円筒形領域の外側に向かって巻いている巻き込み型の壁を備えている、請求項 1 4 に記載のステント。

## 【請求項 1 9】

基端側フランジはカバー付きの円筒形領域を覆うように屈曲するように構成され、基端側フランジはカバー付きの円筒形領域を覆うように屈曲するように構成されている、請求項 1 4 に記載のステント。

## 【請求項 2 0】

基端側フランジは、傷つけることなく身体組織に係合するように構成された基端側フランジの基端に隣接する湾曲面をさらに含んでなり、先端側フランジは、傷つけることなく身体組織に係合するように構成された先端側フランジの先端に隣接する湾曲面をさらに含んでなる、請求項 1 9 に記載のステント。

40

## 【請求項 2 1】

腹腔鏡下での使用のために構成された医療用具であって、

ハンドル、

ハンドルに係合したシャフト、

自己拡張型ステント、及び

自己拡張型ステントを拘束された状態に保持するように構成されたステント保持具を含

50

んでなり、

ステント保持具は、自己拡張型ステントを拘束する材料であって、拘束された状態にステントを保持するように構成され、ステントが拡張するのを可能にするべく解けるように構成され、かつステントの留置後に除去可能であるように構成された材料を備えている、医療用具。

【請求項 2 2】

シャフトに対するステント保持具の配向を、シャフトによって規定された軸平面に沿った第 1 の配向から、シャフトによって規定された軸平面への第 2 の配向へと変化させるように構成された関節要素をさらに含んでなる、請求項 2 1 に記載の医療用具。

【請求項 2 3】

ステント保持具はステントの第 1 端及びステントの第 2 端を選択的に解放するように構成されている、請求項 2 1 に記載の医療用具。

【請求項 2 4】

可撓性材料を解くことによりステントの第 1 端を制御可能に解放するように構成された第 1 のプルワイヤアセンブリ、及び可撓性材料を解くことによりステントの第 2 端を拘束している材料を制御可能に解放するように構成された第 2 のプルワイヤアセンブリをさらに含んでなる、請求項 2 1 に記載の医療用具。

【請求項 2 5】

ステント保持具及び自己拡張型ステントは着脱可能なカートリッジアセンブリの一部である、請求項 2 1 に記載の医療用具。

【請求項 2 6】

身体組織を貫通するように構成された、先鋭化した先端部位をさらに含んでなる、請求項 2 1 に記載の医療用具。

【請求項 2 7】

吻合を形成する方法であって、前記方法は、  
内視鏡とステントを担持するカテーテルデバイスとを用いて患者の胃に内視鏡下で到達することと、

胃の壁に切開部を作ることと、

胃の壁の切開部を通じて内視鏡及びカテーテルデバイスを前進させることと、

腸管内の標的位置に隣接する腹腔内の位置へと内視鏡を前進させることと、

腸管の壁を通してカテーテルデバイスを前進させることと、

腸管内にステントの第 1 端を留置することと、

胃と腸管との間に経路を形成するために胃の中にステントの第 2 端を留置すること、を含む、方法。

【請求項 2 8】

腸管内の標的位置は空腸又は回腸である、請求項 2 7 に記載の方法。

【請求項 2 9】

腸管内の標的位置は十二指腸である、請求項 2 7 に記載の方法。

【請求項 3 0】

胃は胃バイパス手技の際に形成された底部嚢である、請求項 2 8 に記載の方法。

【請求項 3 1】

請求項 3 0 に記載の方法は、カテーテルデバイスとともに内視鏡下で G I 管に到達する前に、胃バイパス手技の一部として底部嚢を形成することをさらに含んでなる、方法。

【請求項 3 2】

請求項 3 0 に記載の方法は、ステントの第 1 端を留置した後に、カテーテルデバイス及びステントの第 1 端を基端側へ引き寄せてステントの第 1 端を腸管の壁に係合させ、腸管を移動させて底部嚢の壁と並置せしめることをさらに含んでなる、方法。

【請求項 3 3】

ステントは、第 1 端に第 1 の二重壁フランジ構造及び第 2 端に第 2 の二重壁フランジ構造を備えている自己拡張型ステントである、請求項 2 7 に記載の方法。

10

20

30

40

50

## 【請求項 3 4】

回腸又は空腸の壁を貫通することは、  
カテーテルデバイスのチップに隣接したエネルギーが付与される部分を活性化することと、

空腸又は回腸の壁をエネルギーが付与されたチップと接触させることと、

空腸又は回腸の壁を通してエネルギーが付与されたチップを前進せしめることをさらに含んでなる、請求項 2 8 に記載の方法。

## 【請求項 3 5】

ステントを留置することは、ステントを拘束しているシースを抜去することとステントを自己拡張せしめることとを含む、請求項 2 7 に記載の方法。

10

## 【請求項 3 6】

請求項 2 8 に記載の方法は、空腸又は回腸の中にステントの第 1 端を留置した後に、

空腸又は回腸の中にステントの第 1 端を留置した後のシースの抜去を休止することと、  
空腸又は回腸内部の第 1 端の留置を確認することと、をさらに含んでなる、方法。

## 【請求項 3 7】

請求項 3 6 に記載の方法は、空腸又は回腸内部のステントの第 1 端の留置を確認した後に、胃の内部にステントの第 2 端を留置するためにシースの抜去を再開することをさらに含んでなる、方法。

## 【請求項 3 8】

請求項 2 7 に記載の方法は、吻合の形成後にステントを除去することをさらに含んでなる、方法。

20

## 【請求項 3 9】

請求項 3 0 に記載の方法は、ステントを担持しているカテーテルデバイスとともに患者の底部嚢に内視鏡で到達する前に、腹腔鏡で腹膜腔に到達することと、腹膜腔内に腹腔鏡用の環境を作出することと、腹膜腔に手動器具を導入することと、をさらに含んでなる、方法。

## 【請求項 4 0】

請求項 3 9 に記載の方法は、手動器具を使用して腹膜腔の中へカテーテルデバイスのチップを誘導することと、手動器具を使用して腹膜腔を通して空腸の外側の標的位置へカテーテルデバイスのチップを誘導することと、をさらに含んでなる、方法。

30

## 【請求項 4 1】

請求項 3 9 に記載の方法は、空腸壁を貫通する前に腹膜腔内の第 2 の手動器具を用いて空腸を空腸内の標的位置に隣接して保持することをさらに含んでなる、方法。

## 【請求項 4 2】

請求項 3 9 に記載の方法は、腹腔鏡の誘導を使用して、底部嚢、カテーテルデバイスのチップ、及び空腸内の標的位置を腹膜から視覚化することをさらに含んでなる、方法。

## 【請求項 4 3】

請求項 3 0 に記載の方法は、底部嚢を形成した後に、空腸又は回腸の標的位置に隣接した空腸又は回腸の一部分に底部嚢の一部分を縫合することをさらに含んでなる、方法。

## 【請求項 4 4】

腸管の壁を通してカテーテルデバイスを前進させることは、  
内視鏡のポートから把持デバイスを前進させることと、  
把持デバイスを用いて標的位置に隣接した腸管を把持することと、  
把持デバイスで腸管を把持しながら腸管の壁を通してカテーテルデバイスを前進させることと、をさらに含んでなる、請求項 2 8 に記載の方法。

40

## 【請求項 4 5】

吻合を形成するための方法において、前記方法は、

ステントを担持しているカテーテルデバイスとともに患者の胃に内視鏡下で到達することと、

超音波誘導下で視認可能な位置マーカーを腸管内の標的位置へ送達することと、

50

腸管内の標的位置の位置マーカーについてステントを担持しているカテーテルデバイスに対する位置を超音波により特定することと、

カテーテルデバイスを前進させて胃壁及び腸管壁を貫通することと、

腸管内にステントの第1端を留置することと、

胃と腸管との間に経路を形成するために胃内にステントの第2端を留置すること、を含んでなる、方法。

【請求項46】

腸管内の標的位置は空腸又は回腸である、請求項45に記載の方法。

【請求項47】

吻合を形成するための方法において、前記該方法は、

胃バイパス手技の際に形成された底部嚢と腸管との間の通路内にステントを留置することを含んでなる、方法。

10

【請求項48】

請求項47に記載の方法は、

胃バイパス手技の際に底部嚢を形成することと、

底部嚢を腸管に接続して底部嚢と腸管との間に通路を形成することと、

をさらに含んでなる、方法。

【請求項49】

請求項47に記載の方法は、吻合の形成後にステントを除去することをさらに含んでなる、方法。

20

【請求項50】

ステントの留置することは、

ステントの第1端を腸管内部に留置することと、

ステントの第2端を底部嚢内に留置することと、

をさらに含んでなる、請求項47に記載の方法。

【請求項51】

吻合を形成するための方法において、前記方法は、

第1端及び第2端を有するステントを含んでなる腹腔鏡デバイスを用いて患者の腹膜腔に到達することと、

腹腔鏡デバイスを用いて底部嚢の壁を貫通することと、

底部嚢内にステントの第1端を留置することと、

腹腔鏡デバイスを用いて空腸の壁を貫通することと、

空腸内にステントの第2端を留置して底部嚢と空腸との間に経路を形成することと、を含んでなる方法。

30

【請求項52】

請求項51に記載の方法は、腹腔鏡デバイスを用いて患者の腹膜腔に到達する前に胃バイパス手技の一部として底部嚢を形成することをさらに含んでなる、方法。

【請求項53】

請求項51に記載の方法は、ステントの第1端を留置した後に、ステントの第1端の第1のフランジを底部嚢の壁に係合せしめるために腹腔鏡デバイス上の牽引部を引くことをさらに含んでなる、方法。

40

【請求項54】

ステントは、第1端の第1の二重壁フランジ構造物及び第2端の第2の二重壁フランジ構造物を備えた自己拡張型ステントである、請求項51に記載の方法。

【請求項55】

ステントを留置することは、ステントから拘束を除去することと、ステントが自己拡張するのを可能にすることと、を含んでなる、請求項51に記載の方法。

【請求項56】

拘束を除去することはシースを抜去することを含んでなる、請求項55に記載の方法。

【請求項57】

50

拘束を除去することはステントを拘束している材料を除去することを含んでなる、請求項 55 に記載の方法。

【請求項 58】

請求項 51 に記載の方法は、吻合の形成後にステントを内視鏡下で除去することをさらに含んでなる、方法。

【請求項 59】

請求項 51 に記載の方法は、腹膜腔に到達した後及び底部囊の壁を貫通する前に、ステントを保持しているステント保持具の、腹腔鏡デバイスのシャフトに対する配向を、シャフトによって規定された軸平面に沿った第 1 の配向から第 2 の配向へと、シャフトによって規定された軸平面に対して回転させることをさらに含んでなる、方法。

10

【請求項 60】

患者の消化管内に吻合を形成するための方法であって、前記方法は、  
吻合デバイスを担持する腹腔鏡デバイスを用いて患者の腹膜腔に到達することと、  
腹膜腔において外科用デバイスを用いて腸管の第 1 の閉端部に隣接した第 1 の腸管壁を貫通することと、

吻合デバイスの第 1 端を第 1 の腸管壁の貫通部に配置することと、

吻合デバイスの第 1 端を第 1 の腸管壁の貫通部に隣接した腸管の第 1 の内部空間に留置することと、

腹膜腔において外科用デバイスを用いて腸管の第 2 の閉端部に隣接した第 2 の腸管壁を貫通することと、

20

吻合デバイスの第 2 端を第 2 の腸管壁の貫通部に配置することと、

吻合デバイスの第 2 端を第 2 の腸管壁の貫通部に隣接した腸管の第 2 の内部空間に留置することにより腸管の第 1 の内部空間と腸管の第 2 の内部空間との間に経路を形成することと、を含んでなる、方法。

【請求項 61】

腸管の第 1 の閉端部は結腸の第 1 の閉止部分であり、腸管の第 2 の閉端部は結腸の第 2 の閉止部分である、請求項 60 に記載の方法。

【請求項 62】

吻合デバイスはステントである、請求項 60 に記載の方法。

【請求項 63】

30

ステントの第 1 端を留置することは、

ステントの第 1 端を腸管の第 1 の内部空間内に留置した後に、ステントの第 1 端を第 1 の腸管壁に係合し、かつ第 1 の腸管壁を第 2 の腸管壁の貫通部の近くに移動させるために、ステントの二重壁フランジ構造物上の牽引部を引くことをさらに含んでなる、請求項 60 に記載の方法。

【請求項 64】

吻合デバイスは 2 つの別個の部品を備え、第 1 端は第 1 の組織係合構造物及び第 1 の電磁結合構造物を含んでなる第 1 の部品を備え、第 2 端は第 2 の組織係合構造物及び第 2 の電磁結合構造物を含んでなる第 2 の部品を備えている、請求項 60 に記載の方法。

【請求項 65】

40

請求項 64 に記載の方法は、第 1 の電磁結合構造物を第 2 の電磁結合構造物に磁氣的に接続することをさらに含んでなる、方法。

【請求項 66】

請求項 60 に記載の方法は、吻合の形成後に内視鏡下で吻合デバイスを除去することをさらに含んでなる、方法。

【請求項 67】

患者の消化管に吻合を形成するための方法において、前記方法は、

ステントを担持しているカテーテルデバイスを用いて腸管の第 1 の部分に到達することと、

カテーテルデバイスを用いて腸管の第 1 の閉端部に隣接した腸管の第 1 の部分の壁を貫

50

通することと、

カテーテルデバイスを用いて腸管の第２の閉端部に隣接した腸管の第２の部分の壁を貫通することと、

ステントの第１端を、腸管の第２の部分の壁に係合するように留置することと、

ステントの第２端を、腸管の第１の部分の壁に係合するように留置することによって、腸管の第１の部分と腸管の第２の部分との間に経路を形成することと、を含んでなる、方法。

【請求項 ６ ８】

腸管の第１の部分は結腸の第１の部分であり、腸管の第２の部分は結腸の第２の部分である、請求項 ６ ７に記載の方法。

10

【請求項 ６ ９】

カテーテルデバイスを用いて腸管の第１の部分へ到達することは、カテーテルデバイスを用いて腹腔腔に到達することと、腸管の第１の部分に貫通部を形成することと、腸管の第１の部分の内部空間内へカテーテルを前進させることと、をさらに含んでなる、請求項 ６ ７に記載の方法。

【請求項 ７ ０】

ステントの第１端は二重壁フランジ構造物を有し、かつステントの第２端は二重壁フランジ構造物を有し、前記方法は、ステントの第１端を腸管の第２の部分の壁に係合するためにステントの第１端の二重壁フランジ構造物上の牽引部を引き寄せることをさらに含んでなり、かつ腸管の第２の部分を腸管の第１の部分の壁との並置状態で引き寄せる、請求項 ６ ７に記載の方法。

20

【請求項 ７ １】

腸管の第１の部分の壁を貫通すること及び腸管の第２の部分の壁を貫通することは、カテーテルデバイスのチップに電気エネルギーを付与することと、腸管の第１の部分の壁及び腸管の第２の部分の壁を、電気エネルギーを付与されたチップと接触させることと、を含む、請求項 ６ ７に記載の方法。

【請求項 ７ ２】

請求項 ６ ７に記載の方法は、腸管の第２の部分の壁を貫通する前に、カテーテルデバイスを誘導するために腹腔鏡器具を使用することをさらに含んでなる、方法。

30

【請求項 ７ ３】

請求項 ６ ７に記載の方法は、吻合の形成後に吻合デバイスを除去することをさらに含んでなる、方法。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【０ ０ ０ １】

本開示は、概して医学的方法及び医療装置に関する。より具体的には、本開示は、身体の組織及び器官の間に吻合を形成するための方法及び装置に関する。

【背景技術】

【０ ０ ０ ２】

本開示は、概して医学的方法及び医療装置に関する。より具体的には、本開示は、吻合を形成するための方法及び装置に関する。

40

いくつかの医療手技は隣接した体腔間の吻合の形成を必要とする。例えば、いくつかの手技は、第１の器官又は構造物、例えば食道、胃、十二指腸、小腸、大腸、又は腹腔腔を通して胃腸（ＧＩ）管に進入すること、並びに、アンカー又はステントを、隣接した器官及び管腔構造物又は組織構造物、例えばＧＩ管、胆管、膵管、胆嚢、膵臓、嚢胞、偽嚢胞、膿瘍などの隣接した部分に送達することによって実施されうる。そのような方法及び装置は、膀胱及び尿管のような尿路、気管及び気管支のような肺系の管、並びに胆管及び胆嚢のような胆道の部分どうしの間の行き来（アクセス）にも、また同様に脈管への適用にも使用可能である。

【０ ０ ０ ３】

50



ステントは、閉じた体内の管を到達手段（アクセス）、ドレナージ又はその他の目的で開口するのを容易にするために一般的に使用される。組織アンカーは隣接した組織又は器官を固定するために使用される。中央ルーメンを備えた管腔間組織アンカーは、隣接した管路、器官又は管腔の間の流体連通を容易にするために使用される。多くの場合、組織アンカー又はステントの正確な配置は、特に該組織アンカー又はステントが基端及び先端のうち少なくともいずれかに明確な固着要素を有し、かつそのデバイスが隣接した管腔を固定するために使用される場合には、必須である。

#### 【 0 0 0 4 】

隣接した体管腔、器官、又はその他の構造物の間にステント又はその他の組織アンカーを留置する場合、典型的には、到達路が確保された第 1 の体管腔の壁と、手技の標的である第 2 の体管腔の壁との両方を貫通することが必要である。最初にそのような到達用の貫通部を形成する場合、到達側の体管腔及び標的側の体管腔のいずれか又は両方から周囲の空間へ、例えば、限定するものではないが腹膜腔への、漏出という重大なリスクがある。いくつかの手技、例えば減量的（b a r i a t r i c）、経胃的、又は経十二指腸的な胆管への到達を伴う手技などにおいて、周囲の組織及び体腔の中への体液の損失は患者に多大なリスクを与える可能性がある。リスクは、最初に到達するために通常は針を用いて管腔壁を貫通するだけでなく、続いて当初の貫通部を拡大又は拡張することが必要な場合に、悪化する可能性がある。

#### 【 0 0 0 5 】

胃バイパス手術は、近年は腹腔鏡手術と共により一般的になってきている。胃バイパス手術の 1 つの種類はルーワイ（R N Y）胃バイパス手術である。減量バイパス術では、外科的吻合部位からの流体漏出は医師の間の関心事である。ルーワイ胃バイパス術のような手術を用いると、医師は、2 つのそのような吻合、すなわち 1 つは胃底部嚢において空腸への、また 1 つは回腸において十二指腸への吻合、を外科的に作出及び添着することを要求される。図 1 A ~ 1 C は R N Y 手術の例を示している。この手術は、切込線 4 において胃 / 底部嚢 5 を作出するために胃 1 の一部分を切開することを伴う。胃に作出された穴はステープル 7 で封止される。腸管は十二指腸 2 と空腸 3 との間で切込線 4 において切開される。その結果、食物は胃の封止部分 6 を迂回することになる。次いで、胃嚢又は底部嚢 5 は空腸 3 に接続される。十二指腸 2 はその後回腸 / 空腸 4 に取り付けられて、胃嚢と空腸との間の吻合 8 の下流に吻合 9 が形成される。R N Y 手術の後、食物は食道を流れ降りて胃嚢の中に入る。胃嚢は患者の以前の胃よりも容積が小さい。食物は胃のかつての容積を迂回する。請求項 2 8 に記載の方法において、は、患者の胃の迂回された部分において食物と混じる代わりに、空腸において食物に遭遇する。図 1 C は、胆嚢 1 0 a から胆嚢管及び総肝管を通して十二指腸 2 に流れ込む消化液を示している。図 1 C はさらに、膵臓 1 0 b から膵管を通して十二指腸 2 に流れ込む消化液も示している。

#### 【 0 0 0 6 】

R N Y 手術は、新しい胃（胃嚢）が小さく患者のかつての胃と同じ体積の食物を受け入れることができないので、有効であると考えられる。患者が食べすぎた場合は嘔吐することになる。新しい胃嚢を広げることは可能ではあるが、困難である。この手術は患者の飽食反応 / パターンを変化させうるとも理論付けられる。例えば、空腸内の食物及び消化液の存在が、その患者が満腹であるという信号を身体に送ることができるのではないかと、いう可能性がある。R N Y 手術はさらに、消化液がもはや胃の中では食物と混じらずに胃嚢の下流で空腸内において混じるので、食物が消化液とともにある保持時間を短縮する。食物と消化液との間の保持時間の短縮は、カロリー及び栄養素の吸着（a d s o r p t i o n）に対する効果を有する可能性もある。

#### 【 0 0 0 7 】

十二指腸と空腸との間と同様に、胃嚢と空腸との間に緊密な吻合を形成することは重要である。患者の回復時間は、R N Y 手術については典型的には 5 日ほどである。漏出は、手術後に患者に重篤な合併症を引き起こす可能性がある。漏出は患者の約 2 0 % に生じる。吻合部位のいずれかに漏出がある場合、入院ははるかに長く、平均で約 2 5 日である。

現行の R N Y において、ステーブルは、典型的には迂回された胃領域の封止、胃底部嚢の作出、及び吻合の作出のために使用される。しかしながら、ステーブル処理プロセスは、腹腔鏡下の手技を使用すると長時間になる可能性があり、ステーブル処理で形成される吻合の直径は患者間及び医者間で様々である。

【 0 0 0 8 】

吻合部位における狭窄形成のような他の合併症が生じる可能性もある。狭窄は、吻合部位に厚い壁の形成を引き起こすことにより、通路の内直径を短くする可能性がある。直径が短くなると、吻合部位を通る食物の流れを制限する可能性がある。

【 0 0 0 9 】

結腸切除手術は腸管との吻合形成を伴う別の手術である。腸管の一区域を取り除くことが可能であり、腸管の切断端は図 2 A に示されるように吻合によって接続される。吻合は腸管の切断端を合わせてステーブル処理することにより作出可能である ( 図 2 A ~ 2 C ) 。エンドリニアコネクタが取り付けられて腸管の切断端を接続するために使用されることも可能である。典型的には、エンドリニアコネクタは短い直径を有し、吻合部を通る非流体物質の流れを制限する可能性がある。

10

【 発明の概要 】

【 発明が解決しようとする課題 】

【 0 0 1 0 】

漏出のリスクを最小限にしながら吻合を形成するための改善されたプロトコール及び到達用具を提供することが望ましい。吻合を形成するためのより迅速な方法も所望される。

20

【 課題を解決するための手段 】

【 0 0 1 1 】

本発明は、消化管内に吻合を形成するための改善されたステント、ステントを送達するための腹腔鏡及び内視鏡の用具、並びに本明細書中に記載されたステント及び用具を使用して吻合を形成する方法に関する。

【 0 0 1 2 】

本明細書中においてステントが開示される。いくつかの実施形態では、ステントは、拘束された形態を有する製織フィラメント編組物で形成されたステント本体を備え、該ステント本体は、拡張されて基端側フランジをなした該本体の基端、拡張されて先端側フランジをなした該本体の先端、及び基端側フランジと先端側フランジとの間の円筒形領域を備えた拡張形態を有する。少なくともステントの円筒形領域にはカバーが付されている。カバー付きの円筒形領域は、流体、消化された食物、及び部分消化された食物が通り抜けて流れるのを可能にするように構成された、通行可能な内部通路を有する。基端側及び先端側のフランジは、流体、消化された食物、及び部分消化された食物が通り抜けて流れるのを可能にするように構成されている。基端側及び先端側のフランジは、基端側フランジと先端側フランジとの間の身体組織に傷つけることなく係合するように構成され、基端側及び先端側フランジは各々約 2 . 9 4 N より大きい引抜力を有している。ステントは、拡張形態からカテーテルデバイスによって回収可能であるようにも構成される。

30

【 0 0 1 3 】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントは、食物が基端側フランジの内部エリアに詰まるのを阻止するように構成された基端側フランジプラグ、及び食物が先端側フランジの内部エリアに詰まるのを阻止するように構成された先端側フランジプラグを備えることができる。本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントは基端側フランジプラグの内径を備え、かつ先端側フランジプラグの内径は円筒形領域の内径とほぼ同じである。本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントは、二重壁のフランジを含む基端側フランジ及び二重壁のフランジを含む先端側フランジを有している。

40

【 0 0 1 4 】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントは、各々 5 個以上の変曲点を含んでなる基端側フランジ及び先端側フランジを有している。本明細書中に

50

開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントは、各々6個以上の変曲点を含んでなる基端側フランジ及び先端側フランジを有している。

【0015】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントは、ステントの通行可能な内部通路に向かって巻いている巻き込み型の壁(curled wall)を備えた基端側フランジ、及びステントの通行可能な内部通路に向かって巻いている巻き込み型の壁を備えた先端側フランジを有する。

【0016】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントは、カバー付きの円筒形領域の外側に向かって巻いている巻き込み型の壁を備えた基端側フランジ、及びカバー付きの円筒形領域の外側に向かって巻いている巻き込み型の壁を備えた先端側フランジを有する。

10

【0017】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントは、カバー付きの円筒形領域を覆うように屈曲するように構成された基端側フランジを備え、かつ先端側フランジはカバー付きの円筒形領域を覆うように屈曲するように構成されている。本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントは、傷つけることなく身体組織に係合するように構成された基端側フランジの基端に隣接する湾曲面をさらに含んでなる基端側フランジ、及び傷つけることなく身体組織に係合するように構成された先端側フランジの先端に隣接する湾曲面をさらに含んでなる先端側フランジを備えている。

20

【0018】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントは、カバー付きの円筒形領域の直径より大きな内径を備えた基端側フランジ、及びカバー付きの円筒形領域の直径より大きな内径を備えた先端側フランジを有する。

【0019】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステント本体全体にカバーが付されている。

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントは自己拡張型ステントである。

【0020】

30

自己拡張型の吻合ステントが本明細書中に開示される。本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、自己拡張型ステントは、非拡張形態及び拡張形態を有する可撓性の本体を備え、拡張形態は、拡張されて基端側フランジをなした該本体の基端部、拡張されて先端側フランジをなした該本体の先端部、及び基端側フランジと先端側フランジとの間の円筒形領域を備えている。少なくとも円筒形領域にはカバーが付されている。カバー付きの円筒形領域は、流体、消化された食物、及び部分消化された食物が通り抜けて流れるのを可能にするように構成された、通行可能な内部通路を有する。基端側及び先端側フランジはそれぞれ、流体、消化された食物、及び部分消化された食物が通り抜けて流れるのを可能にするように円筒形領域の内部通路から離れるように突出している。ステントはさらに、吻合の形成後に患者の体内で拡張形態から回収可能であるようにも構成される。

40

【0021】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、基端側及び先端側のフランジは傷つけることなく身体組織に係合するように構成されており、基端側フランジ及び先端側フランジは各々約2.94Nより大きい引抜力を有している。

【0022】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、基端側フランジ及び先端側フランジはそれぞれ5個以上の変曲点を含んでなる。本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、基端側フランジ及び先端側フランジはそれぞれ6個以上の変曲点を備えている。

50

## 【 0 0 2 3 】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、基端側フランジはカバー付きの円筒形領域の外側に向かって巻いている巻き込み型の壁を備え、先端側フランジはカバー付きの円筒形領域の外側に向かって巻いている巻き込み型の壁を備えている。

## 【 0 0 2 4 】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、基端側フランジはカバー付きの円筒形領域を覆うように屈曲するように構成され、基端側フランジはカバー付きの円筒形領域を覆うように屈曲するように構成される。

## 【 0 0 2 5 】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、基端側フランジは、傷つけることなく身体組織に係合するように構成された基端側フランジの基端に隣接する湾曲面をさらに含んでなり、先端側フランジは、傷つけることなく身体組織に係合するように構成された先端側フランジの先端に隣接する湾曲面をさらに含んでなる。

10

## 【 0 0 2 6 】

腹腔鏡下での使用のために構成された医療用具が本明細書中に開示される。該医療用具は、ハンドル、ハンドルに係合したシャフト、自己拡張型ステント、及び自己拡張型ステントを拘束された状態に保持するように構成されたステント保持具を備えうる。ステント保持具は、自己拡張型ステントを拘束する材料であって、拘束された状態のステントを保持するように構成され、ステントが拡張するのを可能にするべく解ける ( o p e n ) ように構成され、かつステントの留置後に除去可能であるように構成された材料を備えている。

20

## 【 0 0 2 7 】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、医療用具は、シャフトに対するステント保持具の配向を、シャフトによって規定された軸平面に沿った第 1 の配向から、シャフトによって規定された軸平面への第 2 の配向へと変化させるように構成された、関節要素を備えることができる。

## 【 0 0 2 8 】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステント保持具はステントの第 1 端及びステントの第 2 端を選択的に解放するように構成される。

30

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、医療用具は、可撓性材料を解くこと ( o p e n i n g ) によりステントの第 1 端を制御可能に解放するように構成された第 1 のプルワイヤアセンブリ、及び可撓性材料を解くことによりステントの第 2 端を拘束している材料を制御可能に解放するように構成された第 2 のプルワイヤアセンブリを備えることが可能である。

## 【 0 0 2 9 】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステント保持具及び自己拡張型ステントは着脱可能なカートリッジアセンブリの一部である。

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、医療用具は、身体組織を貫通するように構成された、先鋭化した先端部位を備えることができる。

## 【 0 0 3 0 】

吻合を形成する方法が本明細書中に開示される。該方法は、内視鏡及びステントを担持するカテーテルデバイスを用いて患者の胃に内視鏡下で到達すること、胃の壁に切開部を作ること；胃の壁の切開部を通じて内視鏡及びカテーテルデバイスを前進させること、腸管内の標的位置に隣接する腹腔腔内の位置へと内視鏡を前進させること、腸管の壁を通してカテーテルデバイスを前進させること、腸管内にステントの第 1 端を留置すること、並びに、胃と腸管との間に経路を形成するために胃の中にステントの第 2 端を留置すること、を含みうる。

40

## 【 0 0 3 1 】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、腸管内の標的位置は空腸又は回腸である。

50

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、腸管内の標的位置は十二指腸である。

【0032】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、胃は胃バイパス手技の際に形成された底部嚢である。本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、方法は、カテーテルデバイスとともに内視鏡下でGI管に到達する前に、胃バイパス手技の一部として底部嚢を形成することを含む。本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、方法は、ステントの第1端を留置した後に、カテーテルデバイス及びステントの第1端を基端側へ引き寄せてステントの第1端を腸管の壁に係合させ、腸管を移動させて底部嚢の壁と並置せしめることを含む。

10

【0033】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントは、第1端に第1の二重壁フランジ構造及び第2端に第2の二重壁フランジ構造を備えている自己拡張型ステントである。

【0034】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、回腸又は空腸の壁の貫通は、カテーテルデバイスのチップに隣接したエネルギーが付与される(energized)部分を活性化すること、空腸又は回腸の壁をエネルギーが付与されたチップと接触させること、及び空腸又は回腸の壁を通してエネルギーが付与されたチップを前進せしめることをさらに含んでなる。

20

【0035】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントの留置は、ステントを拘束しているシースを抜去することとステントを自己拡張せしめることを含む。

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、空腸又は回腸の中にステントの第1端を留置した後、空腸又は回腸の中にステントの第1端を留置した後のシースの抜去を休止することと、空腸又は回腸内部の第1端の留置を確認することとをさらに含んでなる。本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、空腸又は回腸内部のステントの第1端の留置を確認した後に、胃の内部にステントの第2端を留置するためにシースの抜去を再開すること(continuing)。

30

【0036】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、該方法は吻合の形成後にステントを除去することをさらに含んでなる。

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントを担持しているカテーテルデバイスとともに患者の底部嚢に内視鏡で到達する前に、腹腔鏡で腹膜腔に到達すること；腹膜腔内に腹腔鏡用の環境を作出すること；及び腹膜腔に手動器具を導入することをさらに含んでなる。本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、方法は、手動器具を使用して腹膜腔の中へカテーテルデバイスのチップを誘導すること、及び、手動器具を使用して腹膜腔を通して空腸の外側の標的位置へカテーテルデバイスのチップを誘導することをさらに含んでなる。本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、方法は、空腸壁を貫通する前に腹膜腔内の第2の手動器具を用いて空腸を空腸内の標的位置に隣接して保持することをさらに含んでなる。本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、方法は、腹腔鏡の誘導を使用して、底部嚢、カテーテルデバイスのチップ、及び空腸内の標的位置を腹膜から視覚化することをさらに含んでなる。

40

【0037】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、底部嚢を形成した後に、空腸又は回腸の標的位置に隣接した空腸又は回腸の一部に底部嚢の一部を縫合することをさらに含んでなる。

【0038】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、腸管の壁を通してカテー

50

テルデバイスを前進させることは、内視鏡のポートから把持デバイスを前進させること、把持デバイスを用いて標的位置に隣接した腸管を把持すること、及び、把持デバイスで腸管を把持しながら腸管の壁を通してカテーテルデバイスを前進させることをさらに含んでなる。

【0039】

吻合を形成する方法が開示される。該方法は、ステントを担持しているカテーテルデバイスとともに患者の胃に内視鏡下で到達すること、超音波誘導下で視認可能な位置マーカを腸管内の標的位置へ送達すること、腸管内の標的位置の位置マーカについてステントを担持しているカテーテルデバイスに対する位置を超音波により特定すること、カテーテルデバイスを前進させて胃壁及び腸管壁を貫通すること、腸管内にステントの第1端を留置すること、並びに、胃と腸管との間に経路を形成するために胃内にステントの第2端を留置すること、を含みうる。いくつかの実施形態では、腸管内の標的位置は空腸又は回腸である。

10

【0040】

吻合を形成する方法が本明細書中に開示される。該方法は、胃バイパス手技の際に形成された底部嚢と腸管との間の通路内にステントを留置することを含みうる。

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、該方法は、胃バイパス手技の際に底部嚢を形成すること、及び底部嚢を腸管に接続して底部嚢と腸管との間に通路を形成することをさらに含んでなる。

20

【0041】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、該方法は、吻合の形成後にステントを除去することをさらに含んでなる。

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントの留置は、ステントの第1端を腸管内部に留置すること及びステントの第2端を底部嚢内に留置することをさらに含んでなる。

【0042】

吻合を形成する方法が本明細書中に開示される。該方法は、第1端及び第2端を有するステントを含んでなる腹腔鏡デバイスを用いて患者の腹腔に到達すること、腹腔鏡デバイスを用いて底部嚢の壁を貫通すること、底部嚢内にステントの第1端を留置すること、腹腔鏡デバイスを用いて空腸の壁を貫通すること、並びに、空腸内にステントの第2端を留置して底部嚢と空腸との間に経路を形成することを含む。

30

【0043】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、該方法は、腹腔鏡デバイスを用いて患者の腹腔に到達する前に胃バイパス手技の一部として底部嚢を形成することをさらに含んでなる。

【0044】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントの第1端を留置した後、ステントの第1端の第1のフランジを底部嚢の壁に係合せしめるために腹腔鏡デバイス上の牽引部 (traction) を引くこと。

40

【0045】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントは、第1端の第1の二重壁フランジ構造物及び第2端の第2の二重壁フランジ構造物を備えた自己拡張型ステントである。

【0046】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントの留置は、ステントから拘束を除去すること及びステントが自己拡張するのを可能にすることを含んでなる。本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、拘束の除去はシースを抜去することを含む。本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、拘束の除去はステントを拘束している材料を除去することを含む。

50

【0047】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、方法は、吻合の形成後にステントを内視鏡下で除去することをさらに含んでなる。

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、方法は、腹膜腔に到達した後及び底部囊の壁を貫通する前に、ステントを保持しているステント保持具の、腹腔鏡デバイスのシャフトに対する配向を、シャフトによって規定された軸平面に沿った第1の配向から第2の配向へと、シャフトによって規定された軸平面に対して回転させることをさらに含んでなる。

【0048】

患者の消化管内に吻合を形成する方法が本明細書中に開示される。該方法は、吻合デバイスを担持する腹腔鏡デバイスを用いて患者の腹膜腔に到達すること、腹膜腔において外科用デバイスを用いて腸管の第1の閉端部に隣接した第1の腸管壁を貫通すること、吻合デバイスの第1端を第1の腸管壁の貫通部に配置すること、吻合デバイスの第1端を第1の腸管壁の貫通部に隣接した腸管の第1の内部空間 ( i n t e r n a l   v o l u m e ) に留置すること、腹膜腔において外科用デバイスを用いて腸管の第2の閉端部に隣接した第2の腸管壁を貫通すること、吻合デバイスの第2端を第2の腸管壁の貫通部に配置すること；及び、吻合デバイスの第2端を第2の腸管壁の貫通部に隣接した腸管の第2の内部空間に留置することにより腸管の第1の内部空間と腸管の第2の内部空間との間に経路を形成することを含む。

【0049】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、腸管の第1の閉端部は結腸の第1の閉止部分であり、腸管の第2の閉端部は結腸の第2の閉止部分である。

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、吻合デバイスはステントである。本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントの第1端の留置は、ステントの第1端を腸管の第1の内部空間内に留置した後に、ステントの第1端を第1の腸管壁に係合し、かつ第1の腸管壁を第2の腸管壁の貫通部の近くに移動させるために、ステントの二重壁フランジ構造物上の牽引部を引くことをさらに含んでなる。

【0050】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、吻合デバイスは2つの別個の部品を備え、第1端は第1の組織係合構造物及び第1の電磁結合構造物を含んでなる第1の部品を備え、第2端は第2の組織係合構造物及び第2の電磁結合構造物を含んでなる第2の部品を備えている。本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、方法は、第1の電磁結合構造物を第2の電磁結合構造物に磁氣的に接続することをさらに含んでなる。

【0051】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、方法は、吻合の形成後に内視鏡下で吻合デバイスを除去することをさらに含んでなる。

患者の消化管に吻合を形成する方法が本明細書中に開示される。方法は、ステントを担持しているカテーテルデバイスを用いて腸管の第1の部分に到達すること、カテーテルデバイスを用いて腸管の第1の閉端部に隣接した腸管の第1の部分の壁を貫通すること、カテーテルデバイスを用いて腸管の第2の閉端部に隣接した腸管の第2の部分の壁を貫通すること、ステントの第1端を、腸管の第2の部分の壁に係合するように留置すること、及び、ステントの第2端を、腸管の第1の部分の壁に係合するように留置することによって、腸管の第1の部分と腸管の第2の部分との間に経路を形成することを含む。

【0052】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、腸管の第1の部分は結腸の第1の部分であり、腸管の第2の部分は結腸の第2の部分である。

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、カテーテルデバイスを用いた腸管の第1の部分への到達は、カテーテルデバイスを用いて腹膜腔に到達すること、腸管の第1の部分に貫通部を形成すること、及び腸管の第1の部分の内部空間内へカテーテルを前進させることをさらに含んでなる。

## 【 0 0 5 3 】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、ステントの第 1 端は二重壁フランジ構造物を有し、かつステントの第 2 端は二重壁フランジ構造物を有し、方法は、ステントの第 1 端を腸管の第 2 の部分の壁に係合するためにステントの第 1 端の二重壁フランジ構造物上の牽引部を引き寄せることをさらに含んでなり、かつ腸管の第 2 の部分を腸管の第 1 の部分の壁との並置状態で引き寄せる。

## 【 0 0 5 4 】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、腸管の第 1 の部分の壁の貫通及び腸管の第 2 の部分の壁の貫通は、カテーテルデバイスのチップに電気エネルギーを付与することと、腸管の第 1 の部分の壁及び腸管の第 2 の部分の壁を、電気エネルギーを付与されたチップと接触させることとを含む。

10

## 【 0 0 5 5 】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、方法は、腸管の第 2 の部分の壁を貫通する前に、カテーテルデバイスを誘導するために腹腔鏡器具を使用することをさらに含んでなる。

## 【 0 0 5 6 】

本明細書中に開示された実施形態のうち任意のものにおいて、方法は、吻合の形成後に吻合デバイスを除去することをさらに含んでなる。

## 【 図面の簡単な説明 】

## 【 0 0 5 7 】

20

【 図 1 A 】胃バイパス手術の図解例を示す図。

【 図 1 B 】胃バイパス手術の図解例を示す図。

【 図 1 C 】胃バイパス手術の図解例を示す図。

【 図 2 A 】結腸切除手術の図解例を示す図。

【 図 2 B 】結腸切除手術の図解例を示す図。

【 図 2 C 】結腸切除手術の図解例を示す図。

【 図 3 A 】いくつかの実施形態によるカテーテルデバイスを例証する図。

【 図 3 B 】いくつかの実施形態によるカテーテルデバイスを例証する図。

【 図 3 C 】いくつかの実施形態によるカテーテルデバイスを例証する図。

【 図 3 D 】いくつかの実施形態によるカテーテルデバイスを例証する図。

30

【 図 4 A 】いくつかの実施形態に従ってステントを留置するプロセスを例証する図。

【 図 4 B 】いくつかの実施形態に従ってステントを留置するプロセスを例証する図。

【 図 4 C 】いくつかの実施形態に従ってステントを留置するプロセスを例証する図。

【 図 5 A 】いくつかの実施形態によるステントを留置するための腹腔鏡手術デバイスを例証する図。

【 図 5 B 】いくつかの実施形態によるステントを留置するための腹腔鏡手術デバイスを例証する図。

【 図 5 C 】いくつかの実施形態によるステントを留置するための腹腔鏡手術デバイスを例証する図。

【 図 6 】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。

40

【 図 7 A 】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。

【 図 7 B 】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。

【 図 8 A 】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。

【 図 8 B 】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。

【 図 9 A 】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。

【 図 9 B 】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。

【 図 9 C 】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。

【 図 9 D 】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。

【 図 9 E 】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。

【 図 1 0 】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。

50



- 【図 1 1 A】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。
- 【図 1 1 B】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。
- 【図 1 1 C】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。
- 【図 1 1 D】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。
- 【図 1 2 A】いくつかの実施形態によるステントカートリッジデバイスの実施形態の様々な態様を例証する図。
- 【図 1 2 B】いくつかの実施形態によるステントカートリッジデバイスの実施形態の様々な態様を例証する図。
- 【図 1 2 C】いくつかの実施形態によるステントカートリッジデバイスの実施形態の様々な態様を例証する図。
- 【図 1 2 D】いくつかの実施形態によるステントカートリッジデバイスの実施形態の様々な態様を例証する図。
- 【図 1 2 E】いくつかの実施形態によるステントカートリッジデバイスの実施形態の様々な態様を例証する図。
- 【図 1 2 F】いくつかの実施形態によるステントカートリッジデバイスの実施形態の様々な態様を例証する図。
- 【図 1 3 A】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。
- 【図 1 3 B】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。
- 【図 1 3 C】いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証する図。
- 【図 1 4】いくつかの実施形態による光ファイバー照明システムを備えたデバイスの一部分を例証する図。
- 【図 1 5 A】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 5 B】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 5 C】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 5 D】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 5 E】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 5 F】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 5 G】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 6 A】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 6 B】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 6 C】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 6 D】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 6 E】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 6 F】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 6 G】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 6 H】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 6 I】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 6 J】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 7 A】いくつかの実施形態によるステントを例証する図。
- 【図 1 7 B】いくつかの実施形態によるステントを例証する図。
- 【図 1 7 C】いくつかの実施形態によるステントを例証する図。
- 【図 1 8 A】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 8 B】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 8 C】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 8 D】いくつかの実施形態によるステントの断面を例証する図。
- 【図 1 9 A】いくつかの実施形態による二部構造を備えたステントを例証する図。
- 【図 1 9 B】いくつかの実施形態に従って二部構造を有するステントを移植する方法を例証する図。
- 【図 1 9 C】いくつかの実施形態に従って二部構造を有するステントを移植する方法を例証する図。

10

20

30

40

50

【図 19 D】いくつかの実施形態に従って二部構造を有するステントを移植する方法を例証する図。

【図 20 A】いくつかの実施形態に従って胃と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 20 B】いくつかの実施形態に従って胃と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 20 C】いくつかの実施形態に従って胃と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 21 A】いくつかの実施形態に従い超音波誘導を使用して胃と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

10

【図 21 B】いくつかの実施形態に従い超音波誘導を使用して胃と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 21 C】いくつかの実施形態に従い超音波誘導を使用して胃と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 21 D】いくつかの実施形態に従い超音波誘導を使用して胃と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 22 A】いくつかの実施形態に従い内視鏡カテーテル及び腹腔鏡用具を使用して胃と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 22 B】いくつかの実施形態に従い内視鏡カテーテル及び腹腔鏡用具を使用して胃と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

20

【図 22 C】いくつかの実施形態に従い内視鏡カテーテル及び腹腔鏡用具を使用して胃と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 22 D】いくつかの実施形態に従い内視鏡カテーテル及び腹腔鏡用具を使用して胃と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 23 A】いくつかの実施形態に従って胃バイパス手技の後に底部嚢と空腸との間及び十二指腸と回腸との間に吻合ステントを留置する方法を例証する図。

【図 23 B】いくつかの実施形態に従って胃バイパス手技の後に底部嚢と空腸との間及び十二指腸と回腸との間に吻合ステントを留置する方法を例証する図。

【図 23 C】いくつかの実施形態に従って胃バイパス手技の後に底部嚢と空腸との間及び十二指腸と回腸との間に吻合ステントを留置する方法を例証する図。

30

【図 23 D】いくつかの実施形態に従って胃バイパス手技の後に底部嚢と空腸との間及び十二指腸と回腸との間に吻合ステントを留置する方法を例証する図。

【図 23 E】いくつかの実施形態に従って胃バイパス手技の後に底部嚢と空腸との間及び十二指腸と回腸との間に吻合ステントを留置する方法を例証する図。

【図 23 F】いくつかの実施形態に従って胃バイパス手技の後に底部嚢と空腸との間及び十二指腸と回腸との間に吻合ステントを留置する方法を例証する図。

【図 23 G】いくつかの実施形態に従って胃バイパス手技の後に底部嚢と空腸との間及び十二指腸と回腸との間に吻合ステントを留置する方法を例証する図。

【図 24 A】いくつかの実施形態に従って底部嚢と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

40

【図 24 B】いくつかの実施形態に従って底部嚢と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 24 C】いくつかの実施形態に従って底部嚢と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 25 A】いくつかの実施形態に従い超音波誘導を使用して底部嚢と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 25 B】いくつかの実施形態に従い超音波誘導を使用して底部嚢と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 25 C】いくつかの実施形態に従い超音波誘導を使用して底部嚢と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証する図。

50

【図 25D】いくつかの実施形態に従い超音波誘導を使用して底部嚢と腸管の一部との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 26A】いくつかの実施形態に従い内視鏡カテーテル及び腹腔鏡用具を使用して底部嚢と腸管の一部との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 26B】いくつかの実施形態に従い内視鏡カテーテル及び腹腔鏡用具を使用して底部嚢と腸管の一部との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 26C】いくつかの実施形態に従い内視鏡カテーテル及び腹腔鏡用具を使用して底部嚢と腸管の一部との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 26D】いくつかの実施形態に従い内視鏡カテーテル及び腹腔鏡用具を使用して底部嚢と腸管の一部との間にステントを留置する方法を例証する図。

【図 27A】いくつかの実施形態に従って腸管の 2 つの封止部分の間に吻合を形成する方法を例証する図。

【図 27B】いくつかの実施形態に従って腸管の 2 つの封止部分の間に吻合を形成する方法を例証する図。

【図 27C】いくつかの実施形態に従って腸管の 2 つの封止部分の間に吻合を形成する方法を例証する図。

【図 27D】いくつかの実施形態に従って腸管の 2 つの封止部分の間に吻合を形成する方法を例証する図。

【図 27E】いくつかの実施形態に従って腸管の 2 つの封止部分の間に吻合を形成する方法を例証する図。

【図 28A】いくつかの実施形態に従って胃と腸管の一部との間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 28B】いくつかの実施形態に従って胃と腸管の一部との間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 28C】いくつかの実施形態に従って胃と腸管の一部との間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 28D】いくつかの実施形態に従って胃と腸管の一部との間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 28E】いくつかの実施形態に従って胃と腸管の一部分との間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 28F】いくつかの実施形態に従って胃と腸管の一部との間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 28G】いくつかの実施形態に従って胃と腸管の一部との間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 29A】いくつかの実施形態に従って底部嚢と腸管の一部との間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 29B】いくつかの実施形態に従って底部嚢と腸管の一部との間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 29C】いくつかの実施形態に従って底部嚢と腸管の一部分との間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 29D】いくつかの実施形態に従って底部嚢と腸管の一部分との間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 29E】いくつかの実施形態に従って底部嚢と腸管の一部との間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 29 F】いくつかの実施形態に従って底部嚢と腸管の一部との間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 29 G】いくつかの実施形態に従って底部嚢と腸管の一部分との間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 30A】いくつかの実施形態に従って腸管の 2 つの封止区域の間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 3 0 B】いくつかの実施形態に従って腸管の 2 つの封止区域の間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 3 0 C】いくつかの実施形態に従って腸管の 2 つの封止区域の間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 3 0 D】いくつかの実施形態に従って腸管の 2 つの封止区域の間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 3 0 E】いくつかの実施形態に従って腸管の 2 つの封止区域の間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【図 3 0 F】いくつかの実施形態に従って腸管の 2 つの封止区域の間にステントを留置するための腹腔鏡下的方法を例証する図。

【発明を実施するための形態】

【0058】

吻合を形成するための方法及びデバイスが本明細書中に開示される。本明細書中に開示されたデバイス及び方法は多数の吻合を形成するために使用可能である。組織アンカー及びステントが吻合を形成するために使用されうる。吻合は、内視鏡、カテーテル、腹腔鏡手術用器具、腹腔鏡、一般の手術用デバイス、又はこれらのデバイスの 1 以上の組み合わせを使用して作製可能である。本明細書中に開示されたステントはカテーテルを用いたシステムを使用して送達可能である。いくつかの実施形態では、本明細書中に開示されたステントは腹腔鏡デバイスを使用して送達可能である。いくつかの実施形態では、本明細書中に開示されたステントは剛性の無カテーテルシステムを使用して送達可能である。いくつかの実施形態では、ステントはカテーテルと腹腔鏡用具との組み合わせを使用して送達可能であり、例えば、ステントはカテーテルデバイスを用いて留置され、ナビゲーション及び視覚化の補助は腹腔鏡用具によって提供されることが可能である。

【0059】

改善された到達用具、食物の流れを妨げない既知サイズを有する恒常的な漏出の無い吻合を形成するための改善されたステント設計、並びにステントを内視鏡下及び腹腔鏡下で留置する方法が、本明細書中に開示される。本明細書中に開示されたデバイス及び方法は、体腔間に恒常的な漏出の無い吻合を形成するのに有用である。一貫した大きさの流体経路を備えた漏出の無い吻合を形成することができれば、例えば胃バイパス手術において行われるように外科医又は医師が事前にステーブル及び縫合系を用いた手作業の方法を使用して 2 つの組織を接続済みである場合の用途には代替法として好都合である。本明細書中に開示されたステントは、健全な吻合の形成を促進するために底部嚢と空腸との間及び十二指腸から回腸へと形成された吻合に留置可能であり、腹膜腔内への物質の漏出のリスクをさらに低減する。ステントは、胃又は底部嚢と、空腸のような腸管の一部分との間に経路を形成するために使用することも可能である。

【0060】

有益性はさらに、結腸切除手技における閉端部のような腸管の任意の 2 つの部分の間に吻合を形成する手技にも当てはまる。先行技術の方法は、典型的には、腸管を通る物質の流量を減少させる可能性のある短い直径の狭窄部を形成する、ステーブル処理又は縫合がなされた接続部を形成する。本明細書中に開示されたステントは、従来法の結腸切除技法と比較して吻合部を通る物質の流れについての容量が改善された、2 つの腸管閉止部分の間の吻合を形成するために使用可能である。

【0061】

胃腸管の隣接した体腔の間、例えば胃と腸管の一部分との間及び腸管の 2 つの部分の間に吻合を形成することについて詳細に議論されるが、方法及びデバイスは、あらゆる外科的吻合の形成について本明細書中で使用可能である。

【0062】

ルーワイ手技において、本明細書中に開示されたステントは、2 つの外科的吻合部位であって一方は胃の底部嚢から腸管（例えば空腸）への吻合部位、さらには腸管の 2 つの部分の間、例えば十二指腸から回腸への接続部において、使用可能である。より広くは、ス

10

20

30

40

50

テントはG I管の任意のセグメントを接合するために使用可能である。いくつかの実施形態では、ステント及び組織アンカーは組織平面の間の任意の種類の外科的吻合に使用可能である。

#### 【0063】

本明細書中に開示された組織アンカー及びステントは、いくつかの実施形態においてカテーテルを用いる送達システムを使用して送達可能である。ステントを配置するためのカテーテルを用いるデバイス及び方法は、共同所有の米国特許第8,357,193号明細書及び米国特許出願公開第2013-0310833号明細書に開示されている。標的位置への到達のために自然開口部が使用されてもよいし、カテーテルが腹膜腔を通して腸管内へ、及び腸管内へ、導入されてもよい。別例において、カテーテルは胆管、胆嚢などのようなNOTES手技に関連した任意の体腔内に導入可能である。カテーテルを用いる送達システムは、内視鏡又はその他同様のナビゲーション用デバイスに取り付け可能である。カテーテルデバイスは、該デバイスの視覚化及び位置決めを改善する腹腔鏡用具と共に使用可能である。

10

#### 【0064】

針は、標的領域への最初の到達及びその後の標的領域へのカテーテル用のガイドワイヤの到達に使用可能である。ある場合には、カテーテルデバイスが使用されてガイドワイヤ又は針を伴わずに標的位置に直接到達してもよい。ガイドワイヤを伴わないカテーテルデバイスの使用は自由型のアクセスと呼ばれうる。カテーテルは本明細書中に記載されるような腹腔鏡用具によって誘導されることも可能である。

20

#### 【0065】

図3A~3Dは、体腔の間にステントを留置するためのいくつかの実施形態によるカテーテルデバイス11を例証している。図3Aのカテーテルデバイス11は、ノブ16及び錠20を備えた第1のスライドアクチュエータ15を備えた本体14を有する制御ハンドル12を具備している。錠22を備えた第2のスライドアクチュエータ18、範囲固定機構24、電気プラグ23、カテーテル本体26、シース27、シャフト28、ステント摩擦材料30、先端側テーパ状チップ32及びステント又は他の組織アンカー34(図3B A)。図3Bは、先端側テーパ状チップ32を含むデバイス11の端部の拡大部分である。

#### 【0066】

先端側テーパ状チップ32は先端側チップ基部33を備えている。シース27は先端側テーパ状チップと接触し、かつ先端側チップ基部33の外径と係合することが可能である。シース27はステント34を径方向に拘束し、ステント34が拡張するのを防止することが可能である。先端側テーパ状チップ32は、切断要素35を備えた伝導性の部分を備えうる。図中の切断要素35はガイドワイヤルーメン39に関して同心の設計を有する。伝導性の突部36は切断要素35から先端側チップ32の外径に向かって延在する。図中の突部36は先端側チップ32の陥凹部分41(図3D)の中に入る。いくつかの実施形態では、伝導性の切断要素は任意選択である。例えば、カテーテルは、本明細書中に記載された方法のうちいずれかにおいて伝導性の切断要素の無い鈍頭チップ又は円錐形チップを備えうる。

30

40

#### 【0067】

切断要素35及び突部36のようなチップの伝導性エリアは、患者の組織の切断、加熱、及び焼灼のうち少なくともいずれかを行うために構成されうる。電気エネルギーがチップの伝導性エリアにエネルギーを与えるために供給される。無線周波(RF)エネルギー及び高周波(HF)エネルギーのような電気エネルギーがチップの伝導性部分に供給可能である。電気エネルギーは電気プラグ23を通して供給可能である。ハンドルは、チップに供給される電気エネルギーを制御するための電気制御装置を備えている。

#### 【0068】

切断要素35及び図中の突部36は、生体適合性の伝導性医療用材料、例えばステンレス鋼から作製可能である。銅のような異なる伝導性材料は、切断要素35及び突部36に

50

電気エネルギーを供給するために使用されうる。突部 36 は接続部 37 において配線 38 に接続されうる。配線 38 は電気プラグ 23 と電気接触している。電気プラグ 23 は配線 38 を通じて切断要素 35 及び突部 36 に電気エネルギーを供給する。先端側チップ 32 は、切断要素 35 及び突部 36 を周囲のデバイス構造物から絶縁するために絶縁材料から作製される。

【0069】

図 3C ~ 3D は先端側チップ 32 の拡大図を示している。図 3C は、先端側チップ 32 の外径のちょうど手前で先端側チップ 32 に入る突部 36 を示している側面図である。図 3D は、先端側チップ 32 の陥凹部分 41 に入る突部 36 を示している先端側チップ 32 の平面図である。図 3C ~ 3D に示された先端側チップは、中央切断領域に該中央領域又は環状部から放射状に突出する 2 つの線形切断部を備えた組織切断パターンを生じることができる。図 3A ~ 3C の突部 36 は、先端側チップ 32 がその最大径に達する前に先端側チップ 32 の陥凹部分 41 に入り込んでいる。いくつかの実施形態では、突部は外径に隣接してカバーを付されて、突部の露出部分が先端側チップ 32 の最大外径に達しないようになっていてもよい。突部 36 によって組織に作られるスリットは、チップの直径よりわずかに短い。エネルギーを与えられたチップによって作られた組織のスリットを通して先端側チップを押し出すために、なんらかの力がかけられてもよい。組織の弾性は、先端側チップ及びカテーテルのわずかに大きな直径を受け入れることができる。この緊密な嵌合により、体腔からの生体物質の漏出を防止することが可能である。

10

【0070】

本明細書中に開示されたチップ設計により、クック・メディカル・インコーポレイテッド (Cook Medical Inc) により製造されるもののような溶接による電気接続を有する従来の鈍頭の円錐形チップよりも迅速な組織切開及び低減された周囲組織エリアの外傷を促進しうる、高い電流密度が可能となる。クック・メディカル製造のチップは鈍頭チップ全体に電力を供給する。このチップは比較的大量の電力を要し、かつ流れる電流密度はより低い。低い電流密度は組織を切開するのにより長い時間を要し、このことは周囲組織エリア及び周囲のカテーテル部分の損傷をもたらす可能性のある過度の加熱を生じる可能性がある。鈍頭はさらに、生体物質の漏出の機会を高める組織の断裂を引き起こす可能性もある。

20

【0071】

図 4A ~ 4C は、2 つの体腔の間に吻合を形成するためのステント送達の概略図を示している。カテーテル 11 が第 2 の体腔 L2 に進入するのに成功したら、図 4A に示されるようにステント 34 の先端側フランジ 43 はシース 27 を部分的に後退させることにより留置されうる。先端側フランジ 43 は次に、図 4B に示されるように、残りの留置手順の際に体腔壁を並置せしめるために T2 の壁に向かって基端側へ引き寄せられてもよい。フランジ 43 は、シースをさらに後退させることにより留置されうる。先端側フランジ 43 を使用して張力が加えられた後、シース 27 は、ステント 34 の基端部 46 を留置してステント 34 を完全に留置するためにさらに後退せしめられ、その結果として基端側フランジ 47 は図 4C に示されるように第 1 の組織層 T1 の管腔表面に係合する。ステントが留置された後、全ての構成要素を備えたカテーテルは、内視鏡からハンドルを取り外して構造物全体を抜去することにより除去されうる。ステントを通る中央の通路又は開口は、体腔 L1 及び L2 の間の流体連通を提供する。図中のステント 34 は、ステントの両端に任意選択の外側カフ又はリップ 45 を有する。任意選択のカフ又はリップ 45 は、食物及び部分消化された食物の流れを改善するように構成可能である。本明細書中に記載されたステントはいずれも図 4A ~ 4C 及び図 20 ~ 30 に例証された方法を使用して留置可能である。

30

40

【0072】

本明細書中に記載されたステントは、腹腔鏡下送達デバイスのような一般的な外科用デバイスを使用して留置することも可能である。該デバイスは、吻合が形成される任意の腹腔鏡を用いる手技において使用可能である。本明細書中に記載されたシステムは、腹腔鏡

50

的手法を使用して多種類の体腔の間に多種多様の吻合を作出するために使用可能である。

【0073】

毎年医師によって実施される外科的吻合術は数十万件であるが；この吻合術を標準化するための方法は存在しない。開示された外科的吻合デバイスは、医師が患者管理を標準化し、吻合部漏出を原因とする入院の長期化、及び吻合部狭窄による再治療を防止することを可能にするであろう。現時点では、腹腔鏡用具を用いてそのような治療を送達するための既知デバイスは存在しない。医師がステントのような吻合デバイスを送達することを可能にする、腹腔鏡を用いる送達システムが本明細書中に開示される。

【0074】

腹腔鏡を用いる送達システムは、ステントの先端部及び基端部のうち少なくともいずれか一方並びにステントの円筒形「鞍状」部分の制御された送達を可能にする多数の構成要素を含んでなる。腹腔鏡を用いる送達システムは、図5A～5Cに例証された実施形態に示されるようなハンドル、シャフト、吻合デバイス（例えばステント）を留置するための作動機構、及び吻合デバイスを備えることができる。シャフトは剛性であってよい。作動機構は、吻合デバイスの第1端及び第2端を選択的に留置するように構成可能である。吻合デバイスは、吻合デバイスを径方向に圧縮するためのシース、管材料、又はその他の物理的拘束具を使用して、圧縮配置状態に保持することが可能である。径方向の拘束具の例には、有孔管材料、熱収縮性の管材料、生物分解性の管材料、ワイヤ、フック、又はその他の除去可能若しくは調整可能な径方向の拘束具が含まれる。径方向の拘束具は、腹腔鏡の入口ポートを通して除去されるように構成される。送達デバイスは、図5Aに示されるように標的位置に対してステントを位置決めするために送達デバイスのシャフトに対してステント保持具を回転又は移動させることが可能である。

10

20

【0075】

吻合デバイスは、図5B、5C、及び8Bに示されるように径方向の圧縮を取り除いて吻合デバイスの拡張を可能にすることにより留置可能である。吻合デバイスの相対する端部は別々及び連続的に留置可能である。

【0076】

作動機構はステントから径方向の圧縮を取り除くために使用可能である。作動機構の例には、腹腔鏡下送達デバイスのシャフトに沿った軸方向の移動をステントの軸方向の長さに沿った横方向の移動に変換するための、移動可能なシース、ワイヤ、フック、又はその他の構造物が含まれる。作動機構は、シースを引き戻すため、又はステントを径方向に圧縮する構造物を除去するために、使用可能である。

30

【0077】

図5A～5Cは、いくつかの実施形態によるステント34を留置するための腹腔鏡手術デバイス50を例証している。腹腔鏡デバイス50は、ハンドル51、シャフト52、及びステント保持具54を備えている。シャフト52は、着脱可能なクランプ53でステント35を把持することができる。デバイス50は、ステント34及びステント保持具54の配向をシャフト51の軸に対して変化させるための関節点56を備えることができる。ステント保持具54及びステント作動機構のさらなる詳細は図5Bに例証されている。ステント保持具54は熱収縮性又その他の除去可能な管材料を備えている。ステント34の端部はそれぞれ熱収縮性管材料によって径方向の圧縮状態にある。熱収縮性管材料は、図5Bに示されるプルワイヤ55のような作動機構に接続されうる。プルワイヤ55は、有孔の熱収縮性管材料54を除去又は断裂するために引き寄せることが可能であり、これにより図5Cに示されるようにステント34の端部が留置される。ワイヤはそれぞれステント34の径方向の拘束具の先端部又は基端部のいずれかに接続されうる。ワイヤは、ステントの先端部又は基端部を独立に留置することもできるし、両方のセグメントを同時に作動させるようにも使用されうる。

40

【0078】

ステントの径方向の拘束具の除去は種々の構造物を使用して行われうる。図6はいくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証している。図6は、送達シャフト52がス

50

テント保持具に接続する場所の近くで該シャフトに隣接するホイール又はブリー 5 8 を使用する送達デバイス的一部分を例証している。ホイールは、送達シャフト 5 2 に沿った軸方向の動きをステント保持具 5 4 の軸に沿った軸方向の動きに変換することができる。プルワイヤ 5 5 はデバイスのハンドル 5 1 から引くことが可能であり、これに伴ってその動きはステント 3 4 の軸に沿った動きに変換されて径方向の拘束具が切断及び除去される。プルワイヤ 5 5 は径方向の拘束具の内側にあってもよいし外側にあってもよい。

#### 【 0 0 7 9 】

図 7 A ~ 7 B は、いくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイス 7 0 を例証している。図 7 A は、径方向の拘束具とプルワイヤ又はコード 7 1 との間の追加の配置構成を例証する。プルワイヤ 7 1 は、径方向の拘束具の内壁に沿って該拘束具と接触し、かつ径方向の拘束具の壁の外側に沿って折り返されることができる。ワイヤ又はコードを引くと径方向の拘束具が切断されることによりステントの拡張が可能となる。径方向の拘束具は、任意選択でミシン目 7 3 を備えてミシン目 7 3 に沿った拘束具 ( r e s t r a i n ) の断裂を容易にすることもできる。図 7 B は、コード / ワイヤ配置構成の別の実施例を例証する。1 以上のワイヤ 7 4 、 7 5 が径方向の拘束具のミシン目 7 3 の両側に長手方向に埋設されることも考えられる。

#### 【 0 0 8 0 】

図 8 A ~ 8 B は、いくつかの実施形態による、腹腔鏡デバイス 8 0 からステント 3 4 の端部を留置するためのプルワイヤ 8 2 の使用の別例を示している。図中の径方向の拘束具 8 1 は有孔の熱収縮性材料である。プルワイヤ 8 2 は熱収縮材料 8 1 の内側及び熱収縮材料 8 1 の外面上にあるように図示されている。プルワイヤは、図 8 B に示されるように熱収縮材料を分割してステントの端部を留置するためにステントの中央に向かって引き寄せられることが可能である。プルワイヤ 8 2 は、接続点 8 3 においてデバイス 8 0 のクランプに固定又は添着可能である。

#### 【 0 0 8 1 】

図 9 A ~ 9 E は、いくつかの実施形態による、腹腔鏡手術デバイス及び該腹腔鏡手術デバイスとともに使用するためのステントカートリッジを例証している。ステントカートリッジ 9 0 は図 9 A に示されており、ステント 3 4 、ステントの第 1 端を保持している熱収縮チューブの第 1 の部分 9 1 、ステントの第 2 端を保持している熱収縮チューブの第 2 の部分 9 3 、ステントの第 1 端を留置するための熱収縮チューブの第 1 の部分 9 1 及びステントに沿って走行する第 1 のプルワイヤ 9 2 、並びにステントの第 2 端を留置するための熱収縮チューブの第 2 の部分 9 3 及びステントに沿って走行する第 2 のプルワイヤ 9 4 を備えている。除去可能なカートリッジ 9 0 はクランプ又はその他の解除可能な固定機構を使用して適所に保持されうる。図 9 B ~ 9 E は、腹腔鏡デバイスのハンドル 9 5 及びシャフト 9 6 であってステントカートリッジ 9 0 に取り外し可能なように係合することができるクランプ 9 7 を備えたものを例証している。腹腔鏡デバイスのハンドル 9 5 、シャフト 9 6 、及びキャンプ ( c a m p ) 9 7 は再使用可能である。ステントカートリッジ 9 0 は外科的処置ごとに交換可能である。腹腔鏡のハンドルは、ステントカートリッジの配向を回転させるために関節点 9 8 を備えた、ステントカートリッジ 9 0 を保持するためのクランプ 9 7 を備えている。図 9 D は、ステントカートリッジ 9 0 に係合するために開閉可能な 2 つの半円形の可動部品を備えたクランプ 9 7 を例証している。この送達システムはさらに、ステント 3 4 の先端側及び基端側の区域をカバーしている収縮チューブの先端側及び基端側の区域 9 1 、 9 3 の両方について独立に作動することを可能にする。関節点 9 8 は、ステント 3 4 の位置決め又は留置の際に必要なであれば医師が患者の体内でさらにある程度移動させることを可能にする。この実施形態では、基端側セグメント又は基端側セグメントのいずれかが、プルワイヤ 9 2 又は 9 4 のいずれかを引くことにより医師の選択通りに独立に留置されることが可能である。

#### 【 0 0 8 2 】

図 1 0 はいくつかの実施形態による腹腔鏡手術デバイスを例証している。ステントカートリッジ 1 0 0 は本明細書中に開示された腹腔鏡システムと共に使用可能である。図 1 0

10

20

30

40

50



はさらに、ステントのための径方向の拘束具の別の実施形態も例証している。ステント 34 は、チューブ 101 に対してステント 34 の端部を固定するために、ワイヤ、ひも、又はフック 102 を使用して適用された引張力を用いてチューブ 101 に向かって径方向に拘束可能である。径方向の拘束具は、ステント端部を留置するために除去可能であり、その結果ステントが拡張して拡張形態 103 となりうるようになっている。図 10 に示されたデバイスは、腹腔鏡タイプのデバイスと共に使用可能である。該デバイスは腹腔腔を通じて標的器官に到達し、クランプ 103 及びシャフト 104 を使用してステントカートリッジ 100 を固定することができる。クランプ 103 は、ワイヤ、ひも、又はフック 102 を取り外してステントを留置するために使用可能である。クランプ 103 は、ステントの留置後にステントに対する統御力を解放するための解放機構を備えている。ステントの留置後、チューブ 101 及びステント 34 は送達デバイスから解放される。101 チューブはステント 34 の内部空間内にある。その後、チューブ 101 は内視鏡的に除去可能である。ステントが底部嚢と腸管との間に留置されるとき、チューブ 101 は底部嚢又は腸管のいずれかを通して回収可能である。チューブ 101 は、窮屈な通路を通る移動を容易にするために可鍛性であるがステントを適所に保持するために十分に剛性となりうる。いくつかの実施形態では、チューブ 101 は生物分解性であってよい。

#### 【0083】

ステントを留置するための腹腔鏡用具 110 の別の実施形態は図 11A ~ 11C に例証されている。ステントは、図 11A ~ 11C に例証されるような腹腔鏡デバイス 110 の端部のステント区画 116 の中に組み込むことが可能である。デバイス 110 は、デバイス 110 のシャフト 111 に対するステント区画の配向を変化させるための関節点 112 を備えている。送達デバイスは円錐頭部 115 を備えている。円錐頭部 115 は身体内に入り込むために使用可能である。円錐頭部 115 は送達シャフト 111 に対して移動可能であってよい。デバイス 110 は、ステントを拘束配置状態に保持するように構成された 2 つのシース部分 113、114 を備えている。基端側部分 113 又は区域は、ステントの基端側部分をカバーすることができる。シースの別個の先端側部分 114 は、ステントの先端側部分を拘束することが可能である。シースの基端側部分 113 及びシースの先端側部分 114 は、互いに対して移動可能である。デバイス 110 は、図 11C に示されるようにステントを留置するために拘束具 / シースの基端側部分 113 及び先端側部分 114 を別々に動かすことが可能である。シースの先端側部分 114 は先端側へ移動してステントの先端側部分が拡張できるようにすることが可能である。同様に、シースの基端側部分 113 は基端側へ移動してステントの基端側部分が拡張できるようにすることが可能である。デバイス 110 は、腹腔腔に腹腔鏡下で導入されて、次いで腸管の一部分のような体腔に侵入することが可能である。次いでデバイス 110 が体腔を通して標的位置へと（任意選択でさらなる体腔に侵入しながら）進んだ後に、ステントが留置されることが可能である。

#### 【0084】

シースの留置は様々な方法で行われうる。いくつかの実施形態では、円錐頭部は、シース及びステントを適所に保持すること、及び先端側 / 前方向へ移動することによってステントの基端側部分を基端側拘束具から引き離すことが可能である。いくつかの実施形態では、ステントの基端側部分は、ステントの基端部が基端側フランジを留置するために先端側へ押される押し棒型の配置構成を使用して留置されることも可能である。いくつかの実施形態では、円錐頭部は、先端側シースを除去するためにステントをその場に保持しながら先端側へ押されることにより、シースの先端部を留置することも可能である。いくつかの実施形態では、膨張可能な構造物が使用されてステント又はシースを適所に選択的に保持することも可能である。1 つの実施形態では、先端側セグメントが円錐頭部及びシースを移動させるために押し棒型の作動機構を用いて展開する一方、基端側セグメントはシースを基端側へ引いて基端側ステントフランジを留置するために引張り型の機構を用いて展開する。1 つの実施形態では、ステントは、径方向に拘束された配置状態にステントを保持するために除去可能な材料で巻装されることが可能である。ステントは巻装の除去によ

り留置可能である。１つの実施形態では、ステントは径方向に拘束された配置状態に固縛されることが可能である。固縛はステントを拡張形態へと展開するために除去可能である。

#### 【００８５】

図１１Ｄは、径方向の拘束具の一部分１１９ａ、１１９ｂを除去するようにそれぞれ構成されたプルワイヤ１１８ａ、１１８ｂを備えた別の実施形態の送達デバイス１１７を例証している。径方向の拘束具はシース又は除去可能な管材料であってよい。シースは１以上の部品を備えうる。シースの基端側部分１１９ａはステントの基端側部分をカバーすることができる。ステントの基端側部分は、シースの基端側部分を拘束している基端側シース１１９ａを移動又は除去するための基端側プルワイヤ１１８ａを使用して留置されうる。シースの別個の先端側部分１１９ｂは、ステントの先端側部分を拘束することが可能である。先端側シース１１９ｂは、先端側プルワイヤ１１８ｂを使用して別個に移動又は除去可能である。

10

#### 【００８６】

いくつかの実施形態では、送達システムは、ハンドル、シャフト、及び着脱可能なカートリッジを備えた腹腔鏡用具を備えている。着脱可能なカートリッジは、送達システムの先端側チップ及び予め搭載された吻合デバイスを含みうる。医師は、標的位置に吻合デバイスを留置するために患者体内でシステムを操作することが可能である。ハンドル及びシャフトは外科的処置の後に滅菌されて、図５Ａ～５Ｃ、１０、１２Ａ～１２Ｆ及び１３Ａ～１３Ｃで説明されるステントカートリッジのような吻合デバイスを有する新たなカートリッジとともにその後の外科的処置において使用されることが可能である。

20

#### 【００８７】

ステントカートリッジ及び係合構造物のさらなる例は図１２Ａ～１２Ｆ及び１３Ａ～１３Ｃに例証されている。係合構造物は、ハンドル及びシャフトの部分を備えた再使用可能な送達デバイスを着脱可能に取り付けるために使用可能である。図１２Ａ～１２Ｆは、様々な嵌め合わせ構造物を備えたステントカートリッジを含む送達デバイスの一部分を例証している。ステントカートリッジの端部は、腹腔鏡のハンドルを用いる送達システムと嵌め合わせるための機械的手段を使用することができる。ステント３４を包含しているカートリッジ１２０が図１２Ａに例証される。カートリッジ１２０は、剛性の内側部材１２４、円錐頭部１２１、ステント３４を収容するための内側ポケット、嵌め合わせ構造物１２６を備えたシース１２２、ステント係合リング１２３、及び剛性の内側部材を剛性の腹腔鏡ハンドルに係合するための内側嵌め合わせ構造物１２５を備えうる。個別の嵌め合わせ構造物は腹腔鏡ハンドルによって独立に制御可能である。シースの嵌め合わせ部分は、内部の部分に対して独立にシースを移動させるために外側のシースを別個に制御することが可能である。内部の嵌め合わせ部分１２５は、内側シャフト１２４及び円錐頭部１２１の移動を制御することが可能である。腹腔鏡のハンドルは、シース１２２を引き戻してステント３４を解放するために作動せしめられることが可能である。図１２Ａは、外側シース１２２及び内側留置シャフト１２４の周りに結合したステント保持デバイス１２３によって適所に保持されたステント３４を備えたカートリッジ１２０を例証している。様々な嵌め合わせ構造物は図１２Ｂ～１２Ｆにも例証されている。図１２Ｂ～Ｃは、内部嵌め合わせ部分１２５を備えたカートリッジ１２０の端部の２つの異なる断面図を例証している。図１２Ｄ～Ｅは、内部嵌め合わせ部分１２５及びシース係合部分１２６を備えたカートリッジ１２０の端部の別の実施形態についての２つの異なる断面図を例証している。図１２Ｆは、嵌め合わせ構造物の別の実施形態を例証している。

30

40

#### 【００８８】

図１３Ａは、それぞれ外側シース１３１及び内側留置シャフト１３６のための嵌め合わせ構造物１３３、１３４を備えたカートリッジデバイス１３０を例証している。図１３Ａは、ステント区画１３４の一部分を見せるために先端側へ押された円錐頭部１３２を例証している。図１３Ｂは、外側シース嵌め合わせ構造物１３３及び内側留置シャフト嵌め合わせ構造物１３４の拡大部分である。図１３Ｃは、円錐頭部１３２、シース１３１、内側

50

留置シャフト 1 3 6、及びステント区画 1 3 5 の拡大部分を例証している。

【 0 0 8 9 】

本明細書中に開示された送達デバイスは、デバイス及びステントの視覚化のための手段を備える。視覚化の例には、超音波、蛍光透視、直接的視覚化及びその他の方法が挙げられる。直接的視覚化は、光ファイバーアセンブリのような、光の使用によって容易になりうる。図 1 4 は、光ファイバー灯 1 4 1、1 4 3 を備えた送達デバイスの先端側部分 1 4 0 を例証している。光ファイバー灯は腹腔鏡下の外科的処置における視覚化を支援することができる。光ファイバー灯は、胃、結腸、又は腸管のような体腔の中でデバイスの配置状態を確認するのに支援することができる。デバイスは図 1 4 に例証されるように多数の光ファイバー灯を備えることができる。図 1 4 に例証されたデバイスは、円錐頭部 1 4 2 に隣接する該デバイスのチップに光ファイバー灯 1 4 1 を備えている。図 1 4 はさらに、ステント 3 4 / ステント区画の基端側に隣接する送達デバイスのシャフトに沿った光ファイバー灯 1 4 3 も例証している。光ファイバーの光源はさらに、外科医が外科的処置の際にステント配置状態を確認するのに支援するためにステント区画の端部にも隣接しうる。デバイス上の異なる位置を識別するために異なる着色光が使用されうる。円錐頭部及び送達デバイスの他の部分は透明であってもよい。光ファイバー光源は、光が透明な部分を通して視認可能であるように、透明な部分に隣接した位置にあることも考えられる。例えば、光ファイバー光源は、透明な円錐頭部の内部、及び送達シャフトの透明な部分の内部のうち少なくともいずれかに位置することも考えられる。

10

20

【 0 0 9 0 】

本明細書中に開示されたデバイスの視覚化に蛍光透視を使用することも可能である。送達システムを介した流体診断薬の導入を可能にするために本明細書中に開示されたデバイスに腔内接続ポートを組み入れることができる。例えば、トーイボースト ( T o u e - B o r s t ) コネクタが使用されうる。蛍光性のダイ ( d i e ) は、蛍光透視のために腔内接続ポートを介して導入可能である。

【 0 0 9 1 】

本明細書中に開示されたデバイスは 1 以上の吻合を形成するために使用可能である。例えば、カテーテルを用いるステント送達デバイスは、例えば腸管の部分どうしの間に 1 つの吻合を形成するために内視鏡と共に使用されうる。内視鏡系のデバイスを、底部囊と空腸のような腸の一部分との間に吻合を形成するために使用することも考えられる。本明細書中に記載されるような、腹腔鏡系のデバイスとカテーテルデバイスとの組み合わせが、単一の吻合を形成するために使用されることも考えられる。例えば、カテーテル系のデバイスがステントの第 1 の半部を留置し、腹腔鏡系のデバイスがステントの第 2 の半部を留置することも考えられる。ステントの半部はその後、図 1 9 A ~ 1 9 D に示されるように接合されて吻合を形成することも考えられる。

30

【 0 0 9 2 】

本明細書中に開示されたチップ設計物は、解剖学的構造物の中に入るデバイスの直径を考慮して、標的の解剖学的構造物の通路において切断された開口部からの漏出を最小限にするか又は防止するように設計可能である。いくつかの実施形態では、送達デバイスは円錐形状を備えたチップを有する。いくつかの実施形態では、送達デバイスは円錐形状以外の形状を備えたチップを有する。いくつかの実施形態では、送達デバイスが有するチップは鈍頭、円形、又は尖頭であってもよい。いくつかの実施形態では、送達デバイスは、エネルギーを付与されるチップのような、焼灼機構を備えたチップを有する。無線周波 ( R F )、高周波 ( H F )、又はその他の種類のエネルギーのようなエネルギーがデバイスのチップに供給されうる。デバイスのエネルギーを付与されるチップはその後、標的の解剖学的構造物の中への管腔到達路を作出するために組織を切開することが可能である。いくつかの実施形態では、送達デバイスはステント又は組織通路が拡がるのを可能にするバルーン又は拡張部材を有する。

40

【 0 0 9 3 】

いくつかの実施形態では、送達デバイスは、ステントの留置前又は留置後にステント又

50

は組織の通路が拡がるのを可能にするバルーン又は拡張部材を有する。例えば、自己拡張型ステントは、留置された後に、ステントが自己拡張するのに必要な時間よりも速く拡張形態を達成するために自己拡張を促進するためのバルーンを使用する留置後拡張が行われてもよい。いくつかの実施形態では、本明細書中に開示されたデバイスはエネルギーを付与されるチップを備える。

【0094】

本明細書中に開示されるいくつかの実施形態では、標的の解剖学的構造物の中への誘導にガイドワイヤが使用される。ガイドワイヤが使用される場合、デバイスは、ガイドワイヤルーメン及びワイヤが先端側へ出るためのチップの穴を備える。本明細書中に開示されたデバイスは、標的の解剖学的構造物内に配置されたガイドワイヤに後続することができる。ガイドワイヤは、19ゲージの注射針のような針を使用して標的の解剖学的構造物中に配置可能である。デバイスは、チップが標的の解剖学的構造物に達するまでガイドワイヤに従うことができる。

10

【0095】

いくつかの実施形態では、デバイスはガイドワイヤ無しで使用可能である。

いくつかの実施形態では、本明細書中に開示されたデバイスは体腔を通る通路を促進するために可撓性であることができる。例えば、本明細書中に開示されたカテーテルを用いるデバイスは、内視鏡と共に使用されるように可撓性であってよい。

【0096】

いくつかの実施形態では、本明細書中に開示されたデバイスは剛性であってもよいし、剛性シャフトを備えてもよい。例えば、腹腔鏡を用いるデバイスは、腹腔腔内への到達を容易にするために剛性シャフトを使用することが可能である。いくつかの実施形態では、腹腔鏡デバイスはある程度の可撓性を備えてもよい。

20

【0097】

いくつかの実施形態では、本明細書中に開示されたデバイスは、胃、小腸（十二指腸、空腸、回腸）及び大腸（盲腸、結腸）、直腸、胆管構造物、又は食道のいずれかとの間に吻合を形成するべくステントを留置するために使用可能である。

【0098】

ステント又は組織アンカーはGI管に吻合を形成するために使用可能である。ステントは、本来の外科的吻合術単独と比較して、吻合部の漏出率を低減し、かつ流体、部分消化された食物、及び食物がステントを通して通行するのを可能にすることもできる。ステントは、ステーブル処理及び他の外科的吻合方法よりも時間を節約して漏出を防止することが可能である。ステントはさらに、腸管の切断端の間に吻合を作製するためにステントが使用されている結腸切除プロセスにも適用可能である。本明細書中に開示されたステントはさらに、基本的な内視鏡用具、カテーテル、腹腔鏡、及び一般的な外科用具と共に使用することも可能である。ステントを留置するための方法及びデバイスの例は本明細書中に議論されている。

30

【0099】

組織用のステント及びアンカーの例について、以下により詳細に議論する。本明細書中に開示されたデバイス及び方法を使用して留置可能なステント及び組織アンカーの例は、共同所有の米国特許出願公開第2009/0281557号明細書及び米国特許出願公開第2013/0310833号明細書に開示されている。ステントを配置するためのデバイス及び方法は、共同所有の米国特許第8,357,193号明細書及び米国特許出願公開第2013/0310833号明細書にも開示されている。ステント及びアンカーを配置するためのさらなるデバイス及び方法は、2012年5月17日に出願された米国仮特許出願第61/648,544号明細書、及び2012年11月16日に開示された米国仮特許出願第61/727,629号明細書に開示されている。上記の特許出願において開示されたデバイス及び方法は、本明細書中に開示された概念と共に使用可能である。

40

【0100】

本明細書中に開示されたステントは、ステントの内部経路を通る流体、部分的又は完全

50

に消化された食物、及び食物の流れを促進するように構成可能である。ステントのフランジは食物がステント内に停滞するようになる可能性を低下させるように構成可能である。フランジの端部はさらに、例えば端部にステントの内部空間から離れるように角度を付けることにより、又は端部をステントの内部空間から離れるように外側へ巻くことにより、食物又は部分消化された食物を捕捉する可能性を低減し、かつ食物をより上手く受け取って送り出すようにも構成可能である。1つの実施形態では、ステント端部は一方向の物質の流れを促進するように構成可能である。

#### 【0101】

本明細書中に記載されたステントのための他の設計面の配慮には、ステントの製造可能性並びに本明細書中に開示されたデバイスを使用してステントを装荷及び留置する能力が挙げられる。

10

#### 【0102】

ステント設計はさらに、従来のステントを上回る改善された側方強度及び引抜き力も提供する。引抜き力は、2つの異なる試験すなわちステント引抜き力試験及び移植体アンカープルアウト (pull-out) 試験を使用して判定可能である。

#### 【0103】

引抜き力試験については、ステントは完全に拡張した形態で試験される。ステントは、ステントの円筒形鞍状領域の拡張状態の直径を収容する大きさの、材料に開いた穴を通して留置される。材料に開いた穴はステントの大きさに応じておよそ10mm又は15mmであってよい。ステント引抜き試験は、完全に拡張したステントの先端側フランジを変形し、かつ開口部を通してステントの拡張した先端側フランジを引くのに必要な力を測定する。いくつかの実施形態では、ステントの引抜き力は約260グラム(約2.55N)より大きい。いくつかの実施形態では、ステントの引抜き力は約300グラム(約2.94N)より大きい。いくつかの実施形態では、ステントの引抜き力は約400グラム(約3.92N)より大きい。いくつかの実施形態では、ステントの引抜き力は約500グラム(約4.9N)より大きい。いくつかの実施形態では、ステントの引抜き力は約550グラム(約5.39N)より大きい。いくつかの実施形態では、ステントの引抜き力は約600グラム(約5.88N)より大きい。いくつかの実施形態では、ステントの引抜き力は約700グラム(約6.86N)より大きい。いくつかの実施形態では、ステントの引抜き力は約800グラム(約7.84N)より大きい。いくつかの実施形態では、ステントの引抜き力は約900グラム(約8.82N)より大きい。いくつかの実施形態では、ステントの引抜き力は約1000グラム(約9.8N)より大きい。

20

30

#### 【0104】

移植体アンカーの試験については、ステントの基端側フランジが拘束配置状態でカテーテルデバイスによって保持されながら、先端側フランジの強度が試験される。先端側フランジは、カテーテルのシャフトを収容する大きさの穴を有する剛性材料の反対側に留置される。カテーテルは、先端側フランジを変形し、かつ剛性材料の穴を通して先端側フランジを引くために必要であると測定された力で引くことが可能である。いくつかの実施形態では、ステントは約1Nを超える移植体アンカー試験の強度を有する。いくつかの実施形態では、ステントは約2Nを超える移植体アンカー試験の強度を有する。いくつかの実施形態では、ステントは約3Nを超える移植体アンカー試験の強度を有する。いくつかの実施形態では、ステントは約4Nを超える移植体アンカー試験の強度を有する。いくつかの実施形態では、ステントは約5Nを超える移植体アンカー試験の強度を有する。いくつかの実施形態では、ステントは約6Nを超える移植体アンカー試験の強度を有する。いくつかの実施形態では、ステントは約7Nを超える移植体アンカー試験の強度を有する。いくつかの実施形態では、ステントは約8Nを超える移植体アンカー試験の強度を有する。いくつかの実施形態では、ステントは約9Nを超える移植体アンカー試験の強度を有する。いくつかの実施形態では、ステントは約10Nを超える移植体アンカー試験の強度を有する。いくつかの実施形態では、ステントは約15Nを超える移植体アンカー試験の強度を有する。

40

50

## 【0105】

本明細書中に開示されたステントはさらに、該ステントが堅固にかつ傷つけることなく組織壁に係合し、また壊死組織を形成しないので、GI管に使用される従来の剛性リベット型の吻合デバイスを上回る利点も備えている。壊死組織の形成低減は健全な吻合のより速い形成を促進する。本明細書中に開示されたステントはさらに、吻合の形成後に回収可能かつ除去可能なようにも構成される。

## 【0106】

本明細書中に開示されたデバイスと共に使用可能なステントの構成及び形状の様々な実施例は、図15A～15G、16A～16J、17A～17C、及び18A～18Dに例証されている。組織アンカー又はステントはNitinol（登録商標）のような形状記憶合金から作製可能である。ステントは、ステントが拘束された管状の配置状態から図15A～15G、16A～16J、17A～17C、及び18A～18Dに例証された拡張配置状態へと拡張するように、自己拡張型であってよい。

10

## 【0107】

本明細書中に開示されたステントは、該組織アンカーの外表面全体を覆って被覆剤又はメンブレン、例えばシリコン被覆剤を備えうる。被覆剤又はメンブレンはステントが移植されたときに組織の内方成長を阻害しかつ流体の漏出を最小限にする。組織の内方成長の低減は、吻合形成後のステントの除去可能性を改善する。典型的には移動又は回収されるようには設計されていない血管内ステントとは対照的に、本明細書中に例証されたステントは折り畳み式であり、除去可能かつ回収可能であるように設計されている。ステントはさらに、ステントを血管に恒久的に固定するために血管内ステントにおいて一般に使用される返し又はその他の鋭利な突部も備えていない。

20

## 【0108】

ステント形状は様々であってよい。例えば、端部又はフランジの形状は、ステントの強度を改善し、かつ各組織平面に対抗する十分量の直線力を提供すると同時に複雑な構造物の内部開口部を通る円滑な食物の流れを可能にするために、最適化されうる。端部の形状は、多数の構造上の折り目で構成されており、複数の変曲点を有しているなど、「鐘状」と称することが可能である。変曲点は、湾曲の方向に変化が生じる湾曲部の場所と考えることができる。さらなる端部は巻かれた状態であることもありうるし、組織平面とは逆行して突出していてもよい。別例の設計は、デバイスの内径より広い口で構成されることもありうる。

30

## 【0109】

図15Aは、円筒形の鞍状領域151、フランジ154に向かって後屈するように構成された端部153を伴うフランジ152、フランジ152に向かって後屈するように構成された端部155を伴うフランジ154、を備えたステント150の実施形態の断面を例証する。フランジ152、154及び端部153、155は組織壁T1、T2を並置状態に保持するように構成されている。フランジ152、154の先端部分は組織壁の損傷を低減するために湾曲している。図15B及び15Cは図15Aに類似の形態を有しているが、さらなる巻き込み型のステントの端部153、155を備えている。図15Bは概ね半円状に巻き込まれた端部153、155を示し、図15Cはほぼ完全な円を形成する端部153、155を有している。図15B～15Cのステントの端部153、155は、ステント構造物の先端部がさらに巻いていることから高い強度を伴って傷つけることなく組織に係合することが可能である。

40

## 【0110】

図15D～15Gはステント構造物のさらなる断面図を例証している。図15Dは、円筒形の鞍状領域151から離れるように突出しているフランジ構造152、154を備えたステント150を例証している。円筒形の鞍状領域151は直径D1を有し、外側フランジ構造152、154はより大きな直径D2を有している。図15Eは、外側へ、かつ円筒形の鞍状領域151の内部空間から離れるように巻いているフランジ構造152、154を備えたステント150を例証している。図15Fは、円筒形の鞍状領域151から

50

離れるように突出し、かつ巻き込み型の端部 153、155 を有するフランジ構造 152、154 を例証している。巻き込み型の端部は、ステントに付加的な側方強度を提供することができる。図 15G は、円筒形の鞍状領域 151 の内部空間から離れるように突出し、かつ、ステント 150 の強度を高めるため、及び移植された時に傷つけることなく組織壁にさらに係合するための二重壁のフランジ構造をさらに備えた、フランジ構造物 152、154 を例証している。

【0111】

図 16A ~ 16J は、ステントのフランジ形態の様々な部分断面図を例証している。いくつかのフランジ構造は、ステントを通過する食物又はその他の物質を捕捉するおそれのある空間を各フランジ内部に有しうる。フランジは、食物又はその他の物質がステント又はステントフランジの内部空間内に捕捉される機会を最小限にするように設計可能である。図 16A ~ 16I に例証されたステントは、フランジ空間内部に捕捉されるか又は詰まる食物及び部分消化された食物を最小限にするように設計されたフランジ構造を有する。

【0112】

図 16A は、複数の変曲点を有しているフランジ構造 162 を備えたステント 160 の部分断面図を例証している。変曲点は三次元のステント構造において径方向の屈曲部を作出する。フランジ 162 の壁は、円筒形の鞍状領域 161 から離れるように突出し（最初の変曲点）、次いでステント 160 の長手方向の経路 164 の中心に向かって後屈し（さらに 2 つの変曲点）、その後ステント 160 の長手方向の経路 164 の中心から離れるように再び後屈し（さらに 2 つの変曲点）、ステント端部 163 においてさらに屈曲する（さらに 1 つの変曲点）。各々の屈曲部は変曲点とみなすことができる。図 16A に例証されたステント 160 は 6 個の変曲点を有する。これらの変曲点はステントフランジを補強することができる。ステントは、食物がステント内に詰まる可能性を低減するため、並びにステント本体を通る食物及び部分消化された食物の流れを促進するために、円筒形の鞍状領域 161 の直径より大きい直径を備えた開放端を有する。さらなる変曲点は、拡張したステントの側方強度及び引抜力を高めることができる。

【0113】

図 16B は 7 個の変曲点を有するフランジ構造 162 を備えたステント 160 を例証している。該構造は図 16A に例証されたステントに類似しているが、外側のステント壁が端部 163 において長手方向の経路 164 の中心に向かって戻るように曲がっている。

【0114】

図 16C は巻き込み型のステント端部 163 を含むフランジ構造 162 を備えたステント 160 を例証している。巻き込み型の端部は、円筒形の鞍状領域 161 に向かって戻るように巻いて円形の断面を形成している。ステントフランジの端部 163 はそれ自体に向かって後屈して流体の流れがステントの端部に直接流れないようになっている。このステント形態は、食物がフランジ 162 の内部空間に詰まる可能性をさらに低下させる。

【0115】

図 16D は、鞍状領域 161 の長手方向の経路 164 から離れて突出するフランジ 162 と、フランジ 162 の外側の場所を過ぎて外側方向に巻いている端部 163 とを備えたステント 160 を例証している。

【0116】

図 16E は 5 個の変曲点を有するフランジ 162 を備えたステント 160 を例証している。フランジ 162 は鞍状領域 161 の中心から離れるように外側に突出し、次いで中心経路 164 に向かって後屈し、その後再び屈曲して端部 163 が円筒形の鞍状領域 161 の長手方向の中心 164 から離れるように突出している。

【0117】

図 16F は、円筒形の鞍状領域 161 から離れるように突出しているフランジ 162 であってフランジ 162 に向かって後方に巻いた端部 163 とともに巻き込み型の円形断面を形成しているフランジ 162 を備えたステント 160 を例証している。

【0118】

10

20

30

40

50

図 1 6 G は図 1 6 F に類似しているが、ステントの端部 1 6 3 において完全な円形を超えた形をなして巻いている端部 1 6 3 を備えている。

図 1 6 H は、円筒形の中央領域 1 6 1 から離れるように巻いている巻き込み型の端部 1 6 3 と共に直角に近い複数の屈曲部を有しているステントフランジ 1 6 2 を例証している。直角は、ステントの側方強度及び引抜力を高めることが可能である。

【 0 1 1 9 】

図 1 6 I は、円筒形の鞍状領域から離れるように巻いている巻き込み型の端部を備えた正弦曲線の外側形状を有するフランジを例証している。波形の正弦曲線の外側形状は、ステントの側方強度及び引抜力を高めることができる。

【 0 1 2 0 】

図 1 6 J は、一方が図 1 6 A に例証された構造を有するフランジと、図 1 6 I において例証されたフランジとを備えたステント断面 1 ( a   s t e n t   c r o s s   s e c t i o n   o n e ) を例証する。図 1 6 A に例証されたフランジはより広い開口 ( a   w i d e r   o p e n e d ) を有しており、かつ流体の流れの方向に対抗するように留置可能である。図 1 6 I に例証されたフランジはより狭い外側端部を有し、物質がステントの内部空間を出る場である反対側の端部として使用可能である。

【 0 1 2 1 】

図 1 7 A ~ 1 7 B はそれぞれ、いくつかの実施形態によるステント 1 7 0 の断面及び外観である。フランジ構造 1 7 1 は最初にステント本体から離れるように外へ向かって突出し、次いで円筒形の鞍状領域 1 7 2 の内部空間に向かって戻るように巻いて半円のフランジ形態を形成する。フランジは、さらなる側方強度及び改善された引抜力を提供すると同時に、食物又は部分消化された食物がフランジの内部空間内に詰まる機会を最小限にする。図 1 7 C は、円筒形の鞍状領域 1 7 2 に向かって戻るように巻いた半円フランジ構造 1 7 1 を備えた代替形態である。

【 0 1 2 2 】

図 1 8 A ~ 1 8 D に示されたステント構造は二重壁フランジ構造と呼ぶことができる。図 1 8 A は、円筒形の鞍状領域 1 8 2 と、フランジ 1 8 1 であって該フランジ構造 1 8 1 に比較的大きな開口した円筒形領域及び幅広いカフ又はリップ 1 8 3 を備えたフランジとを有するステント 1 8 0 を例証している。図 1 8 B は、図 1 8 A より小さな内直径を有するが傷つけることなく組織に係合するための大きな二重壁フランジ 1 8 1 を備えたステント 1 8 0 を例証している。図 1 8 C は、内側の円筒形鞍状領域の直径より大きな外側カフ又はリップ 1 8 3 の直径を備えたステント 1 8 0 を例証している。

【 0 1 2 3 】

図 1 8 D は、図 1 8 C に類似しているがフランジ空間内に食物が詰まるのを防止するためにフランジ 1 8 1 に別個のプラグ 1 8 4 を備えたステント 1 8 0 の実施形態を例証している。プラグは、ステントが除去された後に消化管を通して流れるか又は通過するのに適した材料で作製されうる。いくつかの実施形態では、フランジは生物分解性又は生体吸収性の材料で作製可能である。このフランジプラグ構造は本明細書中に開示されたステント構造のうち任意のものとともに使用可能である。

【 0 1 2 4 】

いくつかの実施形態では、ステント端部は対称形である。いくつかの実施形態では、ステント端部は異なる端部形状を有しうる。ステント端部の形状は、体腔及び吻合の位置並びに所望の物性に基づいて選択可能である。ステントは、食物又は部分消化された食物が主として一方向に流れるべきであるため単方向の流れを促進するように設計可能である。単方向の流れはさらに、物質の流れと最初に接触する前部のステントフランジ ( 例えば基端側フランジ ) について補強を付与又は要求する可能性もある。基端側フランジは、先端側フランジより強い引抜力を有する断面を備えて設計可能である。基端側フランジの開口部の直径は、フランジ内に物質が詰まる機会を最小限にするために先端側フランジより広い設計を有しうる。基端側フランジの端部は、食物又は物質がフランジ内に詰まる機会をさらに減少させるように設計することも可能である。例えば、ステントが、図 1 6 J に例

10

20

30

40

50



証されるように、より広いフランジ端部を備えた基端側フランジについては図 1 6 A に例証されるような断面を、及び先端側フランジについては図 1 6 I のようなフランジ設計を有することも考えられる。

#### 【 0 1 2 5 】

ステントの寸法は、流体の流れにとって望ましい導路と共に組織壁上への望ましい保持を提供するように設計可能である。例えば、フランジの幅及び直径は所望の特性を提供するために最適化することが可能である。カフ又はリップは補強を提供するためにフランジよりも末端側に提供されうる。カフの直径及び長さも、ステントの特性を改変するために最適化することが可能である。カフの直径は、円筒形の中空部分の直径より大きくてもよい。これにより、後続のステントへの到達をより簡単にし、かつ物質がフランジ内に詰まる機会を減少させることができる。カフ又は外側リップは、食物又は部分消化された食物がフランジ空間内に詰まる機会を最小限にするように形作られることも可能である。例えば、外側カフ又はリップは、ステントの内部空間から離れるように突出するか又は巻いている壁を備えうる。円筒部分の直径及び長さは、組織壁の厚さ及び所望のステント位置に応じて最適化することが可能である。ステントの全長を具体的な用途に応じて最適化することも可能である。

10

#### 【 0 1 2 6 】

いくつかの実施形態では、鞍状領域の腔内直径は約 8 mm ~ 約 4 0 mm である。いくつかの実施形態では、円筒形の鞍状領域の腔内の長さは約 1 5 mm ~ 約 2 5 mm である。

製造技術の例には、レーザー切断、製織、溶接、エッチング、及びワイヤ成形を使用することが挙げられる。シリコンのようなメンブレン材料は、ステント壁を通る流体の通行を防止するためにワイヤステントフレームに適用可能である。メンブレン材料は、塗装、刷毛塗り、噴霧、浸漬、又はモールド成形によって適用可能である。

20

#### 【 0 1 2 7 】

いくつかの実施形態では、本明細書中に開示されたステントのうち任意のものは 2 つの半部を備えうる。図 1 9 A は、各々が磁気リングを備えたステントの 2 つの半部を例証している。図 1 9 A は、可撓性フランジ 1 9 1 及び磁気リング 1 9 2 を備えた第 1 のステント半部 1 9 0 と、磁気リング 1 9 4 及び可撓性フランジ 1 9 5 を備えた第 2 のステント半部 1 9 3 とを例証している。磁石は互いに引きつけられるように構成されうる。よって、各半部は、腹腔鏡デバイス 1 9 6 によってそれぞれの標的位置に、例えば図 1 9 B ~ 1 9 C に示されるように標的の吻合組織又は管腔の別個の側面に、円錐頭部 1 9 7 を前進させることなどによってフランジに対する拘束を取消すことにより可撓性フランジ 1 9 1 を留置することで、別々に留置されることも考えられる。腹腔鏡デバイス 1 9 6 は、第 1 のステント半部 1 9 0 の中空の円筒形領域を通して除去されることも考えられる。磁石 1 9 2 、 1 9 4 はその後接合されて、フランジ 1 9 1 が組織壁 T 1 に係合し、かつフランジ 1 9 5 が組織壁 T 2 に係合して図 1 9 D に例証されるような吻合を形成するようになっていることも考えられる。その他の種類の接続も 2 つのステント半部を用いてなされうる。例えば、クリップ、リング、タブ、及びその他の連結構造を使用することも考えられる。

30

#### 【 0 1 2 8 】

図 2 0 A ~ 2 0 C は、いくつかの実施形態に従って胃と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証している。図 2 0 A ~ 2 0 C に例証された手技は N O T E S 手技と呼ばれうる。N O T E S 手技は比較的迅速かつ容易であるが、内視鏡及びカテーテルデバイスが腸管の標的領域を見つけるために胃壁を貫通して腹膜腔に進入するので、腹膜腔の異物混入の可能性が高い。

40

#### 【 0 1 2 9 】

内視鏡は口から入り、食道を下って胃の中へと前進せしめられる。内視鏡は複数のポートを備えうる。例えば、1 つのポートはステントを担持するカテーテルデバイスを包含することが可能であり、第 2 のポートは把持デバイス及び切開部を作る用具のうち少なくともいずれかを包含することが可能である。胃壁に切開部を作った後、内視鏡 2 0 0 は図 2 0 A に示されるように胃 2 0 1 の壁を通して前進させることが可能である。内視鏡 2 0 0

50

は、空腸の特定の場所のような腸管 203 の標的位置を確認するために使用される。把持具 202 はその後、図 20A に示されるように腸管 203 の標的位置に隣接している腸管に付着して確保するために使用される。シストーム又はその他の適切なデバイスは、腸管 203 にガイドワイヤを到達させるために内視鏡 200 の第 2 のポートを通して前進せしめることが可能である。シストームはガイドワイヤ上でカテーテルデバイス 204 と交換可能である。ステント 34 を担持しているカテーテルデバイス 204 は、ガイドワイヤをたどって腸管 203 に到達することができる。カテーテルデバイス 204 は、腸管 203 の中への当初の貫通部を拡大するためにエネルギーを付与されるチップのような拡張器を備えることができる。ある場合にはガイドワイヤの使用は任意選択であり、カテーテルデバイスのエネルギーを付与されるチップが胃及び腸管において最初の貫通部を作製するために使用される。腸管 203 に到達した後、カテーテルデバイス 204 は、図 20A に示されるようにステント 34 の先端側フランジを拘束しているシースの抜去又は後退により腸管 203 においてステント 34 の先端側フランジを留置することができる。ステント 34 の先端側フランジの拡張後、ステント 34、カテーテルデバイス 203、及び内視鏡 200 は、腸管 203 を胃 201 の近くに引き寄せるために基端側へと引き寄せられ、この時点で把持具 202 は図 20B に示されるように解放及び抜去可能である。ステント 34 の基端側フランジは、ステント 34 を拘束しているシースを後退させ続けることにより胃 201 に留置可能である。ステント 34 の留置後、図 20C に示されるように胃 200 と腸管 203 との間にステントの内部を通して経路が形成される。ステントフランジは、食物及び部分消化された食物がステントの内部空間を流ることが可能であるように設計されている。任意選択で、ステントは完全に拡張した形態をより迅速に形成するために留置後にバルーンで拡張されてもよい。ステントの留置後、内視鏡は除去される。胃と腸管との接合部は治癒して吻合を形成することができる。吻合の形成後、ステントはスネア又は他の既知の技法を使用して内視鏡下で除去することが可能である。

10

20

30

40

50

#### 【0130】

現行の超音波内視鏡は用具を通すために 1 つの開口ルーメンを有している。これらの超音波内視鏡は、追加の用具を利用するための追加のルーメンは有していない。超音波誘導を有する超音波性能を備えたこれらの内視鏡はさらに、腸管の標的領域を見つけるために使用することも可能である。図 21A ~ 21C は、いくつかの実施形態に従い超音波誘導を使用して胃と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証している。図 21A ~ 21C に例証された手技は EUS (超音波内視鏡) 手技と呼ぶことができる。EUS 手技は、胃を大きく切開する必要がなくその範囲が胃を出ないので、NOTES 手技と比較して腹膜腔の異物混入のリスク低減をもたらす、また腸管の標的領域は超音波で見つけることが可能であって、腸管の標的領域を見出すために腹膜腔内を探索する内視鏡を使用するのと比較して周囲をあまり探索せずにすむ。

#### 【0131】

超音波性能を備えた内視鏡 210 は口から入り、食道を下って胃 211 の中へ前進する。超音波の標的を作出する多くの方法が存在し、例えば、注入カテーテルが内視鏡のポートを通して前進せしめられて幽門弁を通り十二指腸を過ぎ、腸管 213 の標的位置へと前進せしめられてもよい。注入カテーテルが腸管 213 の標的位置まで前進せしめられたら、食塩水のボラス注入が行われる。食塩水の注入後、注入カテーテルは除去される。次いで針 212 が内視鏡のルーメン内を前進せしめられることができる。超音波は図 21A に示されるように食塩水で満たされた腸管 213 の区域を同定するために使用可能である。超音波誘導は、針 212 を前進せしめて最初に胃壁及び腸管の壁を穿刺して腸管 213 に到達した後に腸管内にガイドワイヤを前進せしめるために使用される。ステント 34 を担持するカテーテルデバイス 214 は、ガイドワイヤをたどって図 21B に示されるように腸管 213 の標的位置に到達することができる。この実施形態では針による到達が推奨されているが；いくつかの実施形態では、針及びガイドワイヤを用いずにエネルギーを付与される先端チップを直接使用して胃壁及び腸管に最初の貫通部を作製するためにカテーテルが使用されてもよい。腸管 213 に到達した後、カテーテルデバイス 214 は、図 2

1 B に例証されるようにステント 3 4 の先端側フランジを拘束しているシースの抜去又は後退により腸管 2 1 3 の中にステント 3 4 の先端側フランジを留置することが可能である。カテーテルデバイス 2 1 4 は、図 2 1 C に示されるように腸管 2 1 3 を引き寄せて胃 2 1 1 に並置せしめるために基端側へ後退させることが可能である。次いでステント 3 4 の基端側フランジは、図 2 1 D に示されるように、ステント 3 4 を拘束しているシースを後退させ続けることにより胃 2 1 1 の中に留置することができる。ステント 3 4 を留置した後、胃 2 1 1 と腸管 2 1 3 との間にステント 3 4 の内部を通して経路が形成される。ステントフランジは、食物及び部分消化された食物がステントの内部空間を通して流れることが可能であるように設計されている。任意選択で、ステントは完全に拡張した形態をより迅速に形成するために留置後にバルーンで拡張されてもよい。ステントの留置後、内視鏡は除去される。胃と腸管との接合部は治癒して吻合を形成することができる。吻合の形成後、ステントはスネア又は他の既知の技法を使用して内視鏡下で除去することが可能である。

10

#### 【0 1 3 2】

腹腔鏡用具はさらに、腸管及び胃のような身体の一部を見つけて到達するに際してカテーテルデバイスを支援するために使用することも可能である。腸管は腹腔内に乱雑な状態で存在する。腹腔鏡の把持具及びカメラを使用することができれば、腹腔内における標的の解剖学的構造の把握及び視覚化に加えて、外科的処置のための所望の配向及び配置状態への標的の解剖学的構造の位置決めを、改善することが可能である。

20

#### 【0 1 3 3】

図 2 2 A ~ 2 2 D は、いくつかの実施形態に従い内視鏡カテーテル 2 2 0 及び腹腔鏡用具 2 2 5、2 2 6 を使用して胃 2 2 1 と腸管 2 2 3 の一部分との間にステント 3 4 を留置する方法を例証している。複数の腹腔鏡ポートは、カテーテルデバイス 2 2 4 が腸管 2 2 3 の標的位置を見つけて腸管 2 2 3 に侵入するのを支援するために使用可能である。腹腔鏡下の環境は腹腔内に作られる。1 実施例において、2 つの用具及び 1 台のカメラが 3 つの腹腔鏡ポート配置構成と共に使用されうる。カテーテルデバイス 2 2 4 (内視鏡 2 2 0 の有無に関わらない) は口から入り、食道を下って胃へと前進する。カテーテルデバイス 2 2 4 は、図 1 4 に記載されるように、カメラによって腹腔内で視覚化するための、胃壁を通して光ることのできる光ファイバー灯を備えうる。この光は、胃壁を貫通する前にカテーテルのチップの位置の同定を容易にすることが可能である。カテーテルチップは、カテーテルを用いて胃壁 2 2 1 に穴を開け、カテーテルが胃壁 2 2 1 とどこで接触しているかを見るために腹腔鏡用具を使用することにより、視覚化されることも可能である。腹腔鏡用具 2 2 5 のチップは、図 2 2 A に示されるように胃壁を通り抜けてカテーテルが前進するのを可能にする切開部を形成するためにカテーテル 2 2 4 が接触している胃 2 2 1 の壁の位置に接触することが可能である。別の実施形態では、カテーテル 2 2 4 は、胃壁 2 2 1 を切開及び貫通するためにエネルギーを付与されるチップを備えうる。腹腔鏡用具 2 2 5、2 2 6 は、カテーテル 2 2 4 が胃壁 2 2 1 を通り抜けて伸びるのを支援することができる。腹腔鏡カメラは腸管 2 2 3 の標的領域を同定するために使用可能である。腸管の標的領域を見つけた後、腹腔鏡用具 2 2 5、2 2 6 は、図 2 2 A に示されるように腸管 2 2 3 を保持し、かつカテーテル 2 2 4 のチップを腸管 2 2 3 の外側壁に隣接するように位置決めするのを支援することができる。その後、カテーテルデバイス 2 2 4 のエネルギーを付与されるチップが腸管 2 2 3 の壁を貫通するために使用されてもよいし、腹腔鏡用具 2 2 6 が腸管 2 2 3 に切開部を作るために使用された後に図 2 2 B に示されるようにカテーテル 2 2 4 が腸管 2 2 3 の中へ前進せしめられてもよい。腸管 2 2 3 に到達した後、カテーテルデバイス 2 2 4 は、図 2 2 B に例証されるようにステントの先端側フランジを拘束しているシースの抜去又は後退により腸管 2 2 3 にステント 3 4 の先端側フランジを留置することが可能である。カテーテルデバイス 2 2 4 は、図 2 2 C に示されるように胃 2 2 1 の貫通部の近くに腸管 2 2 3 を引き寄せるために基端側へ後退せしめられることができる。胃 2 2 1 の貫通部の近くに腸管 2 2 3 を引き寄せた後、ステント 3 4 の基端側フランジはステント 3 4 を拘束しているシースを後退させ続けることにより胃 2 2 1 に留置

30

40

50

可能である。ステント 3 4 を留置した後、図 2 2 D に示されるように胃 2 2 1 と腸管 2 2 3 との間にステント 3 4 の内部を通して流体の導路が形成される。ステントフランジは、食物及び部分消化された食物がステントの内部空間を通して流れることが可能であるように設計されている。任意選択で、ステントは完全に拡張した形態をより迅速に形成するために留置後にバルーンで拡張されてもよい。ステントの留置後、内視鏡は除去される。胃と腸管との接合部は治癒して吻合を形成することができる。吻合の形成後、ステントはスネア又は他の既知の技法を使用して内視鏡下で除去することが可能である。

#### 【 0 1 3 4 】

上記の NOTES、EUS、腹腔鏡補助下、腹腔鏡下のカテーテル到達方法は、胃と腸管との間の吻合の形成として例証されている。該方法及びステップは、胃バイパス手技の一部として形成される底部嚢を用いる吻合形成にも等しく当てはまる。胃嚢と腸管との間の吻合のための本明細書中に開示されたステントの使用は、胃嚢と腸との間に一貫した大きさの吻合及び流体の導路を形成すると同時に該手技の際の漏出の可能性を大幅に低減する。該手技は従来の胃バイパス手技よりも迅速かつ低侵襲性であり、信頼性の高い一貫した吻合形成を伴って再現可能である。

#### 【 0 1 3 5 】

図 2 4 A ~ 2 4 C は、いくつかの実施形態に従って底部嚢 2 4 1 と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証している。図 2 4 A ~ 2 4 C に例証された方法は、図 2 0 A ~ 2 0 C に例証された方法に類似しているが、胃と腸管との間の吻合の代わりに、胃バイパス手技の際に形成された底部嚢 2 4 1 と腸管 2 4 3 との間に吻合が形成される。内視鏡は口から入り、食道を下って底部嚢の中へ前進せしめられる。内視鏡は複数のポートを備えうる。例えば、1つのポートはステントを担持するカテーテルデバイスを包含することが可能であり、第2のポートは把持デバイス及び切開部を作るための用具のうち少なくともいづれかを包含することが可能である。底部嚢に切開部を作った後、内視鏡 2 4 0 は底部嚢 2 4 1 の貫通部を通して前進せしめられる。底部嚢 2 4 1 は、胃の全体積より少ない体積を有する嚢 2 4 1 を形成することで胃の迂回部分 2 4 5 を作出するために、胃の壁を合わせてステーブル処理することにより形成される。図 2 4 A は、腸管 2 4 3 へのカテーテル 2 4 4 の到達を容易にするために腸管 2 4 3 の標的位置に隣接して腸管 2 4 3 を保持する把持デバイス 2 4 2 を例証している。カテーテル 2 4 3 は、針（図示）によって形成された最初の到達の貫通の後に留置されたガイドワイヤをたどってもよいし、カテーテル 2 4 4 のエネルギーを付与されるチップが腸管 2 4 3 の最初の貫通に使用されてもよい。ステント 3 4 の先端部は図 2 4 A に示されるように腸管 2 4 3 の内部に留置され、その後、図 2 4 B に示されるように腸管 2 4 3 を底部嚢 2 4 1 の近くに引き寄せるためにカテーテルデバイス 2 4 4 の基端側牽引部及びステントの先端側フランジが引き寄せられる。カテーテル 2 4 4 のシースはステント 3 4 の基端部を留置するためにさらに後退せしめられる。ステント 3 4 の基端部の留置後、内視鏡 2 4 0 及びカテーテル 2 4 4 は底部嚢 2 4 1 から抜去され、拡張したステント 3 4 がその場に残されて図 2 4 C に示されるように底部嚢 2 4 1 と腸管 2 4 3 との間の経路が形成される。

#### 【 0 1 3 6 】

図 2 5 A ~ 2 5 C は、いくつかの実施形態に従い超音波誘導を使用して底部嚢と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証している。図 2 5 A ~ 2 5 C に例証された方法は図 2 1 A ~ 2 1 C に例証された方法に類似しているが、胃と腸管との間の吻合の代わりに底部嚢と腸管との間に吻合が形成される。図 2 1 A ~ 2 1 C に例証された方法の間の1つの違いは、底部嚢が初期にステーブル処理で閉止されて腸管とは連通していないので、超音波マーカー（例えば、図 2 1 A ~ 2 1 C に記載された実施例では生理食塩水）が底部嚢を形成する前に配置されるということである。底部嚢 2 5 1 の形成後、ステント 3 4 を備えたカテーテルデバイス 2 5 4 を担持する超音波内視鏡 2 5 0 は、口及び食道を通して底部嚢 2 5 1 へと前進せしめられる。胃の迂回された部分は 2 5 5 として示されている。超音波誘導は、腸管 2 5 3 の中のマーカーを見つけ出し、図 2 5 A に示されるように底部嚢 2 5 1 の壁及び腸管 2 5 3 の壁の最初の貫通部を形成する針 2 5 2 を前進せしめる

ために使用される。ガイドワイヤが針を通して留置された後で針の抜去が行われうる。次いでカテーテル 254 はガイドワイヤをたどって腸管 253 に到達することができる。ステント 34 の先端側フランジは、図 25B に示されるようにカテーテルデバイス 254 のシースを抜去することにより留置される。基端側牽引部は、図 25C に示されるように腸管 253 を底部嚢 251 の近くに引き寄せるためにステント 34 の先端側フランジ上で引き寄せられうる。カテーテルのシースはステント 34 の基端部を留置するためにさらに後退せしめられる。ステント 34 の基端部の留置後、内視鏡 250 及びカテーテル 254 は底部嚢 251 から抜去されて拡張したステント 34 をその場に残し、図 25D に示されるように底部嚢 251 と腸管 253 との間の経路が形成される。

【0137】

図 26A ~ 26D は、いくつかの実施形態に従い内視鏡カテーテル 260 及び腹腔鏡用具 265、266 を使用して底部嚢 261 と腸管の一部分との間にステントを留置する方法を例証している。図 26A ~ 26D に例証された方法は図 22A ~ 22D に例証された方法に類似しているが、胃と腸管との間の吻合の代わりに底部嚢 261 と腸管 263 との間に吻合が形成される。カテーテル 264 は、底部嚢 261 の所望の位置へと前進せしめられた後で腹腔鏡用具の補助下で底部嚢 261 の壁を貫通する。胃の迂回された部分は 267 として示されている。腹腔鏡の把持具 265、266 は図 26A に示されるように腸管 263 の標的位置に対してカテーテルデバイス 264 のチップを位置決めするために使用される。カテーテル 264 はカテーテルデバイス 264 のエネルギーを付与されるチップを使用して腸管 263 の壁を貫通するために前進せしめられるか、又は、貫通部が腹腔鏡用具 255 若しくは 256 を使用して作られた後で図 26B に示されるように腸管 263 の内部にステント 34 の先端側フランジを留置するためにシースが抜去される。基端側牽引部は、図 26C に示されるように腸管 263 を底部嚢 261 の近くに引き寄せるためにステント 34 の先端側フランジ及びカテーテル 254 の上で引き寄せられる。シースは、ステント 34 の基端側フランジを底部嚢 261 の内部に留置することにより図 26D に示されるように底部嚢 261 と腸管 263 との間の経路を形成するために、さらに抜去することができる。ステント 34 の留置後、カテーテルは底部嚢 261 から抜去される。

【0138】

本明細書中に開示されたステントは従来の胃バイパス手技と共に使用することも可能である。例えば、ステントは、胃バイパス手技の際に形成される吻合、例えば胃から空腸への吻合及び十二指腸から回腸への吻合などのいずれにも配置可能である。ステントは、内視鏡下又は腹腔鏡下で送達可能である（例えばステントを担持するカテーテルデバイスを使用する腹腔鏡下を通した腸管への腹腔鏡下での到達）。ステントは、胃バイパス手技の際に形成された吻合の治癒を改善すると同時に漏出のリスクを低減することができる。ステントはさらに、健全な吻合の形成を促進する。更に、ステントは、胃から空腸及び十二指腸から回腸の間に形成された吻合を横断して迅速かつ容易に留置可能である。

【0139】

図 23A ~ 23G は、いくつかの実施形態に従って胃バイパス手技の後に底部嚢と腸管のある区域、例えば空腸との間、及び腸管の 2 つの区域、例えば十二指腸と回腸との間に吻合ステントを留置する方法を例証している。底部嚢と空腸との間の吻合及び十二指腸と回腸との間の吻合の形成に関して説明されるが、吻合は底部嚢と腸管の任意の部分の間及び腸管の任意の 2 つの部分の間で形成可能である。従来の胃バイパス手技が最初に、胃嚢と腸管の一部分、例えば空腸との間、及び腸管の 2 つの区域、例えば十二指腸と回腸との間に、ステーブル及び縫合系を使用して吻合を作出するために実施される。胃バイパス手技の後には、図 23A に示されるように、漏出という既知の可能性及びリスクを有している縫合系又はステーブルの線 229 が残る。本明細書中に記載された吻合ステントは、吻合における漏出の機会を低減するために、底部嚢と空腸との間の吻合及び十二指腸と回腸との間の吻合に留置することが可能である。ステーブルの線 229 は、図 23B ~ 23G では底部嚢と空腸との間及び十二指腸と回腸との間の接続部において、これらの部位におけるステントの留置の例証を容易にするために省略されている。ステントは、ステーブ

10

20

30

40

50

ル又は縫合系の線を通して、又は横切って留置されるのではなく、ステーブル又は縫合系の線に隣接して留置される。図 2 3 B は、底部囊 2 3 1 及び空腸 2 3 3 を通り十二指腸 2 3 4 と回腸 2 3 5 との間の吻合までの内視鏡 2 3 0 の前進を例証している。迂回された胃 2 3 6 は底部囊 2 3 1 に隣接してステーブル処理されている。ステント 3 4 は、十二指腸 2 3 4 と回腸 2 3 5 との間で図 2 3 C ~ 2 3 D C に示されるようにカテーテル 2 3 2 から留置される。内視鏡 2 3 0 は、図 2 E D に示されるように底部囊 2 3 1 と空腸 2 3 3 との間の吻合まで後退せしめられる。第 1 のカテーテルは除去され、第 2 のカテーテルが適所に置かれる。ステント 3 4 は、図 2 3 F ~ 2 3 G に示されるように第 2 のカテーテルを使用して底部囊 2 3 1 と空腸 2 3 3 との間に留置される。

#### 【 0 1 4 0 】

ステントは図 1 9 B ~ 1 9 D に示されるように 2 つのデバイスを使用して留置されることも可能である。2 つの半部で示されたステント ( 図 1 9 A ) は各半部について別個のデバイスを使用して留置可能である。ステントの一方の端部は図 1 9 B ~ 1 9 C に示されるようにして留置可能である。両方の半部が留置された後、磁気リング又はその他の接続機構が使用されて図 1 9 D に示されるように 2 つの半部を接続して吻合を形成することが可能である。該デバイスの第 1 の部分は食道から留置可能であり、該デバイスの他の部分は腹腔鏡下又は直腸のような別の自然開口部を通じて挿入可能である。

#### 【 0 1 4 1 】

腸管の封止部分は例えば切除手技を実施している場合は明白である。そのような切除手技の際には、標準的な手術道具が使用されて二重のステーブル線が形成された後に該ステーブル線の間が切断される。これにより、切開場所において腸管の 2 つの端部が形成される。これは、例えば腸管の二か所において実施されて、外科医が 2 つの切込線の間のセグメントを除去することにより接合される必要のある腸管の 2 つの封止部分が残るようにすることが可能である。腸管の 2 つの封止部分 ( 例えば結腸及び直腸 ) の間に吻合を形成する方法は、本明細書中に開示されている。図 2 7 A ~ 2 7 F 及び 3 0 A ~ 3 0 F は、腸管の 2 つの封止部分の間に吻合を形成する方法を例証している。

#### 【 0 1 4 2 】

図 2 7 A ~ 2 7 F は、腹膜腔を通じて腸管の一部に到達するためのカテーテルを使用して腸管の 2 つの封止部分の間に吻合を形成する方法を例証している。結腸の 2 つの封止端 2 8 2、2 8 3 は、上述のような結腸の一部の切除手技の際に形成される。次いでカテーテル 2 8 0 が腹膜腔に進出し、図 2 7 A に示されるように標的貫通部 2 8 1 において腸管に進入する。把持具として図示されている腹腔鏡用具 2 8 4 は、カテーテル 2 8 0 の航行を容易にするために使用可能である。カテーテル 2 8 0 は図 2 8 B に示されるように前進せしめられて、結腸の第 1 の封止端 2 8 2 に隣接している貫通部 2 8 5 において結腸を貫通する。この貫通部はステーブル処理又は縫合が施された端部を通して作られることはない。カテーテルは、貫通部 2 8 5 を作製するためにエネルギーを付与されるチップを使用することができる。次いでカテーテルは、図 2 8 C に示されるように結腸を位置決めするために使用された把持具 2 8 4 を用いて貫通部 2 8 6 において結腸の第 2 の部分を貫通するために前進せしめられる。ステント 3 4 の先端側フランジはカテーテル上のシースを抜去することにより留置される。ステント 3 4 は、図 2 8 D に示されるように結腸の壁に係合するように結腸に留置される。基端側牽引部は、結腸を貫通部 2 8 5 の近くに引き寄せるためにカテーテル 2 8 0 及びステント 3 4 の上で引き寄せられ、その後図 2 8 E に示されるように結腸の第 1 の区域の内部にステント 3 4 の基端部が留置される。底部囊と腸管との間に ( 例えば、ステーブルの線を通らずに ) 吻合を作出するために底部囊の形成用の標準的な手術道具を利用するために、同じ手技に従うことが可能である。

#### 【 0 1 4 3 】

腹腔鏡用具は、腹膜腔に到達するため、及び胃腸管の任意の部分の間に吻合を形成するためにステントを留置するために使用することも可能である。図 2 8 A ~ 2 8 G、2 9 A ~ 2 9 G、及び 3 0 A ~ 3 0 F は、G I 管において体腔間にステントを留置するために腹腔鏡ステント送達デバイスを使用する方法を例証している。

10

20

30

40

50

## 【 0 1 4 4 】

図 2 8 A ~ 2 8 G は、図 5 A ~ 5 C で例証された腹腔鏡デバイス 5 0 を使用して胃と腸管の一部分との間にステントを留置するための腹腔鏡下の方法を例証している。腹腔鏡下の環境は腹膜腔内に作られ、腹腔鏡デバイス 5 0 は腹膜腔に進入する（図 2 8 A）。標的の体腔、この実施例では胃 2 9 1 及び腸管 2 9 2 が見つけ出される。貫通部 2 9 3 は内視鏡用具又は腹腔鏡用具を使用して胃 2 9 1 に作られる。デバイス 5 0 のステント保持具の配向は、ステント 3 4 の端部を胃 2 9 1 の貫通部 2 9 3 の内側に位置付けることを容易にするように調整される（図 2 8 B）。次に、ステント 3 4 の端部は貫通部 2 9 3 を通って胃 2 9 1 に進入する（図 2 8 C）。収縮性巻装管材料として例証された径方向の拘束具は、リップコード式の機構を使用して解除可能である。収縮性巻装物の除去により、ステント 3 4 は図 2 8 D に示されるように胃 2 9 1 の内部で拡張形態をとることができる。貫通部 2 9 4 は内視鏡用具又は腹腔鏡用具を使用して腸管 2 9 2 に作られる。次に、ステント 3 4 の他方の端部は図 2 8 D ~ 2 8 F に示されるように同様の方法論を用いて腸管 2 9 2 の内部に留置可能である。図 2 8 D ~ 2 8 E は、貫通部 2 9 4 を通したステント 3 4 の第 2 端の配置について例証している。径方向の拘束具は、ステント 3 4 の第 2 のフランジが腸管 2 9 2 の内側で展開することを可能にするために除去される（図 2 8 F）。ステント 3 4 の先端部及び基端部が留置された後、デバイス 5 0 はステント 3 4 に対する制御を解放する。ステント 3 4 がデバイス 5 0 によって解放された後、デバイス 5 0 は、切断された径方向の拘束具及び径方向の拘束具を切断するために使用されたコード又はプルワイヤと共に腹膜腔から除去されうる。

10

20

## 【 0 1 4 5 】

図 2 9 A ~ 2 9 G は、図 5 A ~ 5 C に例証された腹腔鏡デバイス 5 0 を使用して底部嚢と腸管の一部分との間にステントを留置するための腹腔鏡下の方法を例証している。図 2 9 A ~ 2 9 G は図 2 8 A ~ 2 8 G に類似しているが、胃と腸管の代わりに底部嚢と腸管との間に吻合を形成する。腹腔鏡下の環境は腹膜腔内に作られ、腹腔鏡デバイス 5 0 は腹膜腔に進入する（図 2 9 A）。標的の体腔、この実施例では底部嚢 3 0 1 及び腸管 3 0 2 が見つけ出される。貫通部 3 0 3 は内視鏡用具又は腹腔鏡用具を使用して底部嚢 3 0 1 に作られる。デバイス 5 0 のステント保持具の配向は、ステント 3 4 の端部を底部嚢 3 0 1 の貫通部 3 0 3 の内側に位置付けることを容易にするように調整される（図 2 9 B）。次に、ステント 3 4 の端部は貫通部 3 0 3 を通って胃 3 0 1 に進入する（図 2 9 C）。収縮性巻装管材料として例証された径方向の拘束具は、リップコード式の機構を使用して解除可能である。収縮性巻装物の除去により、ステント 3 4 は図 2 9 D に示されるように底部嚢 3 0 1 の内部で拡張形態をとることができるようになる。貫通部 3 0 4 は内視鏡用具又は腹腔鏡用具を使用して腸管 3 0 2 に作られる。次に、ステント 3 4 の他方の端部は図 2 9 D ~ 2 9 F に示されるように同様の方法論を用いて腸管 3 0 2 の内部に留置可能である。図 2 9 D ~ 2 9 E は、貫通部 3 0 4 を通したステント 3 4 の第 2 端の配置について例証している。径方向の拘束具は、ステント 3 4 の第 2 のフランジが腸管 3 0 2 の内側で展開することを可能にするために除去される（図 2 9 F）。ステント 3 4 の先端部及び基端部が留置された後、デバイス 5 0 はステント 3 4 に対する制御を解放する。ステント 3 4 がデバイス 5 0 によって解放された後、デバイス 5 0 は、切断された径方向の拘束具及び径方向の拘束具を切断するために使用されたコード又はプルワイヤと共に腹膜腔から除去されうる。

30

40

## 【 0 1 4 6 】

図 3 0 A ~ 3 0 F は、図 5 A ~ 5 C に例証された腹腔鏡デバイス 5 0 を使用して、上述のように形成可能な腸管の 2 つの封止区域の間にステントを留置するための腹腔鏡下の方法を例証している。腹腔鏡下の環境は腹膜腔内に作られ、腹腔鏡デバイス 5 0 は腹膜腔に進入する（図 3 0 A）。標的の体腔、この実施例では結腸の切断及び封止された端部 3 1 0 及び 3 1 1 が見つけ出される。内視鏡用具又は腹腔鏡用具を使用して、第 1 の貫通部 3 1 2 は結腸の第 1 の封止端 3 1 0 に隣接して作られ、第 2 の貫通部 3 1 3 は結腸の第 2 の封止端 3 1 1 に隣接して作られる。貫通部 3 1 2、3 1 3 は結腸の壁を通して作られ、ス

50

テーブル処理されて封止された端部 310、311を通しては作られない。デバイス 50 のステント保持具の配向は、ステント 34 の端部を結腸の貫通部 312 及び 313 の内側に位置付けることを容易にするように調整される (図 30B)。次に、ステント 34 の端部は貫通部 312 を通って結腸の第 1 の端部に進入する (図 30C)。収縮性巻装管材料として例証された径方向の拘束具は、リップコード式の機構を使用して解除可能である。収縮性巻装物の除去により、ステント 34 は図 30D に示されるように結腸の第 1 の端部の内部で拡張形態をとることができる。次に、ステント 34 の他方の端部は図 30D ~ 30F に示されるように同様の方法論を用いて結腸の第 2 の端部の内側に留置可能である。図 30D ~ 30E は、貫通部 313 を通したステント 34 の第 2 の端部の配置について例証している。径方向の拘束具は、ステント 34 の第 2 のフランジが結腸の第 2 の端部の内側で展開することを可能にするために除去される (図 28E)。ステント 34 の先端部及び基端部が留置された後、デバイス 50 はステント 34 に対する制御を解放する。ステント 34 がデバイス 50 によって解放された後、デバイス 50 は、切断された径方向の拘束具及び径方向の拘束具を切断するために使用されたコード又はプルワイヤと共に腹腔腔から除去されて、ステント 34 のみが残し、結腸の第 1 の端部と結腸の第 2 の端部との間に経路が形成されうる (図 30F)。

10

#### 【0147】

図 28 ~ 30 は腹腔鏡デバイス 50 を使用して例証されているが、本明細書中に開示された腹腔鏡下ステント送達デバイスのうち任意のものがこれらの方法において使用可能である。

20

#### 【0148】

胃バイパス手術及び結腸切除手術に関して詳細に議論されたが、方法及びデバイスは任意の外科的吻合の形成について本明細書中で使用可能である。実施形態は膀胱の新たな部分に尿管を取り付けるために使用可能である。実施形態は直腸と別の体腔との間に吻合を形成するために使用することもできる。実施形態は食道と別の体腔との間に吻合を形成するために使用することもできる。実施形態は、ガイドワイヤの到達から多数の組織平面を通して標的の解剖学的構造物に到達する必要がある E R C P の適用に応用することが可能である。実施形態は、例えば経十二指腸的、経胃的、胆管、膵偽嚢胞、経肝的、経胆嚢管的、経膵管的、経腸的、経胆管的、経食道的 (transsesophageal)、経気管支、経胃的、空腸造瘻、経結腸的などの適用及び手技に有用である。

30

#### 【0149】

いくつかの実施形態では、方法及びデバイスは腹膜への到達及び T I P S (経頸静脈性肝内門脈体循環短絡術) に使用することが可能である。いくつかの実施形態では、方法及びデバイスは、例えば、血管への到達、動脈から血管、心膜への到達、及び経弁的到達 (via transvalve access) が不十分な静脈 (vein) などのための適用及び手技において使用することが可能である。

#### 【0150】

特徴又は要素が本明細書中において別の特徴又は要素の「上に」あるものとされている場合、該特徴又は要素は別の特徴又は要素の上に直接あってもよいし、介在する特徴及び要素のうち少なくともいずれかがさらに存在していてもよい。対照的に、特徴又は要素が別の特徴又は要素の「直接上に」あるものとされている場合、介在する特徴又は要素は存在しない。さらに、特徴又は要素が別の特徴又は要素に「接続 (connected)」、「付着」又は「結合 (coupled)」しているとされている場合、該特徴又は要素は別の特徴又は要素に直接的に接続、付着、結合していてもよいし、介在する特徴又は要素が存在していてもよいことは理解されるであろう。対照的に、特徴又は要素が別の特徴又は要素に「直接的に接続」、「直接的に付着」又は「直接的に結合」しているとされている場合、介在する特徴又は要素は存在しない。1つの実施形態に関して説明又は表示されているが、そのように説明又は表示される特徴及び要素は他の実施形態にも当てはめることが可能である。さらに当業者には当然のことであるが、別の特徴に「隣接して」配置されている構造物又は特徴への言及は、その隣接した特徴と重複するか又はその隣接した

40

50



特徴の土台となる部分を有しうる。

【0151】

本明細書中で使用される用語は、特定の実施形態のみについて説明することを目的としており、本発明を限定するようには意図されていない。例えば、本明細書中で使用されるように、単数形である「1つの(a, an)」及び「その(the)」は、文脈がそうでないことを明白に示さないかぎり、同様に複数形を含むように意図されている。さらに、用語「含んでなる(comprises)」及び「含んでなる(comprising)」のうち少なくともいずれかは、本明細書において使用されたとき、明記された特徴、ステップ、操作、要素、及び構成要素のうち少なくともいずれかが存在することを指定するが、1以上の他の特徴、ステップ、操作、要素、構成要素、及びこれらの群のうち少なくともいずれかの存在又は追加を妨げるものではないことは理解されるであろう。本明細書中で使用されるように、用語「～及び～のうち少なくともいずれか(and/or)」は、関連する列挙された項目のうち1以上のあらゆる組み合わせを含み、「/」として略記されうる。

10

20

30

【0152】

空間的に相対的な用語、例えば「～の下に(under)」、「～の下方に(below)」、「より下の(lower)」、「～の上に(over)」、「上部の(upper)」などは、図面で例証されるような一方の要素又は特徴と別の要素又は特徴との関係性について説明するための記述を容易にするために本明細書中で使用されうる。空間的に相対的な用語は、図面に示された配向に加えて使用時又は操作時のデバイスの様々な配向を包含するように意図されていることが理解されよう。例えば、図中のデバイスが逆さである場合、他の要素又は特徴の「下に(under)」又は「真下に(beneath)」として記述された要素は他の要素又は特徴の「上に(over)」配向されていることになろう。よって、典型的な用語「下に(under)」は、上下両方の配向を包含しうる。デバイスは違ったかたちに配向されることも可能であり(90度回転される、又はその他の配向)、本明細書中で使用される空間的に相対的な記述語はそれに応じて解釈される)。同様に、用語「上方へ(upwardly)」、「下方へ(downwardly)」、「垂直の(vertical)」、「水平の(horizontal)」などは、そうでないことが明確に示されないかぎり、単に説明の目的で本明細書中において使用される。

30

【0153】

用語「第1の」及び「第2の」は、様々な特徴/要素について説明するために本明細書中で使用されうるが、これらの特徴/要素は、文脈からそうでないことが示されないかぎり上記の用語によって限定されるべきではない。上記の用語は1つの特徴/要素を別の特徴/要素から区別するために使用されうる。よって、以下に議論される第1の特徴/要素が第2の特徴/要素と名付けられることも考えられるし、同様に、本発明の教示から逸脱することなく、以下に議論される第2の特徴/要素が第1の特徴/要素と名付けられることも考えられる。

【0154】

実施例において使用されるような場合を含め、本明細書及び特許請求の範囲においてここに使用されるように、かつそうでないことが特に明示されないかぎり、全ての数字はあたかも「約(about)」又は「ほぼ(approximately)」という語が(その用語が明らかに表示されなくも)前置されているかのように読まれうる。「約(about)」又は「ほぼ(approximately)」という言葉は、規模及び配置状態のうち少なくともいずれかについて述べる場合に、記載される値及び配置状態のうち少なくともいずれかが値及び配置状態のうち少なくともいずれかの合理的な期待範囲内にあることを示すために使用されうる。例えば、数値は、明記された値(又は値の範囲)の $\pm 0.1\%$ 、明記された値(又は値の範囲)の $\pm 1\%$ 、明記された値(又は値の範囲)の $\pm 2\%$ 、明記された値(又は値の範囲)の $\pm 5\%$ 、明記された値(又は値の範囲)の $\pm 10\%$ などである値を有しうる。本明細書中に挙げられたいかなる数値範囲も、該範囲内に含

40

50

められた全ての部分範囲を含むように意図されている。

【 0 1 5 5 】

様々な実例となる実施形態が上述されているが、様々な実施形態に対し、いくつかの変更のうち任意のものが、特許請求の範囲により記述されるような本発明の範囲から逸脱することなくなされう。例えば、様々な上記方法のステップが実施される順序は多くの場合は代替実施形態において変更可能であり、かつ他の代替実施形態において方法の 1 以上のステップがすべて省略される場合もある。様々なデバイス及びシステムの実施形態の任意選択の特徴は、ある実施形態には含められて他の実施形態には含められなくてよい。したがって、先の記載は主として例示の目的で提供されており、特許請求の範囲において明記されるように本発明の範囲を限定するものと解釈されるべきではない。

10

【 0 1 5 6 】

本明細書中に含まれる実施例及び例証は、限定ではなく例証を目的として、主題が実行されうる具体的な実施形態を示している。すでに述べたように、他の実施形態が利用され、かつそこから誘導されてもよく (*derived there from*)、本開示の範囲から逸脱することなく構造的かつ論理的な置換及び変化が施されうようになっているてもよい。本発明の主題のそのような実施形態は、単に便宜上、かつ実際には 2 以上が開示される場合も本願の範囲を任意の単一の発明又は発明概念に自発的に限定することなく、用語「発明」によって個々に又は集合的に言及されう。よって、特定の実施形態について本明細書中に例証及び説明がなされてきたが、同一の目的を達成すると予測される任意の配置構成が、示された特定の実施形態の代わりとなりうる。本開示は、様々な実施形態のあらゆる適合形態又は変更形態を対象とするように意図されている。上記実施形態の組み合わせ、及び本明細書中には具体的に記載されていない他の実施形態は、上記の説明を再検討すれば当業者には明白であろう。

20

【 0 1 5 7 】

先の発明は、明快な理解を目的として例証及び実施例を用いて多少詳細に記載されてきたが、様々な代替形態、改変形態及び等価物が使用可能であること、並びに上記の説明は添付の特許請求の範囲によってある程度規定される本発明の範囲を限定するものとして受け取られるべきではないことは、明白であろう。

【図 1 B】

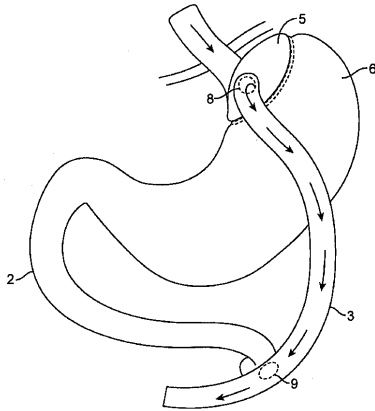


FIG. 1B

【図 2 A】

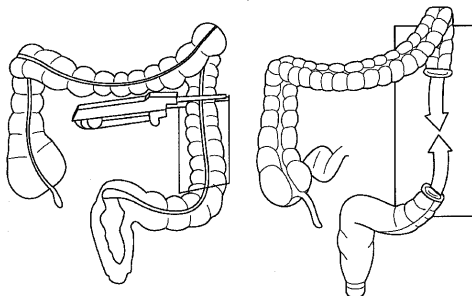


FIG. 2A

【図 3 A】

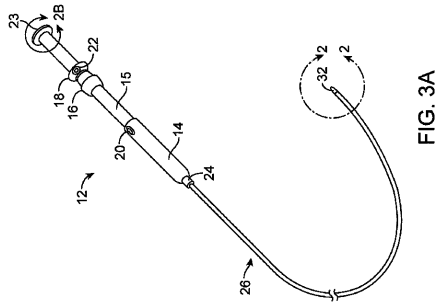


FIG. 3A

【図 2 B】

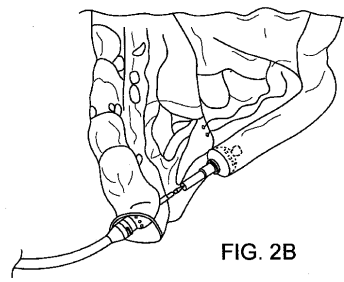


FIG. 2B

【図 2 C】

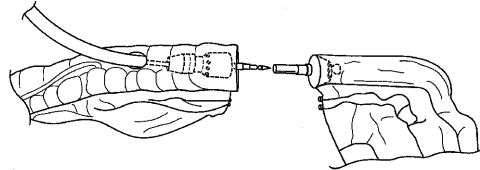


FIG. 2C

【図 3 B】

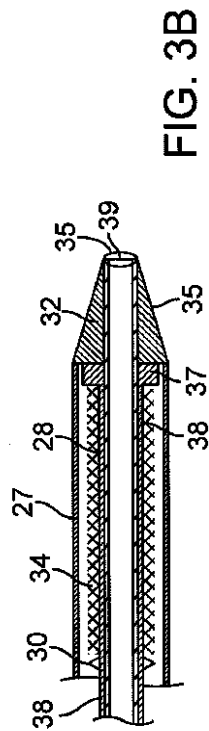
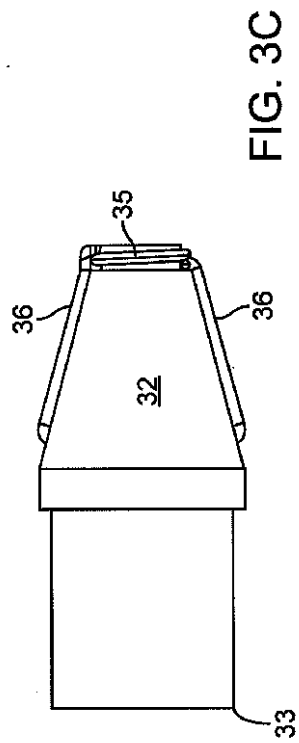
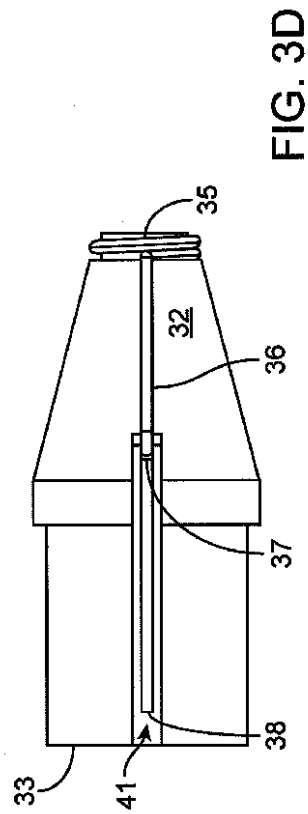


FIG. 3B

【図 3 C】



【図 3 D】



【図 4 A】

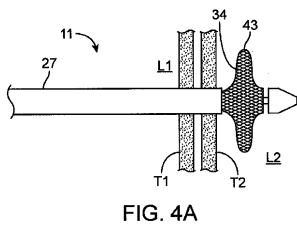


FIG. 4A

【図 4 B】

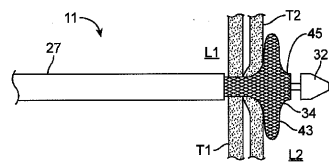


FIG. 4B

【図 4 C】

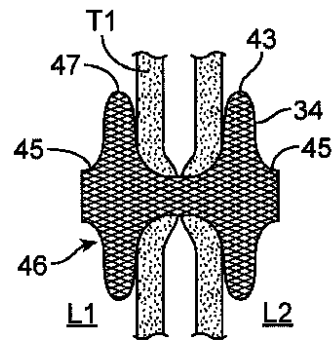


FIG. 4C

【図 5 A】

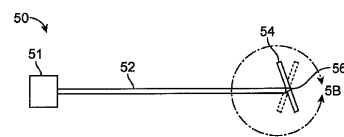


FIG. 5A

【 図 5 B 】

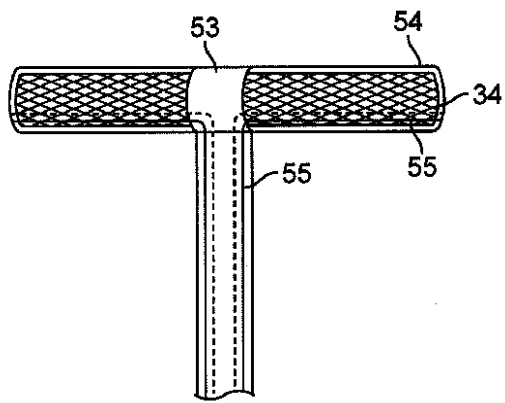


FIG. 5B

【 図 5 C 】

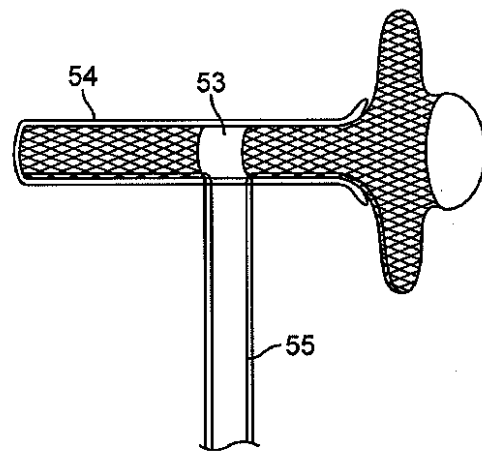


FIG. 5C

【 図 6 】

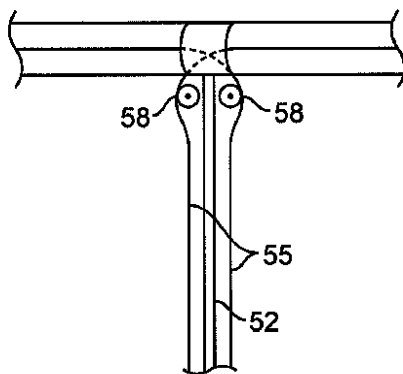


FIG. 6

【 図 7 A 】

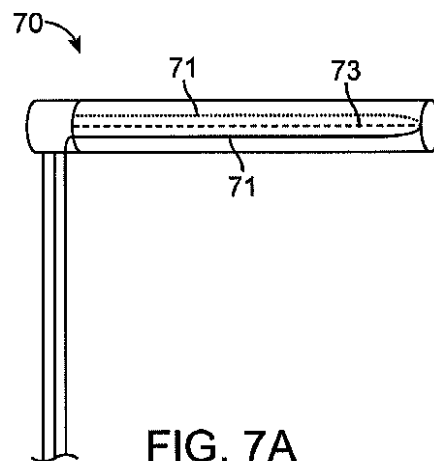


FIG. 7A

【 図 7 B 】

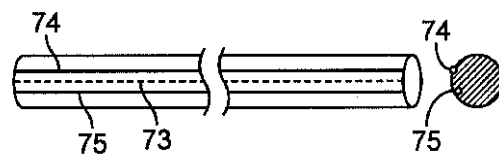


FIG. 7B

【図 8 A】

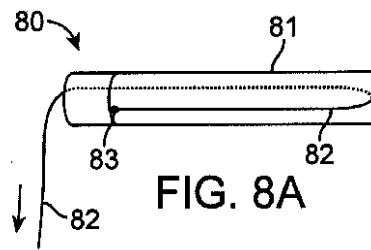


FIG. 8A

【図 9 A】

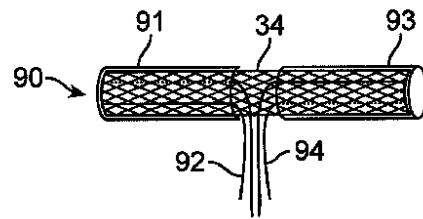


FIG. 9A

【図 8 B】

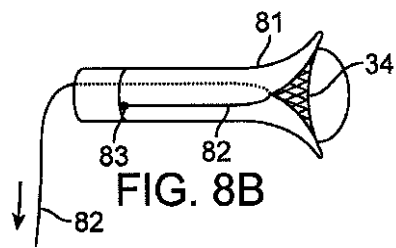


FIG. 8B

【図 9 B】

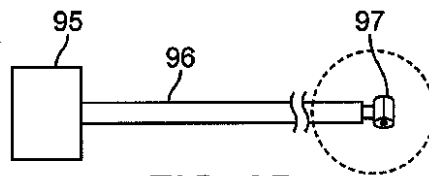


FIG. 9B

【図 9 C】

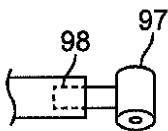


FIG. 9C

【図 9 E】

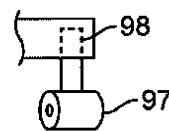


FIG. 9E

【図 9 D】

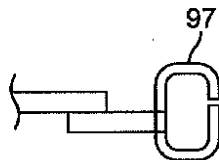


FIG. 9D

【図 1 0】

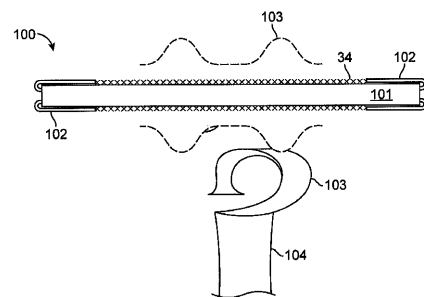


FIG. 10

【図 1 1 A】

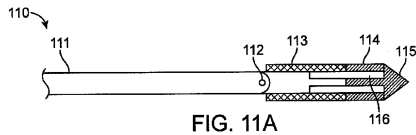


FIG. 11A

【図 1 1 B】

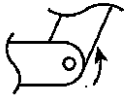


FIG. 11B

【図 1 1 C】

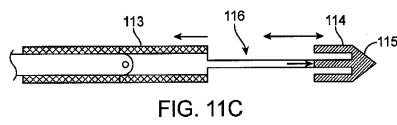


FIG. 11C

【図 1 1 D】

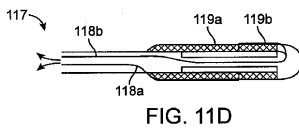


FIG. 11D

【図 1 2 A】

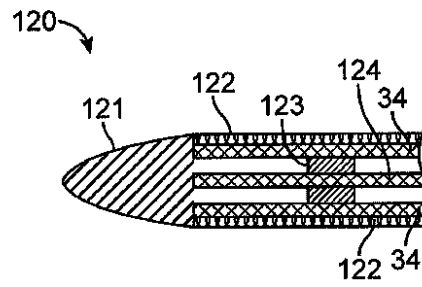


FIG. 12A

【図 1 2 B】

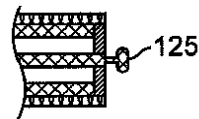


FIG. 12B

【図 1 2 C】

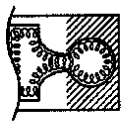


FIG. 12C

【図 1 2 F】



FIG. 12F

【図 1 2 D】

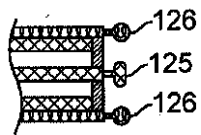


FIG. 12D

【図 1 2 E】



FIG. 12E

【図 13 A】

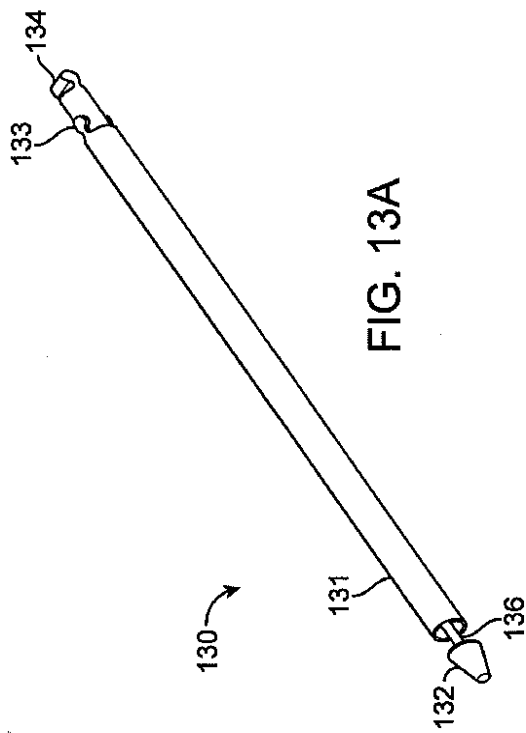


FIG. 13A

【図 13 B】

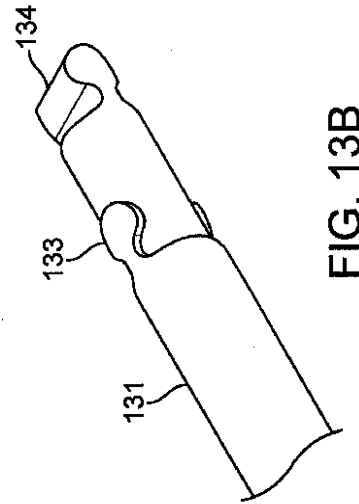


FIG. 13B

【図 13 C】

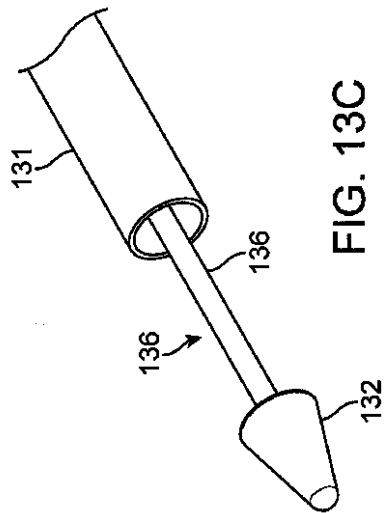


FIG. 13C

【図 15 A】

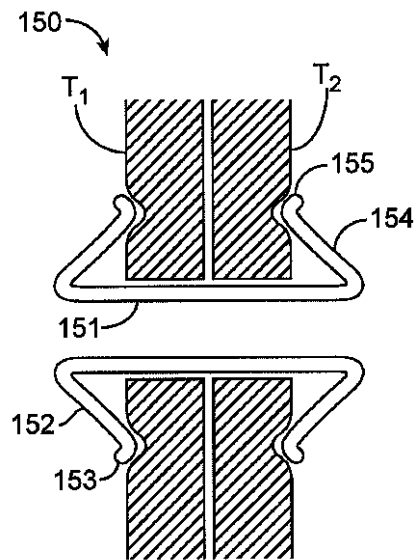


FIG. 15A

【図 14】

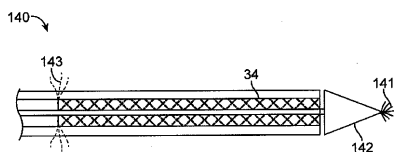


FIG. 14



【図 15 B】

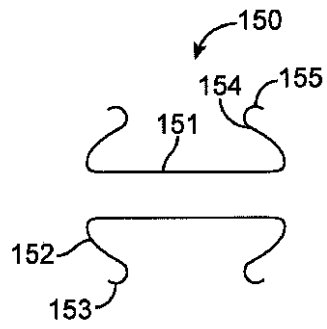


FIG. 15B

【図 15 C】

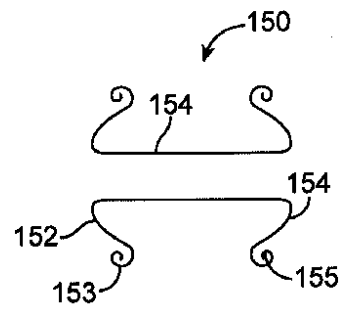


FIG. 15C

【図 15 D】

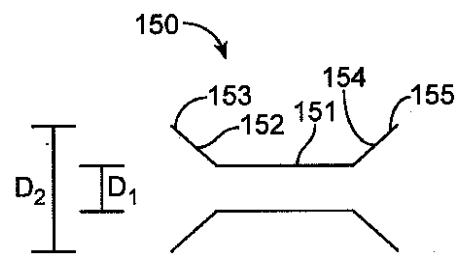


FIG. 15D

【図 15 E】

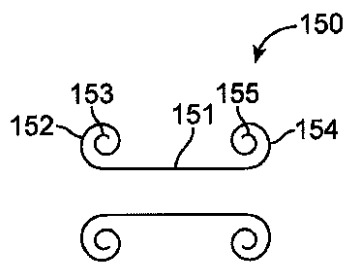


FIG. 15E

【図 15 G】

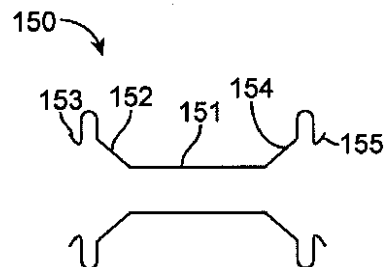


FIG. 15G

【図 15 F】

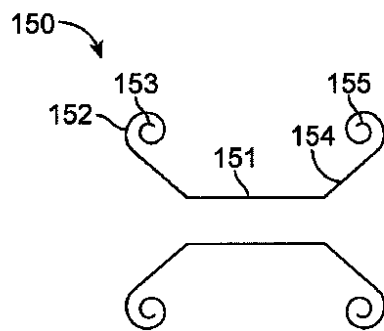


FIG. 15F

【図 16 A】

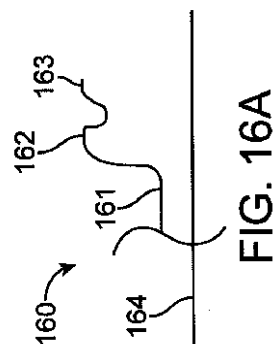
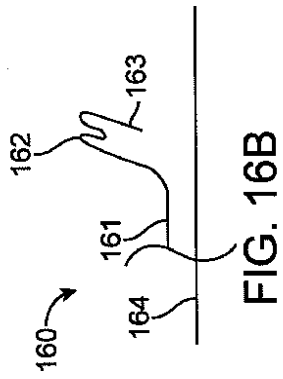
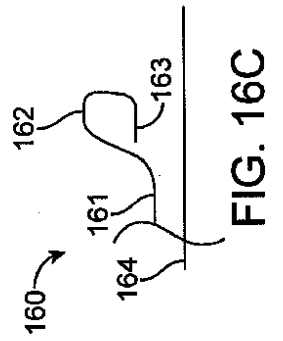


FIG. 16A

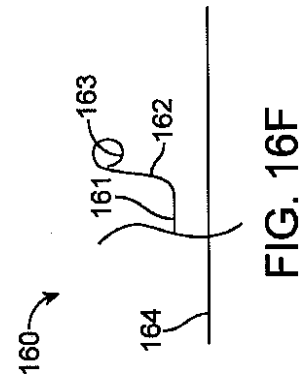
【図 16 B】



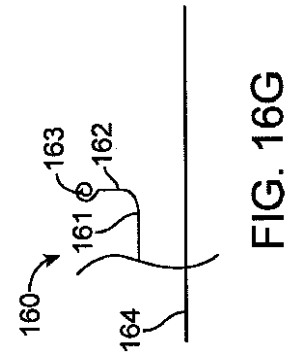
【図 16 C】



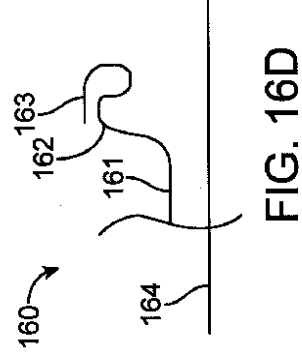
【図 16 F】



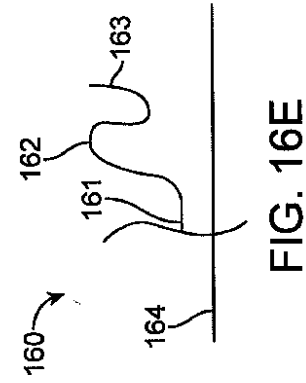
【図 16 G】



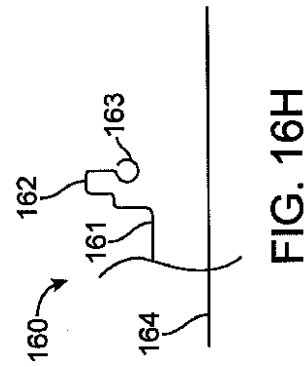
【図 16 D】



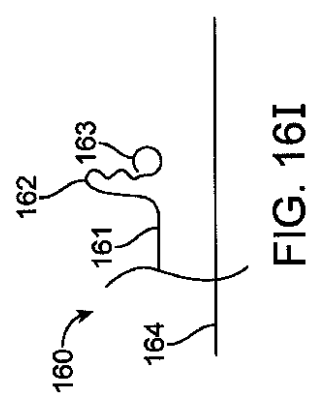
【図 16 E】



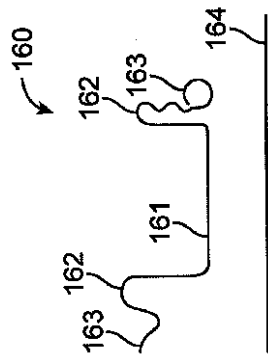
【図 16 H】



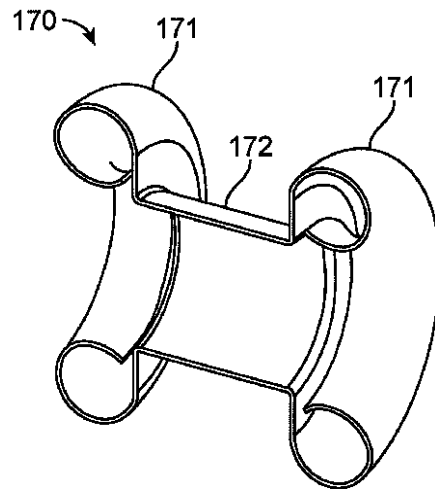
【図 16 I】



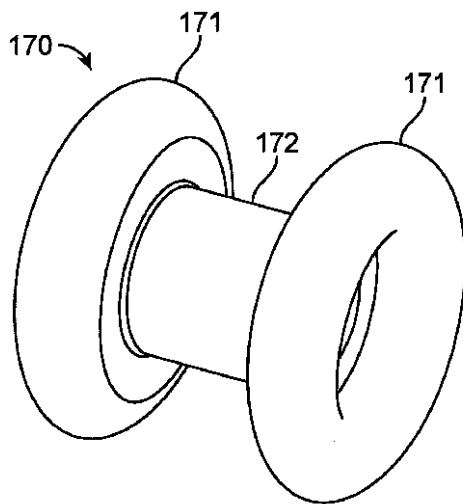
【図 16 J】



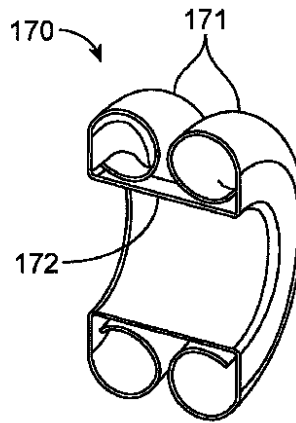
【図 17 A】



【図 17 B】



【図 17 C】



【図 18 A】

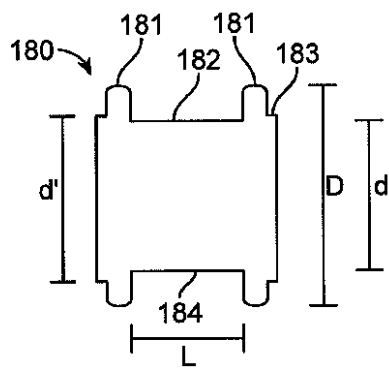


FIG. 18A

【図 18 B】

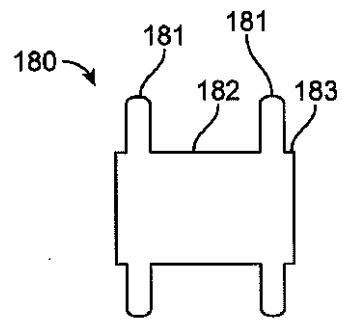


FIG. 18B

【図 18 C】

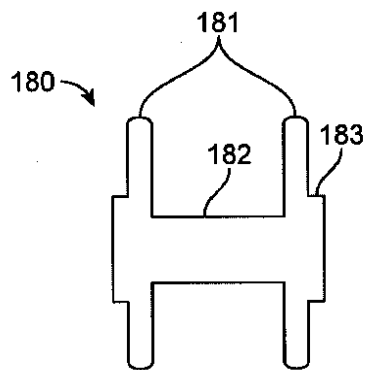


FIG. 18C

【図 18 D】

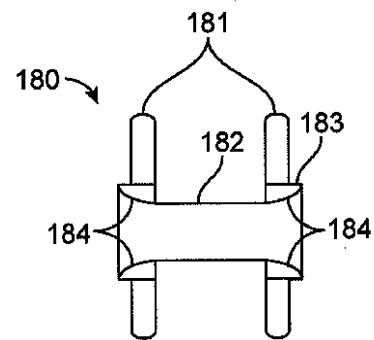


FIG. 18D

【図 19 A】

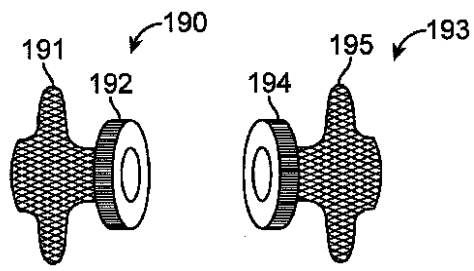


FIG. 19A

【図 19 B】

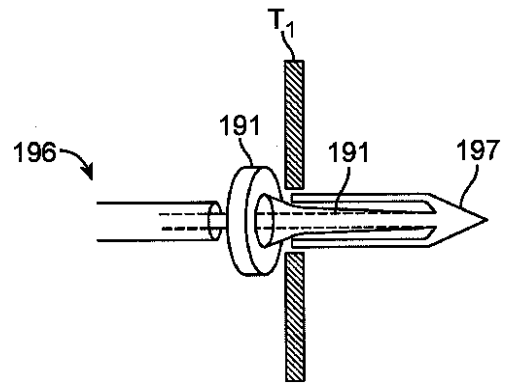


FIG. 19B

【図 19 C】

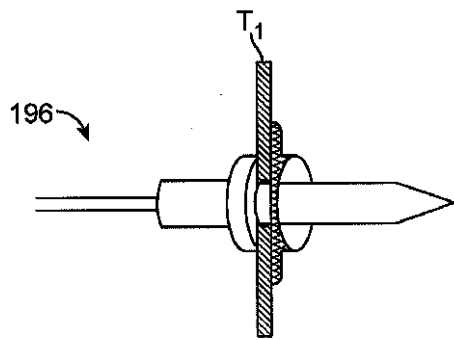


FIG. 19C

【図 19 D】

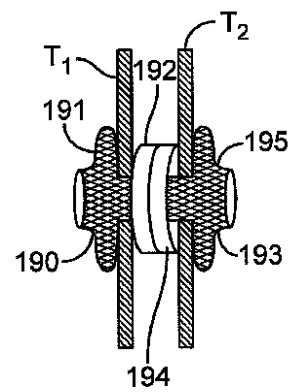


FIG. 19D

【図 20 A】

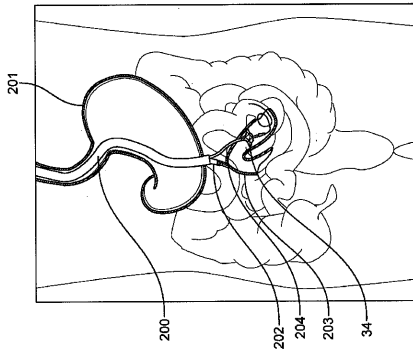


FIG. 20A

【図 20 C】

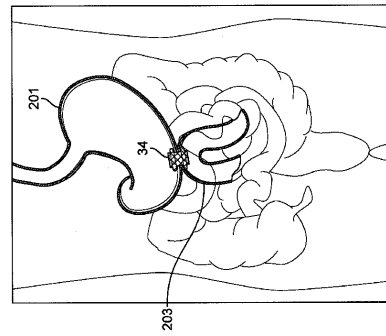


FIG. 20C

【図 20 B】

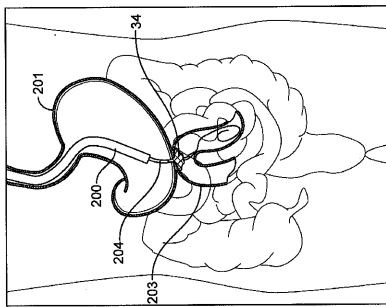


FIG. 20B

【図 21 A】

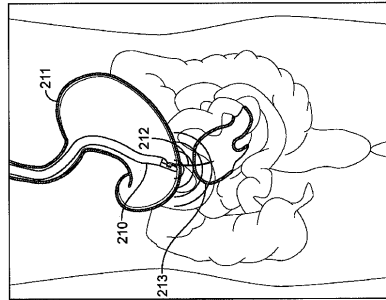


FIG. 21A

【図 21 B】

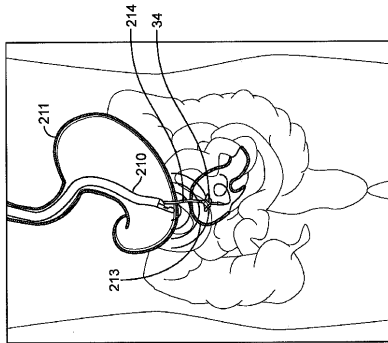


FIG. 21B

【図 21 D】

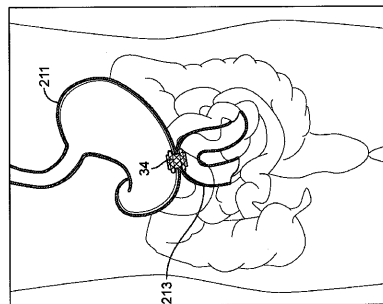


FIG. 21D

【図 21 C】

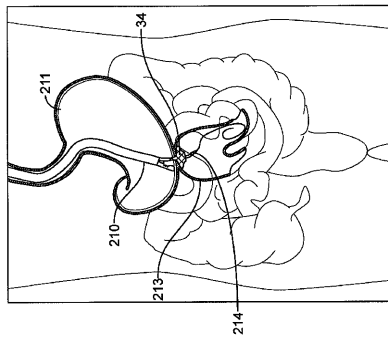


FIG. 21C

【図 22 A】

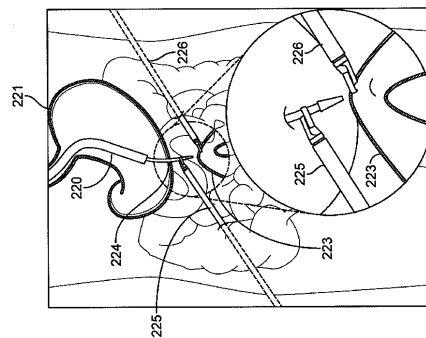


FIG. 22A

【図 2 2 B】

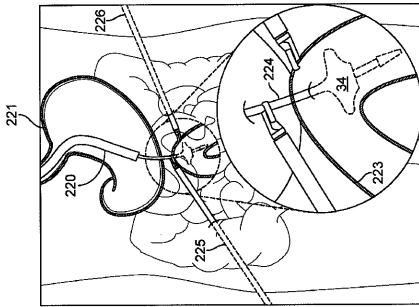


FIG. 22B

【図 2 2 C】

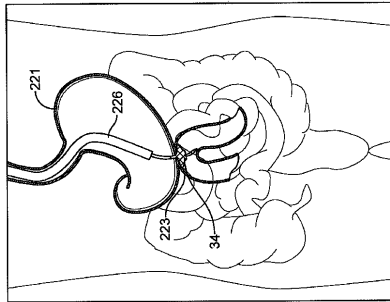


FIG. 22C

【図 2 2 D】

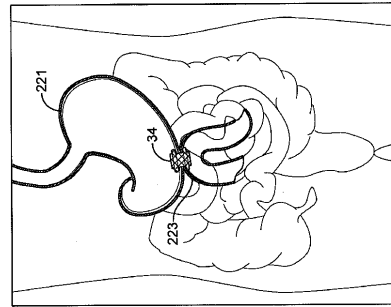


FIG. 22D

【図 2 3 A】

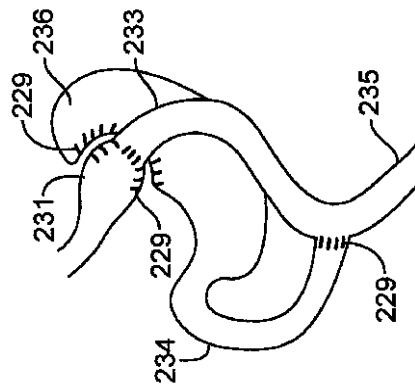


FIG. 23A

【図 2 3 B】

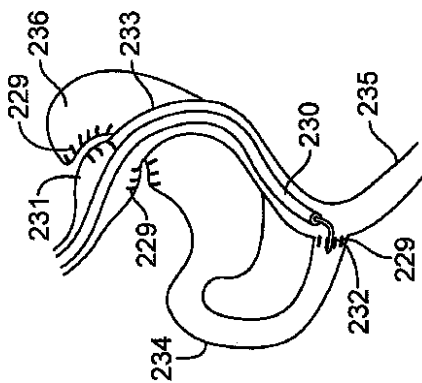


FIG. 23B

【図 2 3 D】

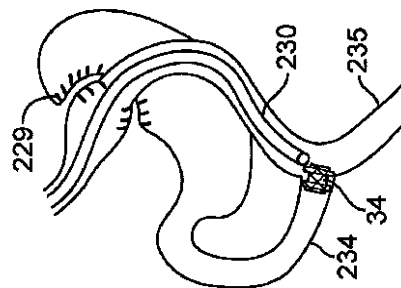


FIG. 23D

【図 2 3 C】

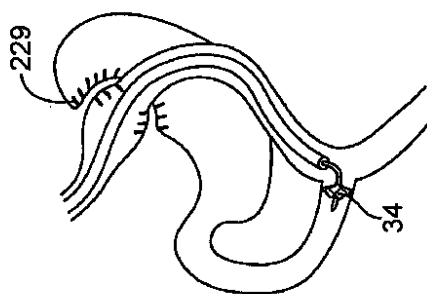


FIG. 23C

【図 2 3 E】

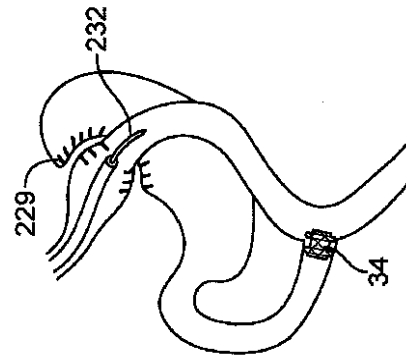


FIG. 23E

【図 23 F】

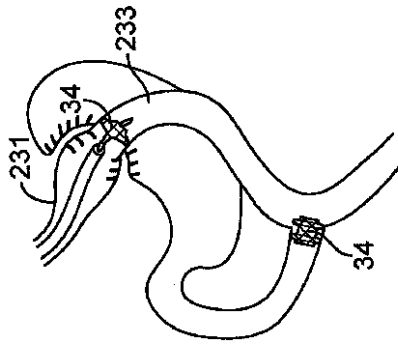


FIG. 23F

【図 23 G】

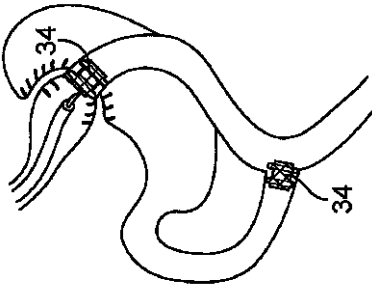


FIG. 23G

【図 24 C】

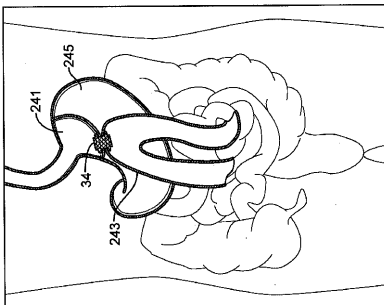


FIG. 24C

【図 25 A】

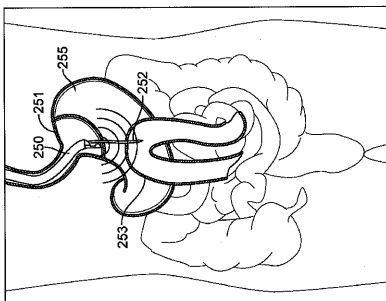


FIG. 25A

【図 24 A】

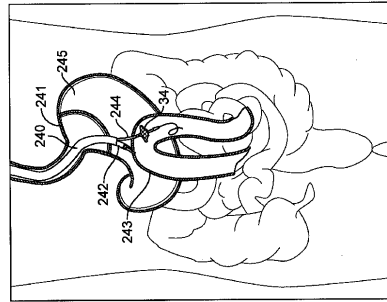


FIG. 24A

【図 24 B】

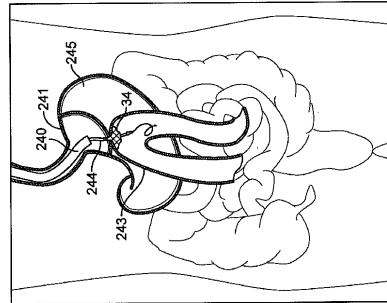


FIG. 24B

【図 25 B】

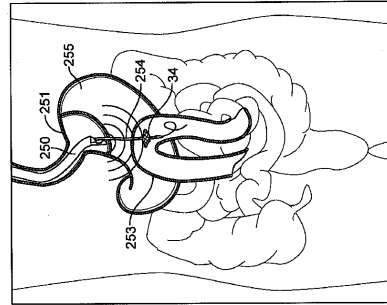


FIG. 25B

【図 25 C】

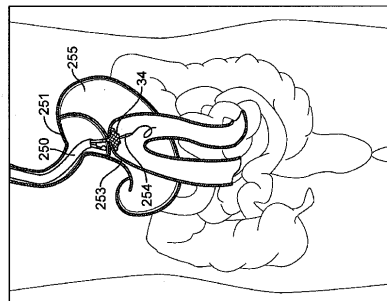


FIG. 25C



【図 25 D】

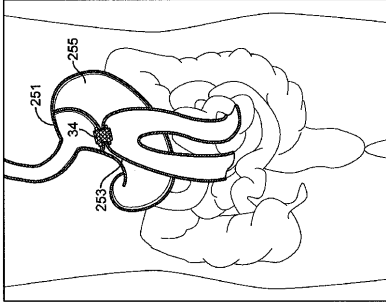


FIG. 25D

【図 26 A】

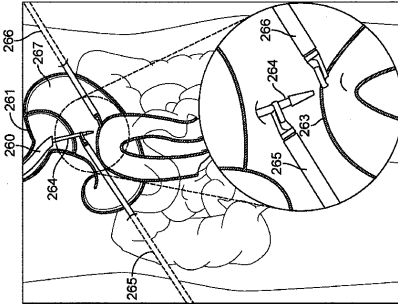


FIG. 26A

【図 26 B】

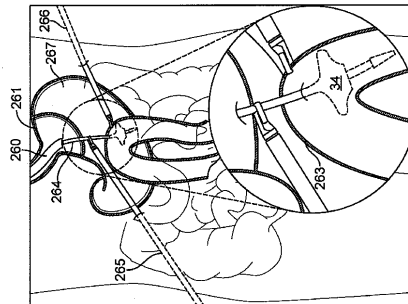


FIG. 26B

【図 26 C】

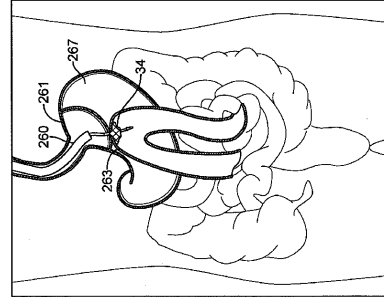


FIG. 26C

【図 26 D】

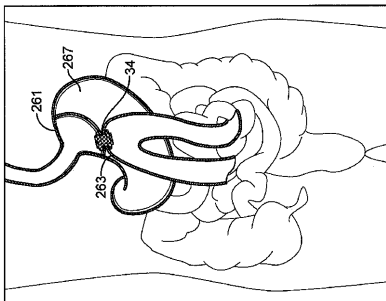


FIG. 26D

【図 27 A】

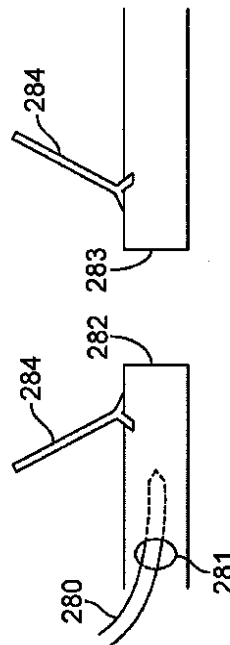


FIG. 27A

【図 27 B】

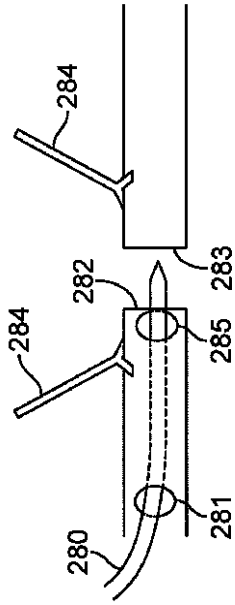


FIG. 27B

【図 27 C】

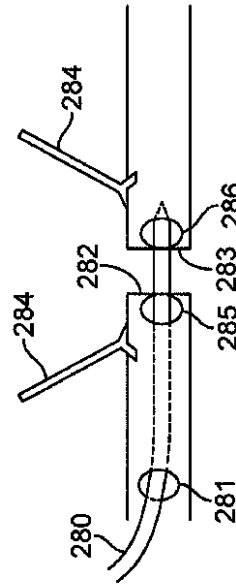


FIG. 27C

【図 27 D】

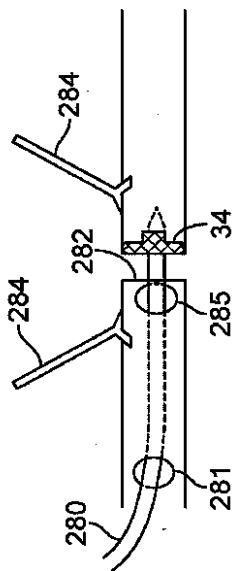


FIG. 27D

【図 27 E】

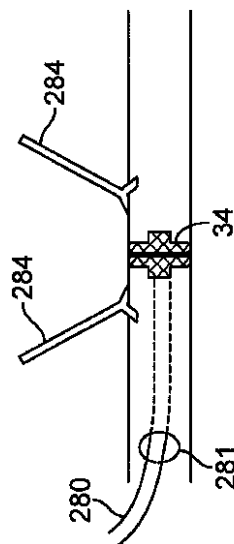
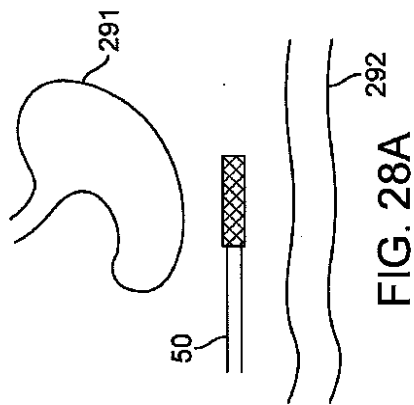
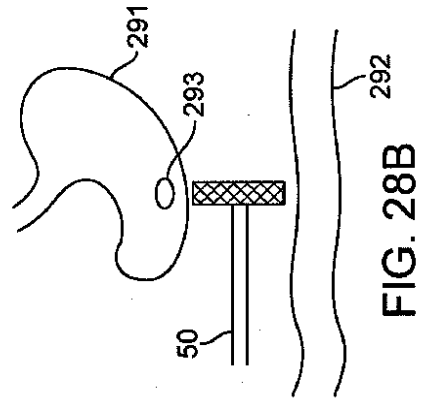


FIG. 27E

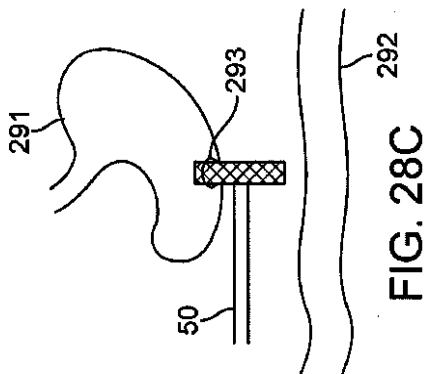
【図 28A】



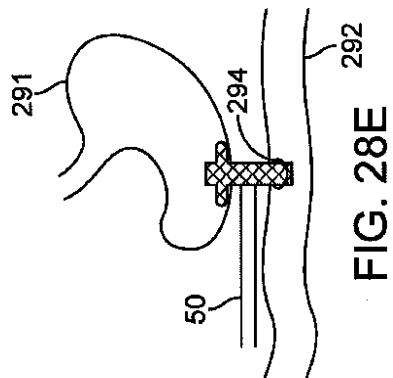
【図 28B】



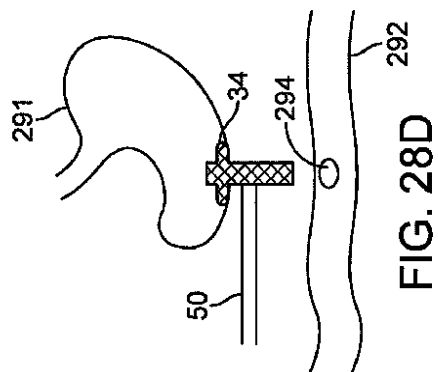
【図 28C】



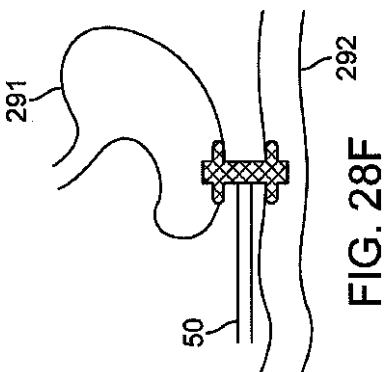
【図 28E】



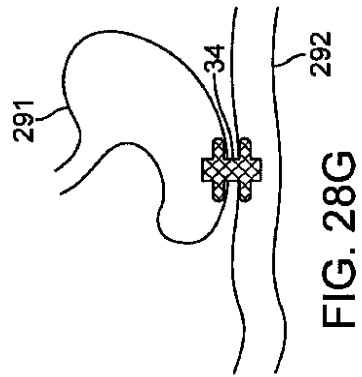
【図 28D】



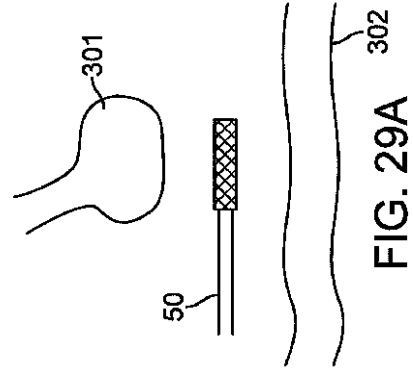
【図 28F】



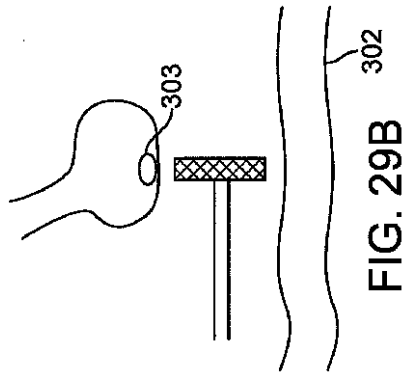
【図 28 G】



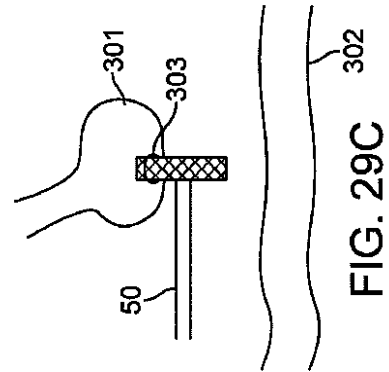
【図 29 A】



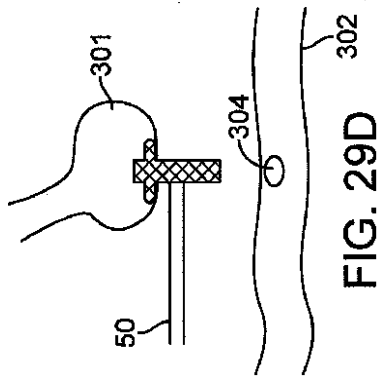
【図 29 B】



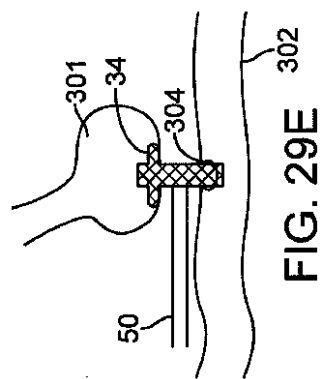
【図 29 C】



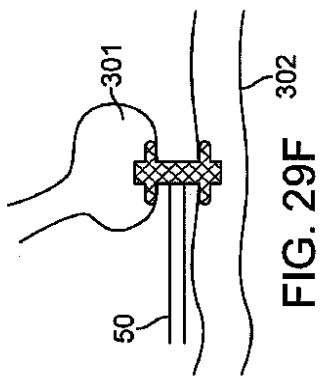
【図 29D】



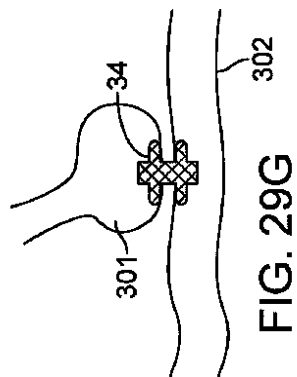
【図 29E】



【図 29F】



【図 29G】



【図 30 A】

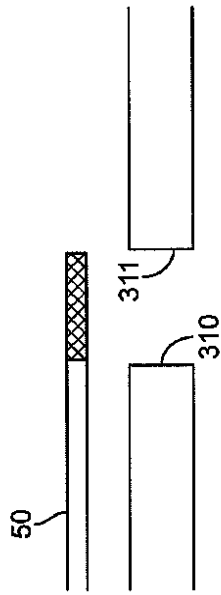


FIG. 30A

【図 30 B】

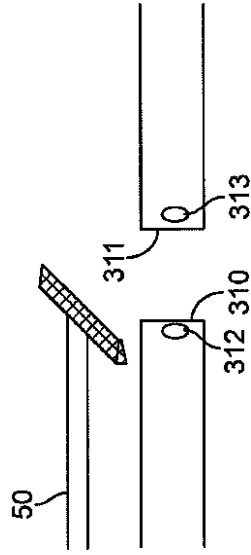


FIG. 30B

【図 30 C】

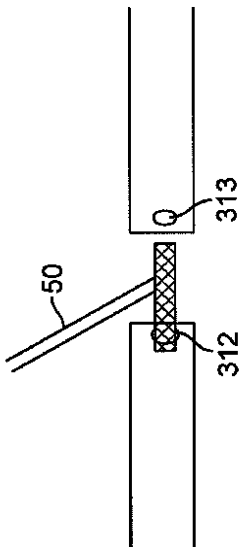


FIG. 30C

【図 30 D】

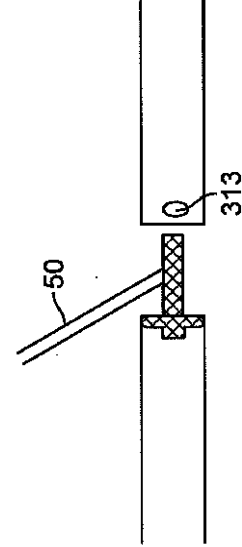


FIG. 30D

【図 30E】

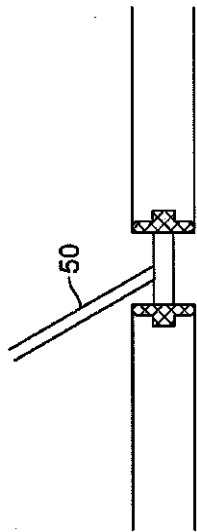


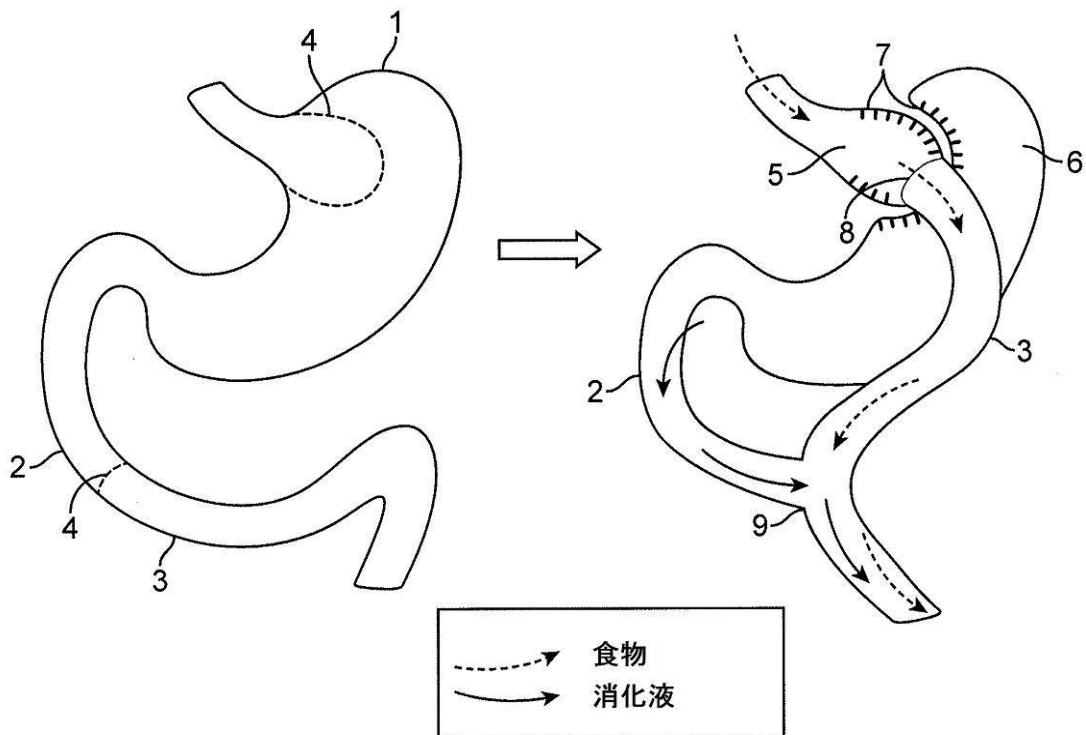
FIG. 30E

【図 30F】

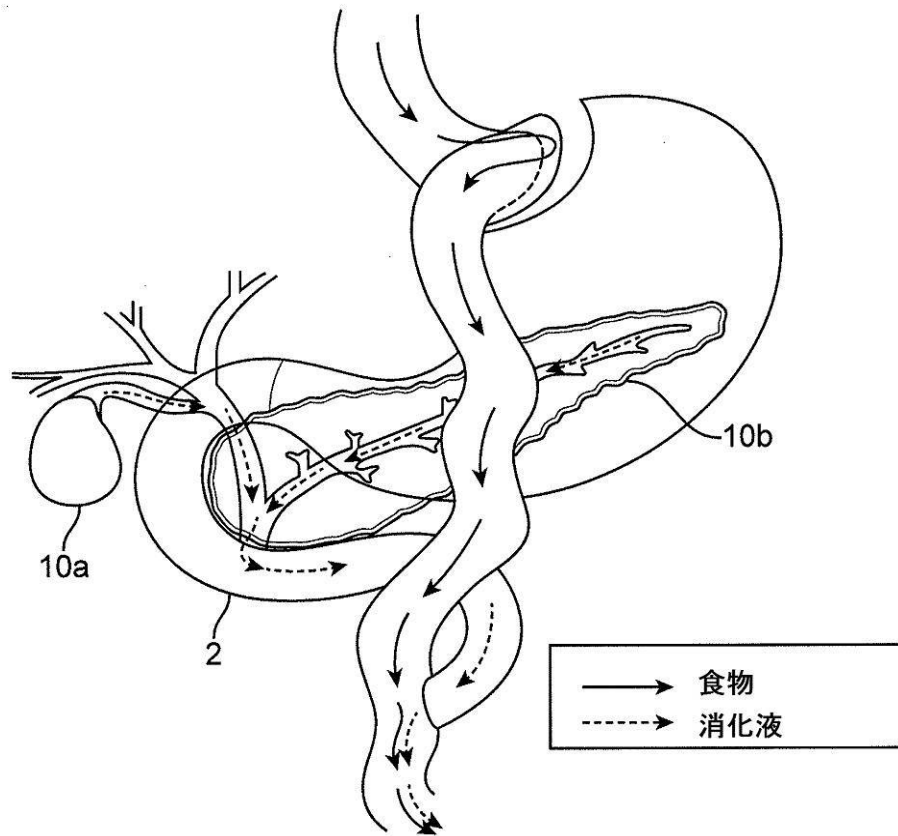


FIG. 30F

【図 1A】





【図 1 C】





## 【 国際調査報告 】

<b>INTERNATIONAL SEARCH REPORT</b>		International application No. <b>PCT/US2014/017768</b>
<b>A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER</b>		
<b>A61F 2/86(2006.01)i, A61F 2/95(2013.01)i</b>		
According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC		
<b>B. FIELDS SEARCHED</b>		
Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols) A61F 2/86; A61F 2/84; A61B 17/08; A61B 17/04; A61F 2/95		
Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched Korean utility models and applications for utility models Japanese utility models and applications for utility models		
Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used) eKOMPASS(KIPO internal) & Keywords: stent, self-expanding, anastomosis, flange, stent holder		
<b>C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT</b>		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	US 2012-0136426 A1 (PHAN, H. et al.) 31 May 2012 See abstract; paragraphs [0034]-[0040], [0048]-[0053]; claims 1-30; and figures 1, 2, 6A-6G.	21-26
A		1-20
A	US 2013-0006347 A1 (MCHUGO, V.) 03 January 2013 See abstract; paragraphs [0024]-[0031]; claims 1, 17; and figures 1, 2.	1-26
A	US 2004-0215220 A1 (DOLAN, M. J. et al.) 28 October 2004 See abstract; paragraphs [0036]-[0044], [0050]-[0052]; claims 1, 12; and figures 2, 5.	1-26
A	US 5425739 A (JESSEN, J. W.) 20 June 1995 See abstract; column 3, line 8-column 4, line 24; claims 1-8; and figure 2.	1-26
A	US 2002-0004663 A1 (GITTINGS, D. C. et al.) 10 January 2002 See abstract; paragraphs [0045]-[0049], [0057], [0058]; claims 1, 7-9; and figures 1, 2.	1-26
<input type="checkbox"/> Further documents are listed in the continuation of Box C. <input checked="" type="checkbox"/> See patent family annex.		
* Special categories of cited documents: "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance "E" earlier application or patent but published on or after the international filing date "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified) "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed "T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art "&" document member of the same patent family		
Date of the actual completion of the international search 19 June 2014 (19.06.2014)		Date of mailing of the international search report <b>23 June 2014 (23.06.2014)</b>
Name and mailing address of the ISA/KR  International Application Division Korean Intellectual Property Office 189 Cheongsu-ro, Seo-gu, Daejeon Metropolitan City, 302-701, Republic of Korea Facsimile No. +82-42-472-7140		Authorized officer KIM, Tae Hoon  Telephone No. +82-42-481-8407

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/US2014/017768

**Box No. II Observations where certain claims were found unsearchable (Continuation of item 2 of first sheet)**

This international search report has not been established in respect of certain claims under Article 17(2)(a) for the following reasons:

1. ☒ Claims Nos.: 27-73  
because they relate to subject matter not required to be searched by this Authority, namely:  
Claims 27-73 pertain to methods for treatment of the human body by therapy, as well as diagnostic methods, and thus relate to a subject matter which this International Searching Authority is not required, under PCT Article 17(2)(a)(i) and PCT Rule 39.1(iv), to search.
2. ☐ Claims Nos.:  
because they relate to parts of the international application that do not comply with the prescribed requirements to such an extent that no meaningful international search can be carried out, specifically:
3. ☐ Claims Nos.:  
because they are dependent claims and are not drafted in accordance with the second and third sentences of Rule 6.4(a).

**Box No. III Observations where unity of invention is lacking (Continuation of item 3 of first sheet)**

This International Searching Authority found multiple inventions in this international application, as follows:

1. ☐ As all required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers all searchable claims.
2. ☐ As all searchable claims could be searched without effort justifying an additional fees, this Authority did not invite payment of any additional fees.
3. ☐ As only some of the required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers only those claims for which fees were paid, specifically claims Nos.:
4. ☐ No required additional search fees were timely paid by the applicant. Consequently, this international search report is restricted to the invention first mentioned in the claims; it is covered by claims Nos.:

**Remark on Protest**

- ☐ The additional search fees were accompanied by the applicant's protest and, where applicable, the payment of a protest fee.
- ☐ The additional search fees were accompanied by the applicant's protest but the applicable protest fee was not paid within the time limit specified in the invitation.
- ☐ No protest accompanied the payment of additional search fees.

**INTERNATIONAL SEARCH REPORT**

Information on patent family members

International application No.

**PCT/US2014/017768**

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member(s)	Publication date
US 2012-0136426 A1	31/05/2012	EP 2434961 A1 EP 2434961 A4 JP 2012-527955 A JP 2014-014722 A US 2011-0112622 A1 US 8357193 B2 WO 2010-138277 A1	04/04/2012 19/12/2012 12/11/2012 30/01/2014 12/05/2011 22/01/2013 02/12/2010
US 2013-0006347 A1	03/01/2013	None	
US 2004-0215220 A1	28/10/2004	None	
US 5425739 A	20/06/1995	US 5192289 A WO 94-13356 A1	09/03/1993 23/06/1994
US 2002-0004663 A1	10/01/2002	AU 1999-26746 A1 AU 1999-26746 B2 AU 1999-65066 A1 AU 1999-65066 B2 AU 2000-12002 A1 AU 2000-12002 B2 AU 2000-28510 A1 AU 2000-29669 A1 AU 2000-48178 A1 AU 2000-48178 B2 AU 2000-73698 A1 AU 2000-73698 B2 AU 2001-53478 A1 AU 2001-57409 A1 AU 2001-81244 A1 AU 2001-83276 A1 AU 2001-83279 A1 AU 2001-83289 A1 AU 2003-295615 A1 AU 2003-295615 A8 CA 2320956 A1 CA 2347466 A1 CA 2347727 A1 CA 2360568 A1 CA 2360587 A1 CA 2372149 A1 CA 2383608 A1 CA 2387048 A1 CA 2387050 A1 CA 2387068 A1 CA 2387282 A1 CA 2387618 A1 CA 2404022 A1 CA 2460586 A1	30/08/1999 05/12/2002 01/05/2000 11/09/2003 01/05/2000 04/09/2003 01/08/2000 01/08/2000 17/11/2000 06/05/2004 10/04/2001 10/06/2004 30/10/2001 12/11/2001 25/02/2002 25/02/2002 25/02/2002 25/02/2002 15/06/2004 15/06/2004 19/08/1999 20/04/2000 20/04/2000 20/07/2000 20/07/2000 09/11/2000 15/03/2001 21/02/2002 21/02/2002 21/02/2002 21/02/2002 28/11/2001 25/10/2001 27/03/2003

**INTERNATIONAL SEARCH REPORT**

Information on patent family members

International application No.

**PCT/US2014/017768**

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member(s)	Publication date
		EP 1054641 A1	29/11/2000
		EP 1121050 A1	08/08/2001
		EP 1121079 A2	08/08/2001
		EP 1150610 A1	07/11/2001
		EP 1150611 A1	07/11/2001
		EP 1180976 A1	27/02/2002
		EP 1217951 A1	03/07/2002
		EP 1276533 A2	22/01/2003
		EP 1284660 A1	26/02/2003
		EP 1307142 A1	07/05/2003
		EP 1307143 A1	07/05/2003
		EP 1307144 A1	07/05/2003
		EP 1311193 A1	21/05/2003
		EP 1435824 A2	14/07/2004
		JP 2002-502663 A	29/01/2002
		JP 2002-527135 A	27/08/2002
		JP 2002-534207 A	15/10/2002
		JP 2002-534208 A	15/10/2002
		JP 2002-537872 A	12/11/2002
		JP 2002-542872 A	17/12/2002
		JP 2003-530140 A	14/10/2003
		JP 2003-530916 A	21/10/2003
		JP 2003-533251 A	11/11/2003
		JP 2004-505710 A	26/02/2004
		JP 2004-505711 A	26/02/2004
		JP 2004-505712 A	26/02/2004
		JP 2004-505713 A	26/02/2004
		US 2001-0004699 A1	21/06/2001
		US 2001-0025643 A1	04/10/2001
		US 2001-0041902 A1	15/11/2001
		US 2002-0072758 A1	13/06/2002
		US 2002-0077566 A1	20/06/2002
		US 2002-0103495 A1	01/08/2002
		US 2002-0143347 A1	03/10/2002
		US 2002-0144696 A1	10/10/2002
		US 2002-0150081 A1	17/10/2002
		US 2002-0161424 A1	31/10/2002
		US 2003-0158573 A1	21/08/2003
		US 2004-0034377 A1	19/02/2004
		US 2004-0077987 A1	22/04/2004
		US 2004-0097988 A1	20/05/2004
		US 2004-0116945 A1	17/06/2004
		US 2004-0167444 A1	26/08/2004
		US 2004-0168691 A1	02/09/2004
		US 2004-0215214 A1	28/10/2004
		US 2005-0021059 A1	27/01/2005
		US 2005-0043781 A1	24/02/2005
		US 2005-0080439 A1	14/04/2005
		US 2005-0192603 A1	01/09/2005
		US 2005-0192604 A1	01/09/2005

**INTERNATIONAL SEARCH REPORT**

Information on patent family members

International application No.

**PCT/US2014/017768**

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member(s)	Publication date
		US 2006-0282106 A1	14/12/2006
		US 2007-0010834 A1	11/01/2007
		US 2007-0055344 A1	08/03/2007
		US 2007-0233225 A1	04/10/2007
		US 2007-0250084 A1	25/10/2007
		US 6352543 B1	05/03/2002
		US 6517558 B2	11/02/2003
		US 6651670 B2	25/11/2003
		US 6652540 B1	25/11/2003
		US 6719768 B1	13/04/2004
		US 6802847 B1	12/10/2004
		US 6808498 B2	26/10/2004
		US 6932827 B2	23/08/2005
		US 7025773 B2	11/04/2006
		US 7027398 B2	11/04/2006
		US 7137962 B2	21/11/2006
		US 7214234 B2	08/05/2007
		US 7232449 B2	19/06/2007
		US 7241300 B2	10/07/2007
		US 7431727 B2	07/10/2008
		US 7578828 B2	25/08/2009
		US 7909837 B2	22/03/2011
		US 7938841 B2	10/05/2011
		US 7993356 B2	09/08/2011
		US 8512360 B2	20/08/2013
		US 8518062 B2	27/08/2013
		WO 00-21436 A1	20/04/2000
		WO 00-21461 A2	20/04/2000
		WO 00-21461 A3	22/02/2001
		WO 00-41632 A1	20/07/2000
		WO 00-41633 A1	20/07/2000
		WO 00-66007 A1	09/11/2000
		WO 01-17440 A1	15/03/2001
		WO 01-78801 A2	25/10/2001
		WO 01-78801 A3	11/04/2002
		WO 01-82803 A1	08/11/2001
		WO 02-13698 A1	21/02/2002
		WO 02-13699 A1	21/02/2002
		WO 02-13703 A1	21/02/2002
		WO 02-13704 A1	21/02/2002
		WO 2004-045383 A2	03/06/2004
		WO 2004-045383 A3	27/01/2005
		WO 2004-105693 A2	09/12/2004
		WO 2004-105693 A3	10/11/2005
		WO 2005-027736 A2	31/03/2005
		WO 2005-027736 A3	21/07/2005
		WO 99-40868 A1	19/08/1999

## フロントページの続き

(81)指定国 AP(BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), EA(AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), EP(AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OA(BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG), AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JP, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US

(72)発明者 ビンメラー、ケネス エフ .

アメリカ合衆国 9 4 0 4 3 カリフォルニア州 マウンテン ビュー ラベンデール ドライブ  
4 5 3 スイート エイチ

(72)発明者 ブラウン、ピーター

アメリカ合衆国 9 4 0 4 3 カリフォルニア州 マウンテン ビュー ラベンデール ドライブ  
4 5 3 スイート エイチ

(72)発明者 レブル、ケケ

アメリカ合衆国 9 4 0 4 3 カリフォルニア州 マウンテン ビュー ラベンデール ドライブ  
4 5 3 スイート エイチ

(72)発明者 ドノバン、ライアン

アメリカ合衆国 9 4 0 4 3 カリフォルニア州 マウンテン ビュー ラベンデール ドライブ  
4 5 3 スイート エイチ

F ターム(参考) 4C160 CC02 CC32 MM44

4C167 AA45 AA47 BB07 CC20 CC23

专利名称(译)	用于形成吻合的装置和方法		
公开(公告)号	<a href="#">JP2016507333A</a>	公开(公告)日	2016-03-10
申请号	JP2015559009	申请日	2014-02-21
[标]申请(专利权)人(译)	艾克斯乐麼锋公司		
申请(专利权)人(译)	Ekusurumena公司		
[标]发明人	ビンメラケネスエフ ブラウンピーター レプルケケ ドノバンライアン		
发明人	ビンメラ、ケネス エフ. ブラウン、ピーター レプル、ケケ ドノバン、ライアン		
IPC分类号	A61B17/00 A61B17/11 A61F2/86		
CPC分类号	A61B17/1114 A61B2017/00278 A61B2017/0034 A61B2017/00477 A61B2017/00876 A61B2017/1132 A61B2017/1135 A61B2017/1139 A61B2090/306 A61B2090/378 A61B2090/3925 A61F5/0076 A61B2017/00004 A61B2017/00867		
FI分类号	A61B17/00.320 A61B17/11 A61F2/86		
F-TERM分类号	4C160/CC02 4C160/CC32 4C160/MM44 4C167/AA45 4C167/AA47 4C167/BB07 4C167/CC20 4C167/CC23		
代理人(译)	昂达诚 本田 淳		
优先权	61/767577 2013-02-21 US		
其他公开文献	JP6342431B2 JP2016507333A5		
外部链接	<a href="#">Espacenet</a>		

# 摘要(译)

公开了用于在胃肠道(GI)的部分之间展开吻合支架的装置和方法。吻合支架被构造成无损伤地接合组织壁,并允许液体,部分消化的食物和食物流动。可以使用内窥镜导管设备,腹腔镜工具以及内窥镜工具和腹腔镜工具的组合来部署支架。吻合的例子包括在胃和肠一部分例如空肠之间的吻合。吻合还可以在肠道的两个封闭端之间形成,例如在结肠切除术过程中形成的结肠的两个封闭端之间。吻合还可以在空肠和胃旁路手术期间产生的底部袋之间形成。公开了一种用于通过选择性地去除自膨胀支架上的径向约束而通过腹腔镜的进入点去除约束的腹腔镜装置。

(21) 出願番号	特願2015-559009 (P2015-559009)	(71) 出願人	510093576
(86) (22) 出願日	平成26年2月21日 (2014. 2. 21)		エクスルメナ, インコーポレイテッド
(85) 翻訳文提出日	平成27年9月25日 (2015. 9. 25)		アメリカ合衆国 カリフォルニア 940
(86) 国際出願番号	PCT/US2014/017768		43, マウンテン ビュー, ラベンダ
(87) 国際公開番号	WO2014/130850		ール ドライブ 453, スイート エ
(87) 国際公開日	平成26年8月28日 (2014. 8. 28)		イチ
(31) 優先権主張番号	61/767, 577	(74) 代理人	100106957
(32) 優先日	平成25年2月21日 (2013. 2. 21)		弁理士 恩田 誠
(33) 優先権主張国	米国 (US)	(74) 代理人	100068755
			弁理士 恩田 博宣
		(74) 代理人	100142907
			弁理士 本田 淳