

(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2015-525109

(P2015-525109A)

(43) 公表日 平成27年9月3日 (2015.9.3)

(51) Int.Cl.	F I	テーマコード (参考)
A 6 1 B 17/02 (2006.01)	A 6 1 B 17/02	4 C 1 6 0
A 6 1 B 1/00 (2006.01)	A 6 1 B 1/00 3 2 0 A	4 C 1 6 1
	A 6 1 B 1/00 3 3 4 D	

審査請求 未請求 予備審査請求 未請求 (全 89 頁)

(21) 出願番号 特願2015-518501 (P2015-518501)
 (86) (22) 出願日 平成25年6月17日 (2013.6.17)
 (85) 翻訳文提出日 平成27年2月10日 (2015.2.10)
 (86) 国際出願番号 PCT/US2013/046200
 (87) 国際公開番号 W02013/192116
 (87) 国際公開日 平成25年12月27日 (2013.12.27)
 (31) 優先権主張番号 13/531,477
 (32) 優先日 平成24年6月22日 (2012.6.22)
 (33) 優先権主張国 米国 (US)
 (31) 優先権主張番号 13/913,466
 (32) 優先日 平成25年6月9日 (2013.6.9)
 (33) 優先権主張国 米国 (US)

(71) 出願人 512152547
 マクロプラタ、インコーポレイテッド
 MACROPLATA, INC.
 アメリカ合衆国、ニュージャージー州 O
 7751、モーガンヴィル、ラレド ドラ
 イブ 113
 113 Laredo Drive, Mo
 rganville, New Jerse
 y 07751 United Stat
 es of America
 (74) 代理人 100130111
 弁理士 新保 斉

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 最小侵襲胃腸手術処置のためのマルチルーメンカテーテル・リトラクタシステム

(57) 【要約】

内視鏡手術を実施するための改良された方法及び装置、安定していながらも動的な手術環境において最小の侵襲で内視鏡手術により胃腸障害を処置するためのシステムを提供する。例えば内視鏡手術室を含み、手術室は、可逆的に拡張可能なリトラクタを備えることができ、それは対象者の体内で安定した手術環境を提供するために拡張するものである。その拡張は、スタビライザ・サブシステムに関して非対称とすることができ、これによって、対象組織を可視化するとともに、最小の侵襲で患者の外部から対象組織を処置するために、それぞれ独立に操作される術具及び内視鏡のための空間が最大限に確保される。

【選択図】 図 1

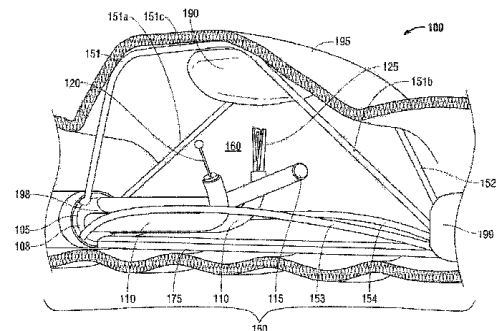


FIG. 1

【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

患者の体腔内で最小侵襲手術を実施するためのシステムであって、

内視鏡をその中に貫通させて受容するように構成及び寸法設定された第 1 のルーメンと、第 1 の可撓性チューブをその中に貫通させて受容するように構成及び寸法設定された第 2 のルーメンと、を有する可撓性カテーテルと、

前記第 2 のルーメンを貫通して移動可能である第 1 の可撓性チューブであって、該第 1 の可撓性チューブは、その中に貫通して延びる第 1 のチャンネルを有し、該第 1 のチャンネルは、その中で軸方向移動するための第 1 の内視鏡器具を受容するように構成及び寸法設定されていて、該第 1 の可撓性チューブは、長手軸と、該長手軸に対して曲がった状態に移行可能なチューブ遠位部とを有し、前記第 2 のルーメン内で軸方向にスライド可能である、第 1 の可撓性チューブと、

前記カテーテルの遠位部に配置された体腔再成形システムであって、非拡開挿入状態から拡開状態に移行可能な第 1 と第 2 の可撓性要素を含み、これにより、前記体腔を非対称形状に再成形することで非対称な手術空間を形成するための、拡開されたケージを形成し、該拡開されたケージ内で前記第 1 の可撓性チューブの前記遠位部は移行可能である、再成形システムと、を備える

ことを特徴とするシステム。

【請求項 2】

前記再成形システムのためのカバーリングをさらに備え、該カバーリングは、生体組織を受容するための開口部を有する

請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 3】

前記第 1 の可撓性チューブは、前記カテーテルに結び付けられていない

請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 4】

前記カテーテルは、第 2 の可撓性チューブを受容するように構成及び寸法設定された第 3 のルーメンを有し、前記第 2 の可撓性チューブは、その中に貫通して延びる第 2 のチャンネルを有し、該第 2 のチャンネルは、その中で軸方向移動するための第 2 の内視鏡器具を受容するように構成及び寸法設定されていて、前記第 2 の可撓性チューブは、長手軸と、該長手軸に対して曲がった状態に移行可能なチューブ遠位部とを有し、前記第 2 の可撓性チューブは、前記第 2 のルーメン内で軸方向にスライド可能であり、前記第 2 の可撓性チューブの前記遠位部は、前記拡開されたケージ内で移行可能である

請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 5】

前記再成形システムは、第 3 と第 4 の要素をさらに含み、該再成形システムが前記拡開状態に拡開されるときには、前記第 1 と第 2 の要素は、それらの閉縮挿入状態から、前記カテーテルの前記長手軸から離れる外向きに前記拡開状態に移行し、前記第 3 と第 4 の要素は、非拡開挿入状態に略維持される

請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 6】

スタビライザをさらに備え、該スタビライザは、前記ケージの安定性及び剛性を向上させるために、第 1 の状態から第 2 の状態に移行可能である

請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 7】

前記再成形システムは、第 5 の可撓性要素を含み、前記スタビライザは、前記第 5 の可撓性要素のルーメン内で移動可能な安定化要素を含む

請求項 6 に記載のシステム。

【請求項 8】

前記第 1 と第 2 の可撓性要素は、前記カテーテルの片側のみに拡開して、これにより、

10

20

30

40

50

前記体腔を非対称に再成形するように、前記非対称な手術空間及び非対称なケージを形成する

請求項 5 に記載のシステム。

【請求項 9】

前記カテーテルの近位領域に配置された第 1 のアクチュエータをさらに備え、該第 1 のアクチュエータは、前記安定化要素を、第 1 の状態と、前記ケージの安定性及び剛性を向上させる第 2 の状態と、の間で移行させるために、前記安定化要素に作動的に接続されている

請求項 7 に記載のシステム。

【請求項 10】

前記カテーテルの近位領域に配置された第 2 のアクチュエータをさらに備え、該第 2 のアクチュエータは、前記第 1 と第 2 の要素を前記非拡開状態と拡開状態との間で移行させるために、前記第 1 と第 2 の可撓性要素に作動的に接続されている

請求項 9 に記載のシステム。

【請求項 11】

前記カテーテルの近位領域に配置された第 2 のアクチュエータをさらに備え、該第 2 のアクチュエータは、前記第 1 と第 2 の要素を前記非拡開状態と拡開状態との間で移行させるために、前記第 1 と第 2 の可撓性要素に作動的に接続されている

請求項 1 のシステム。

【請求項 12】

前記第 1 と第 2 の可撓性要素は、ヒンジを形成する平坦部を遠位領域に有する

請求項 5 に記載のシステム。

【請求項 13】

前記第 1 と第 2 の要素を所望の拡開状態に保持するために、前記第 2 のアクチュエータを複数の状態のうちの 1 つに維持するための保持機構をさらに備える

請求項 11 に記載のシステム。

【請求項 14】

前記第 1 の可撓性チューブは、吹送を失うことなく前記第 1 の内視鏡器具を収容するために、近位部に弁を有する

請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 15】

前記第 1 と第 2 の要素の近位部を保持するための近位カブラと、前記第 1 と第 2 の要素の遠位部を保持するための遠位カブラとをさらに備え、前記近位カブラ及び遠位カブラは、前記カテーテルが前記内視鏡上にバックロードされるときに前記内視鏡をその中に貫通させて受容するように寸法設定されたルーメンを有する

請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 16】

前記第 1 と第 2 の可撓性要素は、該可撓性要素の直径を増加させるために、中間部にチュービングを有する

請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 17】

前記カバーリングは、除去する生体組織を封入するために閉止可能である

請求項 2 に記載のシステム。

【請求項 18】

前記カバーリングの遠位部は、前記遠位カブラに接続されていて、前記カバーリングの近位部は、前記近位カブラに接続されている

請求項 17 に記載のシステム。

【請求項 19】

前記カバーリングに取り付けられた可撓性閉止部材をさらに備え、該可撓性閉止部材は、引っ張られることで前記カバーリングを閉止する

10

20

30

40

50

請求項 17 に記載のシステム。

【請求項 20】

前記カバーリングを閉止構成に維持する状態に前記可撓性閉止部材を保持するための機構をさらに備える

請求項 19 に記載のシステム。

【請求項 21】

前記保持機構は、前記可撓性閉止部材をクランプ及び保持するように、前記可撓性閉止部材が貫通しているルーメンのサイズを縮小させるための可動部材を含む

請求項 20 に記載のシステム。

【請求項 22】

前記第 1 と第 2 の可撓性要素は、前記拡開挿入状態に移行すると、前記カバーリング部材を越えて延びる

請求項 17 に記載のシステム。

【請求項 23】

前記第 1 の可撓性チューブは、一定の湾曲を規定して、選択された位置に位置決め可能であり、その中に挿入可能な前記第 1 の内視鏡器具は、該内視鏡器具の遠位端と対象組織との距離を調整するために、前記選択された位置または前記一定の湾曲の曲率を変更することなく、軸方向に移動させることが可能である

請求項 22 に記載のシステム。

【請求項 24】

前記第 2 の可撓性チューブは、一定の湾曲を規定して、選択された位置に位置決め可能であり、その中に挿入可能な前記第 2 の内視鏡器具は、該内視鏡器具の遠位端と対象組織との距離を調整するために、前記選択された位置または前記一定の湾曲の曲率を変更することなく、軸方向に移動させることが可能である

請求項 4 に記載のシステム。

【請求項 25】

前記第 2 の可撓性チューブの前記遠位先端部は、前記カテーテルの前記第 3 のルーメン内にあるときには、前記長手軸に沿って略一直線状であり、前記第 3 のルーメンから露出すると、前記曲がった状態に戻る

請求項 4 に記載のシステム。

【請求項 26】

前記第 1 と第 2 の可撓性チューブは、独立に軸方向に移動可能で、かつ独立に回転可能であり、また、取り外し可能に前記カテーテルの中に貫通させて挿入可能であって、前記カテーテルに結び付けられないままとされる

請求項 4 に記載のシステム。

【請求項 27】

前記第 1 の可撓性チューブは、近位位置及び遠位位置で前記カテーテルに取り付けられていて、前記近位位置と前記遠位位置との間で、前記カテーテルの前記第 2 のルーメン内において略浮動している

請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 28】

前記第 2 の可撓性チューブは、近位位置及び遠位位置で前記カテーテルに取り付けられていて、前記近位位置と前記遠位位置との間で、前記カテーテルの前記第 3 のルーメン内において略浮動している

請求項 4 に記載のシステム。

【請求項 29】

前記再成形システムの剛性を向上させるために、前記第 1 と第 2 の可撓性要素を連結する第 1 の横ブリッジ部材をさらに備える

請求項 1 のシステム。

【請求項 30】

10

20

30

40

50

前記再成形システムの剛性を向上させるために、前記第 3 と第 4 の要素を連結する第 2 の横ブリッジ部材をさらに備える

請求項 29 に記載のシステム。

【請求項 31】

前記第 1 の可撓性チューブの前記遠位先端部は、前記カテーテルの前記第 2 のルーメン内にあるときには、前記長手軸に沿って略一直線状であり、前記第 2 のルーメンから露出すると、前記曲がった状態に戻る

請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 32】

患者の体腔内で最小侵襲手術を実施する方法であって、

10

可撓性内視鏡の近位領域上に可撓性カテーテルを挿入することと、

対象組織を可視化するために、前記体腔内に前記可撓性内視鏡を挿入することと、

体腔再成形システムを含む前記可撓性カテーテルを、前記内視鏡上で進めることと、

前記体腔再成形システムを、非拡開挿入状態から、非対称な手術空間を形成するように前記体腔を再成形するための拡開状態に、拡開させることと、

湾曲した遠位先端部を有する第 1 の可撓性チューブであって、前記カテーテル内で軸方向に移動可能かつ回転可能である第 1 の可撓性チューブの、前記湾曲した遠位先端部を位置決め及び向き設定するために、該第 1 の可撓性チューブを前記カテーテル内で操作することと、

前記第 1 の可撓性チューブ内で第 1 の内視鏡器具を操作することであって、該内視鏡器具の遠位先端部と対象組織との距離を調整するために、一定の湾曲を規定して、選択された位置に位置決めされた前記第 1 の可撓性チューブ内で、前記選択された位置または前記一定の湾曲の曲率を変更することなく、軸方向に移動させることが可能な該内視鏡器具を、操作することと、を含む

20

ことを特徴とする方法。

【請求項 33】

前記第 1 の可撓性チューブの前記湾曲した遠位先端部は、通常は湾曲していて、挿入の際に前記カテーテルのルーメン内にあるときには、略一直線状の状態にあり、前記カテーテルから露出すると、湾曲した状態に自動的にになる

請求項 32 に記載の方法。

30

【請求項 34】

湾曲した遠位先端部を有するとともに、前記カテーテル内で軸方向に移動可能かつ回転可能である第 2 の可撓性チューブの、その湾曲した遠位先端部を位置決め及び向き設定するために、該第 2 の可撓性チューブを前記カテーテル内で操作するステップと、

前記第 2 の可撓性チューブ内で第 2 の内視鏡器具を操作することであって、該第 2 の内視鏡器具の遠位先端部と前記対象組織との距離を調整するために、一定の湾曲を規定して、選択された位置に位置決めされた前記第 2 の可撓性チューブ内で、前記選択された位置または前記一定の湾曲の曲率を変更することなく、軸方向に移動させることが可能な該第 2 の内視鏡器具を、操作するステップと、をさらに含む

請求項 32 に記載の方法。

40

【請求項 35】

前記第 2 の可撓性チューブの前記湾曲した遠位先端部は、通常は湾曲していて、挿入の際に前記カテーテルのルーメン内にあるときには、略一直線状の状態にあり、前記カテーテルから露出すると、湾曲した状態に自動的にになる

請求項 34 に記載の方法。

【請求項 36】

前記第 1 と第 2 の内視鏡器具は、前記対象組織と三角配置を実現するように、前記対象組織に向かって曲がっている

請求項 35 に記載の方法。

【請求項 37】

50

操作器具を、前記内視鏡のワーキングチャンネルの中に貫通させて、前記再成形システムにより形成された前記非対称な手術空間の中へ挿入するステップをさらに含む

請求項 3 2 に記載の方法。

【請求項 3 8】

前記再成形システムは、カバーリングを含み、当該方法は、除去する対象組織を封入するために、前記カバーリングを閉止するステップをさらに含む

請求項 3 2 に記載の方法。

【請求項 3 9】

前記再成形システムを剛性化するステップをさらに含む

請求項 3 2 に記載の方法。

10

【請求項 4 0】

前記再成形システムを剛性化及び安定化させるため、前記再成形システムに対して、剛性化構造を遠位に向けて進めるための制御を作動させるステップをさらに含む

請求項 3 9 に記載の方法。

【請求項 4 1】

前記第 1 と第 2 の可撓性チューブは、独立に軸方向に移動可能で、かつ独立に回転可能であり、また、取り外し可能に前記カテーテルの中に貫通させて挿入可能であって、前記カテーテルに結び付けられないままとされる

請求項 3 4 に記載の方法。

【請求項 4 2】

20

対象者の最小侵襲処置において対象者の体内での位置決めを容易にするための浮動式マルチルーメンカテーテル・リトラクタシステムであって、当該システムは、

当該システム内で少なくとも略浮動式の構成において、対象者の体内の対象組織の処置において操作される術具のガイドとして機能する浮動チャンネルと、浮動内視鏡と、を誘導するように構成された高可撓性アウトチューブであって、ルーメンと、近位端と、遠位端とを有する可撓性アウトチューブと、

前記対象者の体内で処置空間を形成するように拡開する、可逆的に拡開可能なリトラクタであって、(i) 前記アウトチューブの前記遠位端よりも遠位側で拡開するように、及び(i i) 処置のために前記対象組織の蠕動を少なくとも略抑えるために拡開するように、構成されたリトラクタと、を備え、

30

当該システムを使用する際には、

前記浮動チャンネルは、(i i i) 第 1 の近位位置及び第 1 の遠位位置で、前記アウトチューブの前記ルーメンに少なくとも略取り付けられていて、(i v) 前記第 1 の近位位置と前記第 1 の遠位位置との間で、前記アウトチューブの前記ルーメン内において少なくとも略浮動して、

前記浮動内視鏡は、(v) 第 2 の近位位置及び第 2 の遠位位置で、前記アウトチューブの前記ルーメンに少なくともスライド可能に取り付けられていて、(v i) 前記第 2 の近位位置と前記第 2 の遠位位置との間で、前記アウトチューブの前記ルーメン内において少なくとも略浮動して、

アウトチューブの近位端と遠位端との間でアウトチューブの長さ全体にわたってルーメンに固定される術具及び内視鏡用のルーメンを有するような第 2 のシステムに比して、前記浮動式の構成により、(v i i) 当該システムの柔軟性が少なくとも実質的に向上していて、前記浮動式の構成の向上した柔軟性によって、前記対象組織の処置のための前記対象者の体内での当該システムの位置決めを容易にしている

40

ことを特徴とするシステム。

【請求項 4 3】

前記リトラクタは、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能であり、これにより、前記リトラクタは、拡開時に非対称な処置空間を形成し、

前記リトラクタは、前記対象者の体内での当該システムの位置決めを容易とするように設計された該リトラクタの可撓性構成を可逆的に補強するとともに、該リトラクタの拡開

50

を可逆的に補強するように構成されている

請求項 4 2 に記載のシステム。

【請求項 4 4】

前記リトラクタは、

少なくとも 2 つの拡開可能なリトラクタ要素であって、該部材の各々は近位端及び遠位端を有し、前記近位端は前記アウトチューブとスライド可能に係合していて、該部材の各々は、前記遠位端に向けて前記近位端をスライドする量を増加させることで該部材を圧縮して該リトラクタを拡開させるように構成されている、リトラクタ要素と、

前記アウトチューブの前記遠位端よりも遠位側に配置され、前記少なくとも 2 つのリトラクタ要素の各々の前記遠位端が固定された遠位ネクサスと、

前記遠位ネクサスを前記アウトチューブの前記遠位端に連結するスタビライザ・サブシステムであって、該リトラクタの非対称な拡開のために該リトラクタの可撓性部分を可逆的に補強するように構成された少なくとも略剛性の構成要素を有するスタビライザ・サブシステムと、を含む

請求項 4 2 に記載のシステム。

【請求項 4 5】

当該システムは、拡開時の前記リトラクタ要素を所望の向きに維持するように構成されたブリッジ部材を含み、該ブリッジ部材は、前記少なくとも 2 つの拡開可能なリトラクタ要素を作用的に安定化させる

請求項 4 4 に記載のシステム。

【請求項 4 6】

前記リトラクタは、

4 つの拡開可能なリトラクタ要素であって、該部材の各々は近位端及び遠位端を有し、前記近位端は前記アウトチューブとスライド可能に係合していて、該部材の各々は、前記遠位端に向けて前記近位端をスライドする量を増加させることで該部材を圧縮して該リトラクタを拡開させるように構成されている、リトラクタ要素と、

前記アウトチューブの前記遠位端に取り付けられた近位カブラであって、前記 4 つのリトラクタ要素とスライド可能に係合するための 4 つのリトラクタポートを有し、前記 4 つのリトラクタポートは該近位カブラの周りに周方向に配置されて、該リトラクタの非対称な拡開のための前記リトラクタ要素の可逆的な軸方向のスライドを容易とするように構成されている、近位カブラと、

前記アウトチューブの前記遠位端よりも遠位側に配置され、前記 4 つのリトラクタ要素の各々の前記遠位端が固定された遠位ネクサスと、

前記遠位ネクサスを前記アウトチューブの前記遠位端に連結するスタビライザ・サブシステムであって、(i) 前記近位カブラから前記遠位ネクサスへ延びる可撓性構成要素と、(i i) 前記近位カブラにスライド可能に係合するとともに、該リトラクタの非対称な拡開において該リトラクタを可逆的に補強するために前記近位カブラから前記遠位ネクサスへ可逆的に延びる少なくとも略剛性の構成要素と、を有するスタビライザ・サブシステムと、を含む、

前記可撓性構成要素及び前記剛性の構成要素は、それぞれ、シャフトの遠位端の中心軸に少なくとも略平行な中心軸を有し、前記剛性の構成要素は、非対称な拡開のための構造的な支持体としての少なくとも略剛性のビームを形成するものであり、前記剛性ビームは管腔側と反管腔側とを有し、

前記拡開は、前記剛性ビームの前記管腔側で前記処置空間を増加させるように不均衡に大きな量で生じる

請求項 4 2 に記載のシステム。

【請求項 4 7】

当該システムは、拡開時の前記リトラクタ要素を所望の向きに維持するように構成されたブリッジ部材を含み、該ブリッジ部材は、前記 4 つのリトラクタ要素のうちの少なくとも 2 つを作用的に安定化させる

10

20

30

40

50

請求項 4 6 に記載のシステム。

【請求項 4 8】

前記拡開は、前記ビームの前記反管腔側よりも前記ビームの前記管腔側で少なくとも 5 倍の大きな量で生じる

請求項 4 2 に記載のシステム。

【請求項 4 9】

前記アウトチューブは、前記対象者の体内での当該システムの位置決めがさらに容易となるように、当該システムに耐キンク性及びトルク伝達性を持たせるためにワイヤ補強されている

請求項 4 2 に記載のシステム。

10

【請求項 5 0】

前記術具は、把持具、鉗子、スネア、クランプ、ハサミ、メス、切開器具、内視鏡ステープラ、組織ループ、クリップアプライヤ、縫合系送達器具、またはエネルギーによる組織凝固器具若しくは組織切断器具である

請求項 4 2 に記載のシステム。

【請求項 5 1】

前記チャンネルは、前記術具を操作するように、屈曲可能部を動かすための挙上要素を有する

請求項 4 2 に記載のシステム。

【請求項 5 2】

対象者の最小侵襲処置のための、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能であるリトラクタを有するマルチルーメンカテーテル・システムであって、当該システムは、

当該システム内で、対象者の体内の対象組織の処置において操作される術具のガイドとして機能するチャンネルと、内視鏡と、を誘導するための可撓性アウトチューブであって、ルーメンと、近位端と、遠位端とを有する可撓性アウトチューブと、

拡開時に処置空間を形成する、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能なリトラクタであって、(i) 前記アウトチューブの前記遠位端よりも遠位側で拡開するように、及び(i i) 前記対象者の体内での当該システムの位置決めを容易とするように設計された該リトラクタの可撓性構成を可逆的に補強するとともに、該リトラクタの拡開を可逆的に補強するように、構成されたリトラクタと、を備え、

30

前記リトラクタの前記可逆的に補強された構成は、拡開のための構造的支持体としての少なくとも略剛性のビームを形成する

ことを特徴とするシステム。

【請求項 5 3】

当該システムを使用する際には、

前記チャンネルは、(i) 第 1 の近位位置及び第 1 の遠位位置で、前記アウトチューブの前記ルーメンに少なくとも略取り付けられていて、(i i) 前記第 1 の近位位置と前記第 1 の遠位位置との間で、前記アウトチューブの前記ルーメン内において少なくとも略浮動している、浮動チャンネルであり、

前記内視鏡は、(i i i) 第 2 の近位位置及び第 2 の遠位位置で、前記アウトチューブの前記ルーメンに少なくともスライド可能に取り付けられていて、(i v) 前記第 2 の近位位置と前記第 2 の遠位位置との間で、前記アウトチューブの前記ルーメン内において少なくとも略浮動している、浮動内視鏡であり、

40

前記チャンネル及び前記内視鏡は浮動式の構成を形成していて、これによれば、アウトチューブの近位端と遠位端との間でアウトチューブの長さ全体にわたってルーメンに固定される術具及び内視鏡用の別個のルーメンを有するような第 2 のシステムに比して、(v) 当該システムの柔軟性が少なくとも実質的に向上していて、向上した柔軟性によって、前記対象組織の処置のための前記対象者の体内での当該システムの位置決めを容易にしている

請求項 5 2 に記載のシステム。

50

【請求項 5 4】

前記リトラクタは、

少なくとも 2 つの拡開可能なリトラクタ要素であって、該部材の各々は近位端及び遠位端を有し、前記近位端は前記アウトチューブとスライド可能に係合していて、該部材の各々は、前記遠位端に向けて前記近位端をスライドする量を増加させることで該部材を圧縮して該リトラクタを拡開させるように構成されている、リトラクタ要素と、

前記アウトチューブの前記遠位端よりも遠位側に配置され、前記少なくとも 2 つのリトラクタ要素の各々の前記遠位端が固定された遠位ネクサスと、

前記遠位ネクサスを前記アウトチューブの前記遠位端に連結するスタビライザ・サブシステムであって、該リトラクタの非対称な拡開において該リトラクタの可撓性部分を可逆的に補強するように構成された少なくとも略剛性の構成要素を有するスタビライザ・サブシステムと、を含む

10

請求項 5 2 に記載のシステム。

【請求項 5 5】

当該システムは、拡開時の前記リトラクタ要素を所望の向きに維持するように構成されたブリッジ部材を含み、該ブリッジ部材は、前記少なくとも 2 つの拡開可能なリトラクタ要素を作用的に安定化させる

請求項 5 4 に記載のシステム。

【請求項 5 6】

前記リトラクタは、

20

4 つの拡開可能なリトラクタ要素であって、該部材の各々は近位端及び遠位端を有し、前記近位端は前記アウトチューブとスライド可能に係合していて、該部材の各々は、前記遠位端に向けて前記近位端をスライドする量を増加させることで該部材を圧縮して該リトラクタを拡開させるように構成されている、リトラクタ要素と、

前記アウトチューブの前記遠位端に取り付けられた近位カブラであって、前記 4 つのリトラクタ要素とスライド可能に係合するための 4 つのリトラクタポートを有し、前記 4 つのリトラクタポートは該近位カブラの周りに周方向に配置されて、該リトラクタの非対称な拡開のための前記リトラクタ要素の可逆的な軸方向のスライドを容易とするように構成されている、近位カブラと、

前記アウトチューブの前記遠位端よりも遠位側に配置され、前記 4 つのリトラクタ要素の各々の前記遠位端が固定された遠位ネクサスと、

30

前記遠位ネクサスを前記アウトチューブの前記遠位端に連結するスタビライザ・サブシステムであって、(i) 前記近位カブラから前記遠位ネクサスへ延びる可撓性構成要素と、(i i) 前記近位カブラにスライド可能に係合するとともに、該リトラクタの非対称な拡開において該リトラクタを可逆的に補強するために前記近位カブラから前記遠位ネクサスへ可逆的に延びる少なくとも略剛性の構成要素と、を有するスタビライザ・サブシステムと、を含む、

前記可撓性構成要素及び前記剛性の構成要素は、それぞれ、シャフトの遠位端の中心軸に少なくとも略平行な中心軸を有し、前記剛性の構成要素は、非対称な拡開のための構造的な支持体としての少なくとも略剛性のビームを形成するものであり、前記剛性ビームは管腔側と反管腔側とを有し、

40

前記拡開は、前記剛性ビームの前記管腔側で前記処置空間を増加させるように不均衡な量で生じる

請求項 5 2 に記載のシステム。

【請求項 5 7】

当該システムは、拡開時の前記リトラクタ要素を所望の向きに維持するように構成されたブリッジ部材を含み、該ブリッジ部材は、前記 4 つのリトラクタ要素のうちの少なくとも 2 つを作用的に安定化させる

請求項 5 6 に記載のシステム。

【請求項 5 8】

50

前記拡開は、前記ビームの前記反管腔側よりも前記ビームの前記管腔側で少なくとも 5 倍の大きな量で生じる

請求項 52 に記載のシステム。

【請求項 59】

前記アウトチューブは、前記対象者の体内での当該システムの位置決めがさらに容易となるように、当該システムに耐キンク性及びトルク伝達性を持たせるためにワイヤ補強されている

請求項 52 に記載のシステム。

【請求項 60】

前記術具は、把持具、鉗子、スネア、クランプ、メス、ハサミ、切開器具、内視鏡ステープラ、組織ループ、クリップアプライヤ、縫合系送達器具、またはエネルギーによる組織凝固器具若しくは組織切断器具である

請求項 52 に記載のシステム。

【請求項 61】

前記チャンネルは、前記術具を操作するように、屈曲可能部を動かすための挙上要素を有する

請求項 52 に記載のシステム。

【請求項 62】

対象者の最小侵襲処置のための、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能であるリトラクタを有する浮動式マルチルーメンカテーテル・リトラクタシステムを備えた手術室システムであって、当該システムは、

当該システム内で少なくとも略浮動式の構成において、対象者の体内の対象組織の処置において操作される術具のガイドとして機能する浮動チャンネルと、浮動内視鏡と、を誘導するための高可撓性アウトチューブであって、ルーメンと、近位端と、遠位端とを有する可撓性アウトチューブと、

拡開時に処置空間を形成する、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能なリトラクタであって、(i) 前記アウトチューブの前記遠位端よりも遠位側で拡開するように、及び(ii) 前記対象者の体内での当該システムの位置決めを容易とするように設計された該リトラクタの可撓性構成を可逆的に補強するとともに、該リトラクタの拡開を可逆的に補強するように、構成されたリトラクタと、を備え、

当該システムを使用する際には、

前記浮動チャンネルは、(i) 第 1 の近位位置及び第 1 の遠位位置で、前記アウトチューブの前記ルーメンに少なくともスライド可能に取り付けられていて、(ii) 前記第 1 の近位位置と前記第 1 の遠位位置との間で、前記アウトチューブの前記ルーメン内において少なくとも略浮動していて、

前記浮動内視鏡は、(iii) 第 2 の近位位置及び第 2 の遠位位置で、前記アウトチューブの前記ルーメンに少なくとも略取り付けられていて、(iv) 前記第 2 の近位位置と前記第 2 の遠位位置との間で、前記アウトチューブの前記ルーメン内において少なくとも略浮動していて、

アウトチューブの近位端と遠位端との間でアウトチューブの長さ全体にわたってルーメンに固定される術具及び内視鏡用のルーメンを有するような第 2 のシステムに比して、前記浮動式の構成により、(v) 当該システムの柔軟性が少なくとも実質的に向上していて、向上した柔軟性によって、前記対象者の体内での当該システムの位置決めを容易にしている、

前記リトラクタの前記可逆的に補強された構成は、前記対象組織の処置のために、前記対象者の体内において、拡開のための構造的支持体としての少なくとも略剛性のビームを形成する

ことを特徴とするシステム。

【請求項 63】

前記リトラクタは、

少なくとも2つの拡開可能なリトラクタ要素であって、該部材の各々は近位端及び遠位端を有し、前記近位端は前記アウトチューブとスライド可能に係合していて、該部材の各々は、前記遠位端に向けて前記近位端をスライドする量を増加させることで該部材を圧縮して該リトラクタを拡開させるように構成されている、リトラクタ要素と、

前記アウトチューブの前記遠位端よりも遠位側に配置され、前記少なくとも2つのリトラクタ要素の各々の前記遠位端が固定された遠位ネクサスと、

前記遠位ネクサスを前記アウトチューブの前記遠位端に連結するスタビライザ・サブシステムであって、該リトラクタの非対称な拡開において該リトラクタの可撓性部分を可逆的に補強するように構成された少なくとも略剛性の構成要素を有するスタビライザ・サブシステムと、を含む

10

請求項62に記載のシステム。

【請求項64】

当該システムは、拡開時の前記リトラクタ要素を所望の向きに維持するように構成されたブリッジ部材を含み、該ブリッジ部材は、前記少なくとも2つのリトラクタ要素を作用的に安定化させる

請求項63に記載のシステム。

【請求項65】

前記リトラクタは、

4つの拡開可能なリトラクタ要素であって、該部材の各々は近位端及び遠位端を有し、前記近位端は前記アウトチューブとスライド可能に係合していて、該部材の各々は、前記遠位端に向けて前記近位端をスライドする量を増加させることで該部材を圧縮して該リトラクタを拡開させるように構成されている、リトラクタ要素と、

20

前記アウトチューブの前記遠位端に取り付けられた近位カブラであって、前記4つのリトラクタ要素とスライド可能に係合するための4つのリトラクタポートを有し、前記4つのリトラクタポートは該近位カブラの周りに周方向に配置されて、非対称な拡開のための前記リトラクタ要素の可逆的な軸方向のスライドを容易とするように構成されている、近位カブラと、

前記アウトチューブの前記遠位端よりも遠位側に配置され、前記4つのリトラクタ要素の各々の前記遠位端が固定された遠位ネクサスと、

前記遠位ネクサスを前記アウトチューブの前記遠位端に連結するスタビライザ・サブシステムであって、(vi)前記近位カブラから前記遠位ネクサスへ延びる可撓性構成要素と、(vii)前記近位カブラにスライド可能に係合するとともに、該リトラクタの非対称な拡開において該リトラクタを可逆的に補強するために前記近位カブラから前記遠位ネクサスへ可逆的に延びる少なくとも略剛性の構成要素と、を有するスタビライザ・サブシステムと、を含む、

30

前記可撓性構成要素及び前記剛性の構成要素は、それぞれ、シャフトの遠位端の中心軸に少なくとも略平行な中心軸を有し、前記剛性の構成要素は、(viii)非対称な拡開のための構造的支持体としての少なくとも略剛性のビームを形成するものであり、前記剛性ビームは管腔側と反管腔側とを有し、

前記拡開は、前記剛性ビームの前記管腔側で前記処置空間を増加させるように不均衡な量で生じる

40

請求項62に記載のシステム。

【請求項66】

前記術具は、把持具、鉗子、スネア、クランプ、メス、ハサミ、切開器具、内視鏡ステープラ、組織ループ、クリップアプライヤ、縫合系送達器具、またはエネルギーによる組織凝固器具若しくは組織切断器具である

請求項62に記載のシステム。

【請求項67】

前記チャンネルは、前記術具を操作するように、屈曲可能部を動かすための挙上要素を有する

50

請求項 6 2 に記載のシステム。

【請求項 6 8】

病変への多方向・多角度アプローチを用いて胃腸病変を処置する方法であって、対象者の胃腸管内において、請求項 4 2 に記載のシステムを位置決めすることであって、処置の標的病変部の近傍に前記リトラクタを配置することを含めて、位置決めすることと、

前記術具を使用するための処置空間を形成するように、前記リトラクタを拡開させることと、

前記術具によって前記病変部を処置することと、

前記リトラクタを閉縮させることと、

前記対象者の体内から前記システムを抜去することと、を含むことを特徴とする方法。

10

【請求項 6 9】

前記病変には、穿孔、組織病変、ポリープ、腫瘍、癌組織、出血、憩室炎、潰瘍、血管異常、または盲腸が含まれる

請求項 6 8 に記載の方法。

【請求項 7 0】

病変への多方向・多角度アプローチを用いて胃腸病変を処置する方法であって、対象者の胃腸管内において、請求項 5 2 に記載のシステムを位置決めすることであって、処置の標的病変部の近傍に前記リトラクタを配置することを含めて、位置決めすることと、

20

前記術具を使用するための処置空間を形成するように、前記リトラクタを拡開させることであって、拡開のための構造的支持体としての少なくとも略剛性のビームを形成することを含めて、拡開させることと、

前記術具によって前記病変部を処置することと、

前記リトラクタを閉縮させることと、

前記対象者の体内から前記システムを抜去することと、を含むことを特徴とする方法。

【請求項 7 1】

前記病変には、穿孔、組織病変、ポリープ、腫瘍、癌組織、出血、憩室炎、潰瘍、血管異常、または盲腸が含まれる

30

請求項 7 0 に記載の方法。

【請求項 7 2】

病変への多方向・多角度アプローチを用いて胃腸病変を処置する方法であって、対象者の胃腸管内において、請求項 6 2 に記載のシステムを位置決めすることであって、処置の標的病変部の近傍に前記リトラクタを配置することを含めて、位置決めすることと、

前記術具を使用するための処置空間を形成するように、前記リトラクタを拡開させることであって、拡開のための構造的支持体としての少なくとも略剛性のビームを形成することを含めて、拡開させることと、

40

前記術具によって前記病変部を処置することと、

前記リトラクタを閉縮させることと、

前記対象者の体内から前記システムを抜去することと、を含むことを特徴とする方法。

【請求項 7 3】

前記病変には、穿孔、組織病変、ポリープ、腫瘍、癌組織、出血、憩室炎、潰瘍、血管異常、または盲腸が含まれる

請求項 4 2 に記載の方法。

【請求項 7 4】

前記リトラクタのためのカバーをさらに備え、該カバーは、前記リトラクタの拡開時に

50

は開き、そして閉じるように機能する

請求項 4 2 に記載のシステム。

【請求項 7 5】

前記リトラクタのためのカバーをさらに備え、該カバーは、前記リトラクタの拡開時には開くように機能する

請求項 5 2 に記載のシステム。

【請求項 7 6】

前記リトラクタのためのカバーをさらに備え、該カバーは、前記リトラクタの拡開時には開くように機能する

請求項 6 2 に記載のシステム。

10

【請求項 7 7】

前記位置決め後に、前記リトラクタのカバーを開くことと、前記処置の後に前記カバーを閉じることと、をさらに含む

請求項 6 8 に記載の方法。

【請求項 7 8】

前記位置決め後に、前記リトラクタのカバーを開くことと、前記処置の後に前記カバーを閉じることと、をさらに含む

請求項 7 0 に記載の方法。

【請求項 7 9】

前記位置決め後に、前記リトラクタのカバーを開くことと、前記処置の後に前記カバーを閉じることと、をさらに含む

請求項 7 2 に記載の方法。

20

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0 0 0 1】

関連出願：

本願は、2 0 0 9 年 1 2 月 1 6 日に出願された特許文献 1 からの優先権を主張する、2 0 1 0 年 1 2 月 1 6 日に出願された特許文献 2 の一部分を継続し、かつ 2 0 1 2 年 6 月 2 2 日に提出された特許文献 3 の一部分を継続するものである。これらの出願の各々の全内容は、参照によって本明細書に組み込まれる。

30

本明細書で提供される教示は、一般に、安定していながらも動的な手術環境において、最小侵襲の手法で、胃腸障害を内視鏡手術により処置するための改善された方法及び装置に向けられる。

【背景技術】

【0 0 0 2】

胃腸系を含む内視鏡手術は、従来の外科手術に対して利点を提示するが、それは、内視鏡手術が、それほど侵襲的ではなく、かつ可視化を提供するかもしれないという点においてである。これらの手術は、問題に取り組み、かつ当業者によって確認される新しい処置方法を提供するために、進化を続けている。

現在の 1 つの問題として、対象組織に隣接する安定な手術空間を、最小侵襲で最適に拡開するための技術が欠如していることが含まれるが、その技術がなければ、対象組織は、手術処置中に対象病変または欠陥の周りで閉縮する可能性がある。手術空間を効果的に拡開し、かつ最適に再構成（再形成する）能力を持てば、管腔内手術は著しく容易になる。より良く拡開された、安定で最適に構成された手術空間によって、器具及び内視鏡は独立に操作され、かつ対象組織の周りで適切に可視化されることが可能である。当業者であれば、対象組織と、参照、方位、外科的操作のための周囲の解剖学的構造との両方を見ると共に、これらに接近するための能力を持つことを正しく認識する。

40

【0 0 0 3】

現在の別の問題として、対象組織及び周囲組織の両方を拡開するだけでなく、これらを固定すると共に再形成するための内視鏡技術が欠如していることが含まれる。腸において

50

は、例えば、そのような安定な手術空間として、非閉縮の、または閉縮されにくい空間が含まれ得る。そのような空間は、限られた蠕動を有するか、または無蠕動であり、かつ／または腹腔における特別な点に固定されている。固定ポイントは、例えば患者の腰のような、患者の中での固定体ポイントに関連して固定されると考えることが可能である。有意の排便は、腸における体腔内手術の間は極めて望ましくないと考えられるが、例えば、その理由は、困難で不安定な手術環境を作り出すかもしれないからである。そのような排便は、もちろん、鎮静された患者においてさえも普通のことでありであり、例えば、空気漏れ、蠕動、呼吸及び、観察機械及び器具の移動から、腸の閉縮によって引き起こされ得る。この問題を克服するための技術を持つことは、安定な手術空間を提供することに役立つが、これは、手術環境における当業者が、臨床的に要望することである。

10

【0004】

現在の別の問題として含まれるのは、例えば、調節可能な組織リトラクト構造によって、組織を動的にリトラクトするための内視鏡技術が欠如していることであるが、このような調節可能な組織リトラクト構造によって、構造の拡開または閉縮をある程度制御することが見込まれ、その結果、器具及び対象組織の周りで所望されるような手術空間がさらに構成される。そのような制御は、手術空間の中及び周りににおいて、組織の配置はもちろんのこと、リトラクタを調節する方法を有効に備えることが可能である。リトラクタにかかる張力を強める及び緩めることによって、手術空間に配置されるべき組織の量は、例えば、手術中により良く測定され、かつ制御され得る。その上、組織リトラクション及び、特に牽引 - 逆牽引が容易となり得るが、そのことは、手術中に望ましい切開面を形成すること、または組織をより最適に位置決めすることに役立つ。この問題を克服するための技術を持つことは、組織切開、組織のリトラクション、切断及び除去に対してより望ましい手術環境を作り出すことに役立つ。

20

【0005】

現在の別の問題として含まれるのは、処置のための手術空間を最大化し得る手法において、内視鏡、器具及び手術空間を体系付けるための内視鏡技術の欠如である。より大きな手術空間は、体外から最小侵襲の手法で器具及び内視鏡を操作するための能力を改善し得る。即ち、当業者であれば、器具が入るポイントを有する手術空間を持つ。そのポイントとは、対象組織から実質的な程度に離れていて、その結果、対象組織に接近し、かつこれを可視化する際に付加的な柔軟性を提供し、恐らく、対象組織に向けて器具の軌跡を選択するためのより多くの操作場所を提供するが、この操作場所は、例えば、対象組織の切開面に少なくとも略垂直である。この問題を克服するための技術を持つことによって、組織除去に対してより望ましいシステム及び処置が、当業者に提供される。

30

【0006】

少なくとも上記のことに照らして、内視鏡胃腸外科処置の当業者は、本明細書で教示される、以下に提供される技術を正しく認識する。(i) 管腔内手術空間の最小侵襲拡開。(ii) 固定、特に、伸張を伴わない再構成、または伸張を伴う再構成を含む固定。いずれの再構成でも、対象組織及び周囲組織は、安定な手術空間を提供することに役立つ。(iii) 動的に組織をリトラクトすること。これは、器具と対象組織との間の手術空間をさらに構成するために、部分的な拡開または閉縮、または、完全な拡開または閉縮を考慮に入れる。(iv) 手術空間及び操作性を最大化するためのリトラクタ及び術具のような内視鏡器具の体系付け。これは、対象組織に接近し、かつこれを可視化する際に最大の柔軟性を考慮に入れる。正しく認識されるべきことであるが、そのような改善によって、技術的な複雑さが軽減され、かつ、そのような改良がなければ複雑な内視鏡手術の有効性及び安全性が増加する。その上、非侵襲的で、かつ従来の結腸内視鏡法の作業フローを実質的に混乱させない手法で、対象者の体内に導入される手頃なシステムを用いながら、低コストでそうしたことを行うことは、内視鏡外科手術の分野における極めて本質的な進歩であると、当業者によって見なされる。

40

【先行技術文献】

【特許文献】

50

【 0 0 0 7 】

【特許文献 1】米国仮特許出願公開第 6 1 / 2 8 7 , 0 7 7 号

【特許文献 2】米国特許出願第 1 2 / 9 7 0 , 6 0 4 号

【特許文献 3】米国特許出願第 1 3 / 5 3 1 , 4 7 7 号

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【 0 0 0 8 】

本明細書で提供される教示は、一般に、安定していながらも動的な手術環境において、最小侵襲の手法で、内視鏡手術により胃腸障害を処置するための改善された方法及び装置に向けられる。システムは、例えば、内視鏡手術室を含む。手術室は、可逆的に拡開可能なリトラクタを有することが可能であり、リトラクタは、対象者の内部で安定な手術環境を提供するために拡開する。拡開は、スタビライザ・サブシステムの周りで非対称であり得ることから、術具及び内視鏡の各々が独立に操作されるために空間を最大化し、その結果、対象組織を可視化し、かつ最小侵襲の手法で、患者の外部から対象組織を処置する。本明細書で教示される実施形態は、他の改善の中でも、術具ポートと対象組織の間の距離を増加させ、その結果、より大きな視野はもちろんのこと、対象組織に対する術具の操作性及び三角配置を改善する。

10

【課題を解決するための手段】

【 0 0 0 9 】

本開示の一態様において、胃腸管のような患者の体腔において最小侵襲処置を実行するためのシステムが提供される。該システムは、内視鏡をその中に貫通させて受容するように構成及び寸法設定された第 1 のルーメンと、第 1 の可撓性チューブをその中に貫通させて受容するように構成及び寸法設定された第 2 のルーメンと、を有する可撓性カテーテルを備える。第 1 の可撓性チューブは、第 2 のルーメンを貫通して軸方向にスライド可能であり、かつその中を貫通して延びる第 1 のチャンネル（ルーメン）を有し、該第 1 のチャンネルは、その中で軸方向移動するための第 1 の内視鏡術具（器具）を受容するように構成及び寸法設定されていて、該第 1 の可撓性チューブは長手軸と、該長手軸に対して曲がった状態に移行可能なチューブ遠位部とを有する。体腔再成形（再構成）システムは、カテーテルの遠位部に配置され、該再形成システムは、非拡開挿入状態から、拡開されたケージを形成する拡開状態へ移行可能な第 1 及び第 2 の可撓性要素を含み、これにより、体腔を非対称形状に再成形することで非対称な手術空間を形成し、第 1 の可撓性チューブの遠位部は、該拡開されたケージ内で移行可能である。カバーリングが、再形成システムの少なくとも一部に対して設けられることが可能であり、該カバーリングは、生体組織を受容するための開口部を有する。

20

30

【 0 0 1 0 】

幾つかの実施形態において、カテーテルは、第 2 の可撓性チューブを受容するように構成及び寸法設定された第 3 のルーメンを有し、第 2 の可撓性チューブは、その中を貫通して延びる第 2 のチャンネル（ルーメン）を有し、該第 2 のチャンネルは、その中で軸方向移動するための第 2 の内視鏡術具（器具）を受容するように構成及び寸法設定されている。第 2 の可撓性チューブは長手軸と、該長手軸に対して曲がった状態に移行可能なチューブ遠位部とを有することが可能である。第 2 の可撓性チューブは、第 3 のルーメン内で軸方向にスライド可能であり得、かつ第 2 の可撓性チューブの遠位部は、拡開されたケージ内で移行可能であり得る。

40

【 0 0 1 1 】

幾つかの実施形態において、第 1 の可撓性チューブ及び / または第 2 の可撓性チューブは、カテーテルに結び付けられない。幾つかの実施形態において、可撓性チューブの遠位先端部は、カテーテルのルーメン内にあるときには、長手軸に沿って略一直線であり、第 2 及び第 3 ルーメンから露出すると、曲がった状態に戻ることが可能である。

【 0 0 1 2 】

幾つかの実施形態において、ケージは第 3 及び第 4 の要素をさらに含み、再形成システ

50

ムが拡開状態に拡開されるときには、第 1 及び第 2 の要素は、それらの閉縮挿入状態から、カテーテルの長手軸から離れて外向きに拡開状態へ移行し、第 3 及び第 4 の要素は、非拡開挿入状態に略維持される。

【 0 0 1 3 】

システムは、幾つかの実施形態において、スタビライザを含むことが可能であり、該スタビライザは、ケージ（再形成システム）の安定性及び剛性を向上させるために、第 1 の状態から第 2 の状態に移行可能である。幾つかの実施形態において、ケージは第 5 の可撓性要素を含み、かつスタビライザは、第 5 の要素のルーメン内で移行可能な安定化要素を備える。

【 0 0 1 4 】

幾つかの実施形態において、第 1 及び第 2 の可撓性要素は、カテーテルの片側にのみ拡開し、これにより、体腔を非対称に再成形（再構成）するために、非対称な手術空間及び非対称なケージを形成する。

【 0 0 1 5 】

システムは、第 1 及び / または第 2 のアクチュエータを含むことが可能である。第 1 のアクチュエータは、カテーテルの近位領域に配置され、かつ安定化要素に作動的に接続され、これによって、ケージの安定性及び剛性を向上させるために、第 1 の状態と第 2 の状態との間で安定化要素を移行させることが可能である。第 2 アクチュエータは、カテーテルの近位領域に配置され、かつ第 1 及び第 2 の可撓性要素に作動的に接続され、これによって、非拡開状態と拡開状態との間で第 1 及び第 2 の要素を移行させることが可能である。

【 0 0 1 6 】

幾つかの実施形態において、第 1 及び第 2 の要素を所望の拡開状態に保持（ロック）するために、幾つかの状態の 1 つに第 2 のアクチュエータを維持するための保持（ロック）機構が設けられる。解放機構は、保持機構を解放するために設けることが可能である。

【 0 0 1 7 】

幾つかの実施形態において、システムは、第 1 及び第 2 の要素の近位部を保持するための近位カブラと、第 1 及び第 2 の要素の遠位部を保持するための遠位カブラとを含み、近位カブラ及び遠位カブラは、カテーテルが内視鏡上にバックロードされるときに、内視鏡をその中に貫通させて受容するように寸法設定された開口部を含むことが可能である。幾つかの実施形態において、カバーリングの遠位部は、遠位カブラに接続されていて、カバーリングの近位部は、近位カブラに接続されている。

【 0 0 1 8 】

カバーリングは、その中に除去する生体組織を封入するために、閉止可能であり得る。縫合糸のような可撓性閉止部材が、カバーリングに取り付けられ、可撓性閉止部材は、引っ張られることでカバーリングを閉止する。

【 0 0 1 9 】

幾つかの実施形態において、第 1 の、及び / または第 2 の横ブリッジ部材を設けることが可能である。第 1 横ブリッジ部材は、再形成システムの剛性を向上させるために、第 1 の可撓性要素と第 2 の可撓性要素とを連結するために、設けることが可能である。第 2 横ブリッジ部材は、再形成システムの剛性を向上させるために、第 3 の要素と第 4 の要素とを連結するために設けることが可能である。

【 0 0 2 0 】

本開示の別の態様に従えば、胃腸管のような患者の体腔において、最小侵襲手術を実施するための方法が提供される。当該方法は、可撓性内視鏡の近位領域上に可撓性カテーテルを挿入するステップと、対象組織を可視化するために、体腔内に可撓性内視鏡を挿入するステップと、カテーテルを内視鏡上で進めるステップと、体腔再形成（再構成）システムを、非対称な手術空間を形成するべく体腔を再形成するために、非拡開挿入状態から拡開状態に拡開するステップと、第 1 の可撓性チューブをカテーテル内で操作するステップであって、該第 1 の可撓性チューブが、湾曲した遠位先端部を有し、かつ該湾曲した遠位

10

20

30

40

50

先端部を位置決めし、かつ向きを設定するために、カテーテル内で軸方向に移動可能かつ回転可能である、ステップと、を備える。当該方法は、第1の可撓性チューブ内で第1の内視鏡器具（術具）を操作するステップであって、該第1の可撓性チューブは、一定の湾曲を規定するために選択された位置に位置決めされることが可能であり、かつ内視鏡術具は、該選択された位置及びまたは一定の湾曲を変更することなく、内視鏡術具の遠位先端部と対象組織との間の距離を調節するために、軸方向に移動可能であり得る、ステップを、さらに備える。

【0021】

幾つかの実施形態において、当該方法は、a)第2の可撓性チューブをカテーテル内で操作するステップであって、該第2の可撓性チューブは、湾曲した遠位先端部を有すると共に、その湾曲した遠位先端部を位置決めし、かつ向きを設定するために、カテーテル内で軸方向に移動可能かつ回転可能である、ステップと、b)第2の可撓性チューブ内で第2の内視鏡術具を操作するステップであって、該第2の可撓性チューブは、一定の湾曲を規定するために選択された位置に位置決めされることが可能であり、かつ該第2の内視鏡術具は、該選択された位置及びまたは一定の湾曲を変更することなく、該第2の内視鏡術具の遠位先端部と対象組織との間の距離を調節するために、軸方向に移動可能であり得る、ステップと、を含むことが可能である。

10

【0022】

幾つかの実施形態において、第1の可撓性チューブの遠位先端部及び/または第2の可撓性チューブの遠位先端部は、通常は湾曲していて、挿入時にカテーテルに拘束されるときは、略一直線状の状態にあり、カテーテルの拘束から露出されるときは、自動的に湾曲した状態になる。

20

【0023】

幾つかの実施形態において、第1及び第2の可撓性チューブは、独立に軸方向に移動可能、かつ独立に回転可能であり、しかも、取り外し可能にカテーテルの中に貫通させて挿入可能であって、カテーテルに結び付けられないままとされる。

【0024】

幾つかの実施形態において、第1及び第2の内視鏡術具は、対象組織に関して三角配置を実現するように、対象組織に向かって曲がっている。

【0025】

当該方法は、操作器具を、内視鏡のワーキングチャネルの中に貫通させて、再成形システムにより形成された非対称な手術空間の中へ挿入するステップをさらに含むことが可能である。

30

【0026】

再形成システムはカバーリングを含むことが可能であり、かつ当該方法は、除去する対象組織を封入するために、該カバーリングを閉止するステップをさらに含むことが可能である。

【0027】

当該方法は、再成形システムを剛性化するステップをさらに備えることが可能である。幾つかの実施形態において、再成形システムを剛性化し、かつ安定化させるため、再成形システムに対して、剛性化構造を遠位に進めるための制御が作動される。

40

【0028】

別の態様において、教示は、対象者の体内での位置決めを容易にするための浮動式マルチルーメンカテーテル・リトラクタシステムを含む。これらのシステムは、対象者の最小侵襲処置を提供するように設計される。幾つかの実施形態において、当該システムは、システム内で少なくとも略浮動式の構成において、浮動チャンネルと、浮動内視鏡とを誘導するように構成された高可撓性アウトチューブを備える。この可撓性アウトチューブは、ルーメンと、近位端と、遠位端とを有することが可能である。そして、システムの使用中は、浮動チャンネルはガイドとして作用し、これを通して術具は、対象者の体内の対象組織の処置で操作される。幾つかの実施形態において、術具として含み得るのは、把持具、鉗子

50

、スネア、クランプ、ハサミ、メス、切開器具、内視鏡ステーブラ、組織ループ、クリップアプライヤ、縫合系送達器具、または、エネルギーによる組織凝固器具または組織切断器具である。そして、幾つかの実施形態において、浮動チャンネルは、術具を操作するように、屈曲可能部を動かすための掌上要素を有することが可能である。

【 0 0 2 9 】

幾つかの態様において、当該システムはまた、安定していながらも動的な手術環境を備えることが可能であり、該手術環境は、対象者の体内での処置空間を形成するために拡開する、可逆的に拡開可能なリトラクタを含むことが可能である。リトラクタは、例えば、アウトチューブの遠位端よりも遠位側で拡開が起こり、処置のために対象組織の蠕動を少なくとも略抑えるために拡開するように構成され得る。システムの使用中は、浮動チャンネルを使用する実施形態において、浮動チャンネルは、第 1 の近位位置及び第 1 の遠位位置で、アウトチューブのルーメンに少なくとも略取り付けられていて、かつ、第 1 の近位位置と第 1 の遠位位置との間で、アウトチューブのルーメン内において少なくとも略浮動している。同様に、システムの使用中は、幾つかの実施形態において、浮動内視鏡は、第 2 の近位位置及び第 2 の遠位位置で、アウトチューブのルーメンに少なくともスライド可能に取り付けられることが可能であり、かつ第 2 の近位位置と第 2 の遠位位置との間で、アウトチューブのルーメン内において少なくとも略浮動している。そして、システムの使用中は、少なくとも略浮動式の構成においては、アウトチューブの近位端と遠位端との間でアウトチューブの長さ全体にわたってルーメンに固定される術具及び内視鏡用のルーメンを有するような第 2 のシステムに比して、システムの柔軟性が少なくとも実質的に向上することが可能である。少なくとも略浮動式の構成の向上した柔軟性によって、対象組織の処置のために、対象者の体内でシステムを容易に位置決めすることが促進され得る。

【 0 0 3 0 】

幾つかの実施形態において、リトラクタは、可逆的に安定化され、かつ可逆的に拡開可能であり得、該リトラクタは、拡開時に非対称な処置空間を形成する。そして、リトラクタは、対象者の体内での当該システムの位置決めを容易とするように設計された該リトラクタの可撓性構成を可逆的に補強するとともに、該リトラクタの拡開を可逆的に補強するように構成され得る。

【 0 0 3 1 】

別の態様における教示はまた、対象者の最小侵襲処置のために、可逆的に安定化されると共に可逆的に拡開可能なリトラクタを有するマルチルーメンカテーテル・システムを含む。当該システムは、システム内にチャンネル及び内視鏡を誘導するための可撓性アウトチューブを備え、該可撓性アウトチューブは、ルーメンと、近位端と、遠位端とを有する。チャンネルはガイドとして作用し、これを通して術具は、対象者の体内で対象組織の処置において操作される。幾つかの実施形態において、リトラクタは、可逆的に安定化されると共に可逆的に拡開可能であり得、該リトラクタは、拡開時に処置空間を形成し、かつアウトチューブの遠位端よりも遠位側で拡開が起こるように構成される。リトラクタは、対象者の体内での当該システムの位置決めを容易とするように設計された該リトラクタの可撓性構成を可逆的に補強するとともに、該リトラクタの拡開を可逆的に補強するように設計され得る。これらの実施形態において、リトラクタの可逆的に補強された構成は、拡開のための構造的支持体としての少なくとも略剛性のビームを形成し得る。

【 0 0 3 2 】

浮動システムを利用するシステムの幾つかの実施形態を使用する間、チャンネル（ガイド）は浮動チャンネルであり得、該浮動チャンネルは、（ i ）第 1 の近位位置及び第 1 の遠位位置で、アウトチューブのルーメンに少なくとも略取り付けられていて、かつ（ i i ）第 1 の近位位置と第 1 の遠位位置との間で、アウトチューブのルーメン内において少なくとも略浮動している。同様に、そのようなシステムを使用する間、内視鏡は浮動内視鏡であり得、該内視鏡は、（ i i i ）第 2 の近位位置及び第 2 の遠位位置で、アウトチューブのルーメンに少なくともスライド可能に取り付けられていて、かつ（ i v ）第 2 の近位位置と第 2 の遠位位置との間で、アウトチューブのルーメン内において少なくとも略浮動してい

る。そして、幾つかの実施形態においてそのような浮動システムを使用する間、チャンネル（ガイド）及び内視鏡は少なくとも略浮動式の構成を形成していて、これによれば、（v）アウトチューブの近位端と遠位端との間でアウトチューブの長さ全体にわたってルーメンに固定される術具及び内視鏡用の別個のルーメンを有するような第2のシステムに比して、当該システムの柔軟性が少なくとも実質的に向上していて、向上した柔軟性によって、対象組織の処置のための対象者の体内での当該システムの位置決めを容易にしている。

【0033】

幾つかの実施形態において、教示はまた手術室を含み、該手術室は、対象者の最小侵襲処置のための、可逆的に安定化されると共に可逆的に拡開可能なリトラクタを有する浮動式マルチルーメンカテーテル・リトラクタシステムを備える。これらの浮動式実施形態の幾つかにおいて、当該システムは、システム内で少なくとも略浮動式の構成において、浮動チャンネルと浮動内視鏡とを誘導するための高可撓性アウトチューブを備えることが可能である。高可撓性アウトチューブは、ルーメンと、近位端と、遠位端とを有することが可能である。そして、浮動チャンネルは、ガイドとして作用することが可能であり、これを通して術具は、対象者の体内の対象組織の処置で操作される。リトラクタは、可逆的に安定化されると共に可逆的に拡開可能なリトラクタであり得、該リトラクタは、拡開時に処置空間を形成する。リトラクタは、例えば、拡開がアウトチューブの遠位端よりも遠位側で起こり、かつ、対象者の体内での当該システムの位置決めを容易とするように設計された該リトラクタの可撓性構成を可逆的に補強するとともに、該リトラクタの拡開を可逆的に補強するように構成され得る。

10

20

【0034】

幾つかの実施形態において浮動システムを使用する間、浮動チャンネル（ガイド）は、（i）第1の近位位置及び第1の遠位位置で、アウトチューブのルーメンに少なくともスライド可能に取り付けられていて、かつ（ii）第1の近位位置と第1の遠位位置との間で、アウトチューブのルーメン内において少なくとも略浮動していることが可能である。同様に、幾つかの実施形態において浮動システムを使用する間、浮動内視鏡は、（iii）第2の近位位置及び第2の遠位位置で、アウトチューブのルーメンに少なくともスライド可能に取り付けられ、かつ（iv）第2近位位置と第2遠位位置との間で、アウトチューブのルーメン内において少なくとも略浮動していることが可能である。そして、幾つかの実施形態において浮動システムを使用する間、少なくとも略浮動式の構成において、アウトチューブの近位端と遠位端との間でアウトチューブの長さ全体にわたってルーメンに固定される術具及び内視鏡用のルーメンを有するような第2のシステムに比して、（v）当該システムの柔軟性を少なくとも実質的に向上させることが可能である。向上した柔軟性によって、対象者の体内での当該システムの容易な位置決めが促進され得る。そして、リトラクタの可逆的に補強された構成は、対象組織の処置のために、対象者の体内において、拡開のための構造的支持体としての少なくとも略剛性のビームを形成する。

30

【0035】

幾つかの実施形態において、リトラクタは、少なくとも2つの拡開可能なリトラクタ要素を備え、該部材の各々は近位端及び遠位端を有し、該近位端はアウトチューブとスライド可能に係合していて、該部材の各々は、遠位端に向けて近位端をスライドする量を増加させることで該部材を圧縮して該リトラクタを拡開させるように構成される。これらの実施形態はまた、アウトチューブの遠位端よりも遠位側に配置され、かつ少なくとも2つのリトラクタ要素の各々の遠位端が固定された遠位ネクサスと、遠位ネクサスをアウトチューブの遠位端に連結するスタビライザ・サブシステムであって、該リトラクタの非対称な拡開のために該リトラクタの可撓性部分を可逆的に補強するように構成された少なくとも略剛性の構成要素を有するスタビライザ・サブシステムと、を含むことが可能である。

40

【0036】

幾つかの実施形態において、リトラクタは、4つの拡開可能なリトラクタ要素であって、該部材の各々は近位端及び遠位端を有し、近位端はアウトチューブとスライド可能に係合していて、該部材の各々は、遠位端に向けて近位端をスライドする量を増加させること

50

で該部材を圧縮して該リトラクタを拡開させるように構成されている、リトラクタ要素を備える。これらの実施形態はまた、アウトチューブの遠位端に取り付けられた近位カブラを含むことが可能であり、該近位カブラは、4つのリトラクタ要素とスライド可能に係合するための4つのリトラクタポートを有し、4つのリトラクタポートは、該近位カブラの周りに周方向に配置されて、該リトラクタの非対称な拡開のための、リトラクタ要素の可逆的な軸方向のスライドを容易とするように構成されている。これらの実施形態はまた、アウトチューブの遠位端よりも遠位に配置され、かつ4つのリトラクタ要素の各々の遠位端が固定された遠位ネクサスまたはカブラと、遠位ネクサスをアウトチューブの遠位端に連結するスタビライザ・サブシステムであって、(i)近位カブラから遠位ネクサスへ延びる可撓性構成要素と、(ii)近位カブラにスライド可能に係合するとともに、該リトラクタの非対称な拡開において該リトラクタを可逆的に補強するために近位カブラから遠位ネクサスへ可逆的に延びる少なくとも略剛性の構成要素と、を有するスタビライザ・サブシステムと、を含むことが可能である。

10

20

30

40

50

【0037】

可撓性構成要素及び剛性の構成要素は、幾つかの実施形態において、それぞれ、シャフトの遠位端の中心軸に少なくとも略平行な中心軸を有し、剛性の構成要素は、非対称な拡開のための構造的支持体としての少なくとも略剛性のビームを形成するものであり、該剛性ビームは管腔側と反管腔側とを有する。そして、拡開は、剛性ビームの管腔側で処置空間を増加させるように不均衡に大きな量で起こり、処置空間は、剛性ビームの周りで非対称に分布する体積を有する。幾つかの実施形態において、ビームの反管腔側よりもビームの管腔側において、少なくとも5倍大きい量で、拡開が起こる可能性がある。

【0038】

幾つかの実施形態において、当該システムは、拡開中にリトラクタ要素を所望の向きに維持するように構成されたブリッジ部材を含み、該ブリッジ部材は、4つのリトラクタ要素のうちの少なくとも2つを作動的に安定化させる。その上、幾つかの実施形態において、アウトチューブは、対象者の体内での当該システムの位置決めがさらに容易となるように、当該システムに耐キンク性及びトルク伝達性を持たせるためにワイヤ補強されることが可能である。

【0039】

本明細書で提供される当該システムは、幾つかの異なる処置方法で使用され得る。例えば、当該システムは、病変への多方向・多角度アプローチを用いて胃腸病変を処置する方法で使用され得る。当該方法は、対象者の胃腸管内において、当該システムを位置決めすることであって、処置のために対象病変の近傍にリトラクタを配置することを含めて、位置決めすることと、術具を使用するための処置空間を形成するように、リトラクタを拡開させることと、例えば、組織がリトラクトされかつ安定化される場合、幾つかの病変がより良く見ることが可能なように、可視化を改善することと、術具に関連して対象組織を最適に位置決めすること、例えば、十二指腸乳頭の位置を最適化することによって、手術中にそのカニューレ挿入を容易にすることと、術具によって対象組織を処置することと、リトラクタを閉縮させることと、対象者の体内から当該システムを抜去することと、を含む。病変には、穿孔、組織病変、ポリープ、腫瘍、出血、憩室炎、潰瘍、癌組織、血管異常、または盲腸が含まれる。

【図面の簡単な説明】

【0040】

【図1】一部の実施形態による、安定していながらも動的な手術環境において、最小の襲性で内視鏡手術により胃腸障害を処置するためのシステムを例示している説明図

【図2A】一部の代替の実施形態に従って、上行結腸の病変の治療のために本明細書で教示されるシステムをどのように位置決めできるかを例示している説明図

【図2B】一部の代替の実施形態に従って、上行結腸の病変の治療のために本明細書で教示されるシステムをどのように位置決めできるかを例示している説明図

【図3A】一部の実施形態に従って、本明細書で教示されるシステムをどのように結腸の

病変の除去に使用できるかを例示し、システムの全体を示すために結腸が切断図で示されていて、結腸の中に挿入されている、リトラクタを覆っているシースを有するシステムを例示している説明図

【図 3 B】非拡開状態にあるリトラクタを例示している説明図

【図 3 C】非対称手術空間を形成する拡開状態にあるリトラクタを例示し、関節動作状態にある内視鏡をさらに示している説明図

【図 3 D】それぞれの術具チャネルから延びている 2 つの内視鏡器具を示す図 3 C に類似の図

【図 3 E】対象病変に向けて曲げられた 2 つの術具及び内視鏡器具を例示している説明図

【図 3 F】内視鏡器具によって結腸壁から除去される病変を例示している説明図

【図 3 G】結腸壁から除去されてリトラクタ内にある病変を例示している説明図

【図 3 H】病変の除去により生じた結腸の欠損部を修復するために、術具チャネルから延びて結腸壁に向けて曲げられた内視鏡器具を例示している説明図

【図 3 I】結腸壁の組織欠損部を閉じるためのクランプの留置を例示している説明図

【図 3 J】結腸からの除去のために病変を捕捉する閉縮状態にあるリトラクタを例示している説明図

【図 3 K】結腸からの除去のためにシース内に収納されたリトラクタを例示している説明図

【図 3 L】外科手術完了後の閉じられた組織欠損部を例示している説明図

【図 4 A】一部の代替の実施形態による、拡開構造及び閉縮構造の側面図、軸方向図、及び斜視図における、スタビライザ・サブシステムを含むシステムの詳細を例示し、リトラクタが非拡開（閉縮）状態にあるシステムの側面図

【図 4 B】リトラクタが非拡開状態にあるシステムの軸方向図

【図 4 C】リトラクタが拡開状態にあるシステムの軸方向図

【図 4 D】図 4 A の状態にあるシステムの斜視図

【図 4 E】拡開状態にあるリトラクタを示す図 4 D に類似の図

【図 5 A】一部の代替の実施形態による、拡開構造及び閉縮構造の側面図及び平面図を含む、本明細書で教示されるシステムの側面図及び平面図を例示し、リトラクタが非拡開（閉縮）状態にあるシステムの側面図

【図 5 B】拡開状態にあるリトラクタを示す図 5 A に類似の側面図

【図 5 C】リトラクタが図 5 A の非拡開状態にあるシステムの平面図

【図 5 D】リトラクタが図 5 B の拡開状態にあるシステムの平面図

【図 6 A】一部の他の代替の実施形態による、システムの拡開構造及び閉縮構造の側面図及び断面図を含むシステムの側面図を例示し、リトラクタが非拡開（閉縮）状態にあるシステムの側面図

【図 6 B】システムの内部の要素を示すためにハウジングが半分除去された図 6 A に類似の側面図

【図 6 C】拡開状態にあるリトラクタを示す図 6 A に類似の側面図

【図 6 D】拡開状態にあるリトラクタを示す図 6 B に類似の側面図

【図 7】一部の実施形態によるシステムのアウタチューブの遠位端の破断図を例示し、リトラクタの拡開及び閉縮の要素を示している説明図

【図 8】図 7 の破断図を例示し、一部の実施形態による、対象者の体内でのシステムの位置決めのための柔軟性を向上させるためにシステムの要素をアウタチューブ内で浮動させることができるシステムのアウタチューブの遠位端を示している説明図

【図 9 A】一部の実施形態による術具を誘導するために使用することができるワーキングチャネル及び／または浮動チャネルの側面図

【図 9 B】一部の実施形態による術具を誘導するために使用することができるワーキングチャネル及び／または浮動チャネルの側面図

【図 10 A】一部の実施形態による、リトラクタシースが本明細書で教示されるシステムのリトラクタを覆っているシステムの代替の実施形態を例示し、リトラクタが非拡開（閉

10

20

30

40

50

縮) 状態にあるシステムの平面図

- 【図 10B】非拡張状態にあるシステムの斜視図
- 【図 10C】リトラクタが非拡張状態にあるシステムの側面図
- 【図 10D】拡張状態にあるリトラクタを示すシステムの平面図
- 【図 10E】拡張状態にあるリトラクタを示すシステムの側面図
- 【図 11】カテーテル及び 2 つの術具チャネルを示すシステムの代替の実施形態の斜視図
- 【図 12】リトラクタシステムが閉縮状態で示されている (内視鏡が結腸の中に挿入される前の) 図 13 の内視鏡の近位端が挿入されている図 11 のカテーテルの斜視図
- 【図 13】内視鏡の結腸を貫通した挿入を例示
- 【図 14】図 13 の内視鏡上をさらに前進した図 11 のカテーテルを示す斜視図であり、10
リトラクタシステムが閉縮状態で示している説明図
- 【図 15】対象組織に隣接した所望の位置まで内視鏡上を十分に前進したカテーテルを示す斜視図であり、リトラクタシステムが閉縮状態で示している説明図
- 【図 16】図 11 のカテーテルの近位端の斜視図
- 【図 17A】剛性化構造を前進させてリトラクタシステムを剛性化するためのアクチュエータの近位位置から遠位位置への移動を示す部分側断面図
- 【図 17B】剛性化構造を前進させてリトラクタシステムを剛性化するためのアクチュエータの近位位置から遠位位置への移動を示す部分側断面図
- 【図 17C】剛性化構造の代替の実施形態を示す図 15 に類似の斜視図
- 【図 17D】可撓性要素上を前進した図 17C の剛性化構造を示す図 17C に類似の斜視図20
- 【図 18】図 11 のカテーテルの近位端の中に挿入するために、この近位端の近傍にある 2 つの術具チャネル (ガイド) を示す斜視図
- 【図 19A】図 11 のカテーテルの中に挿入された 2 つの術具チャネルを例示する斜視図
- 【図 19B】術具チャネルの代替の実施形態を例示する斜視図
- 【図 20A】リトラクタシステムを拡張状態に移行させるためのアクチュエータの近位位置から遠位位置への移動を示す部分側断面図
- 【図 20B】リトラクタシステムを拡張状態に移行させるためのアクチュエータの近位位置から遠位位置への移動を示す部分側断面図
- 【図 21A】拡張状態にあるリトラクタシステムを示す図 15 に類似の図であり、リトラクタシステムの拡張によって形成された手術空間 (部屋) の中に進められた 2 つの術具チャネルをさらに例示している説明図30
- 【図 21B】リトラクタシステムの拡張の前の、2 つの術具チャネルがカテーテルから前進している代替の実施形態を例示する図 21A に類似の図
- 【図 22】第 1 の術具チャネルから前進した第 1 の内視鏡器具 (術具) を示す図 21A に類似の図
- 【図 23】第 2 の術具チャネルから前進した第 2 の内視鏡器具 (術具) を示す図 22 に類似の図
- 【図 24】術具チャネルからさらに前進した両方の内視鏡器具を示す図 23 に類似の図
- 【図 25】結腸壁の病変を切除するために 2 つの術具チャネルからさらに前進した内視鏡器具を示す図 24 に類似の図40
- 【図 26】リトラクタシステム内に配置された切開器具によって結腸壁から除去された病変を示す図 25 に類似の図
- 【図 27】結腸からの除去するためにリトラクタシステムを閉縮状態に戻すアクチュエータの近位側への移動を示すカテーテルの近位端の斜視図
- 【図 28】閉縮状態にあるリトラクタシステムを示す図 26 に類似の図
- 【図 29】除去のために病変を封入するように閉じられたカバーリング部材を示す図 28 に類似の図
- 【図 30】リトラクタシステムが拡張状態にあるシステムの前面図であり、カテーテルから延出した 2 つのチャネルを示している説明図50

【図 3 1 A】カバーリング（バッグ）を閉じるための縫合系を保持するスイッチを例示する断面図

【図 3 1 B】カバーリング（バッグ）を閉じるための縫合系を保持するスイッチを例示する断面図

【発明を実施するための形態】

【0041】

本明細書に記載される教示は、一般に、安定していながらも動的な手術環境において、最小の侵襲性で内視鏡手術により胃腸障害を処置するための改善された方法及び装置に関する。システムは、例えば、本明細書に開示されるシステムによって形成される内視鏡手術室を含む。この手術室は、対象者の体内で安定した手術環境を提供するために可逆的に拡張可能なリトラクタを有することができる。一部の実施形態では、この拡張は、スタビライザ・サブシステムに関して非対称とすることができ、これによって、対象組織を可視化するとともに、最小の侵襲性で患者の外部から対象組織を処置するために、それぞれ独立に操作される術具及び内視鏡のための空間が最大限に確保される。本明細書で教示される実施形態は、その他の改善として、独立した操作性を向上させ、かつ対象組織に対する術具のそれぞれの三角配置を容易にするために、術具ポートと対象組織との間の距離を増加させる。この距離の増加は、より広い視野を得る方法も実現することができる。本明細書で教示されるシステムは、例えば、(i)体外から制御装置を用いて、蛇行した体腔及び開口部、例えば、胃腸管における対象組織の周りに手術空間を動的に構成することができ；(ii)複数の手術具及び器具、例えば、内視鏡及び把持具を体外から対象組織に向かって進めるための可撓性通路を形成し；(iii)手術空間の中で術具を整え、及び／または拘束し；(iv)処置のために対象組織及び周囲組織を少なくとも略固定及び／または安定させ；及び／または(v)体外から、手術空間内の器具、例えば、把持具の幾何学的位置及び向きに対する制御を可能にすることができる。

10

20

【0042】

本明細書に開示される一部の実施形態では、関節動作内視鏡が、カテーテルのチャンネルの中に貫通して挿入され；他の実施形態では、システムは、可撓性内視鏡、例えば、従来の結腸鏡にバックロードされ、次いで、この内視鏡が、対象組織の近傍の位置まで挿入され、次いで、カテーテルが、再成形システム（ケージ）が対象組織に隣接するように可撓性内視鏡上を進められる。

30

【0043】

本明細書に開示される一部の実施形態では、対象組織を処置するための内視鏡手術器具（術具）は、マルチルーメンカテーテルのそれぞれのルーメンまたはチャンネルの中に直接貫通して挿入される。器具（術具）がカテーテルのチャンネルのルーメンの中に直接挿入されるこれらの実施形態では、手術器具は、カテーテルから露出されると自動的に湾曲した状態となり、対象組織に向かって曲げることができる湾曲部を遠位端に有することができる、あるいは、手術器具は、遠位先端部を関節動作させる／曲げるために使用者によって能動的に制御される機構を有することができる。他の実施形態では、カテーテルのチャンネルまたはルーメンの中に直接挿入される内視鏡手術器具（術具）の代わりに、可撓性チューブが、カテーテルのルーメンまたはチャンネルの中に貫通して挿入され、器具のガイドとして機能する。即ち、まず可撓性チューブが、カテーテルのルーメンまたはチャンネルの中に挿入され、次いで、内視鏡器具が、それぞれの可撓性チューブの中に貫通して挿入される。可撓性チューブは、カテーテルから露出されると自動的に湾曲した状態となり、対象組織に向かって曲げることができる湾曲部を遠位端に有することができる、あるいは、可撓性チューブは、遠位先端部を関節動作させる／曲げるために使用者によって能動的に制御される機構を有することができる。可撓性チューブを利用するこれらの実施形態では、可撓性チューブの湾曲性及び操作性により、内視鏡器具の位置決め及び向き設定が制御されるため、内視鏡器具は、予め湾曲した先端部または関節動作機構を備える必要がない。

40

【0044】

好ましい実施形態では、本明細書に開示されるシステムは、体腔内の非対称手術空間を

50

形成するリトラクタを含む。より詳細には、制限された体腔、例えば、結腸内で手術する場合、体腔の拡張は、体腔が通常の状態に戻る能力を超えて伸び得る、または体腔を破裂させ得るより危険な過剰な拡張が望ましくないため制限される。本明細書に開示される非対称手術空間は、体腔を再構成または再形成する - 体腔内の円筒状空間を非円筒状の非対称空間に変形させて（即ち、幾何学的に変形させて）、対象組織の周りの空間を対象組織の周りのより大きい手術空間に移行させて、視覚的及び機械的改善の両方を実現するように設計されている。言い換えれば、円筒状の手術空間では、使用されない大きな空間領域が存在するが、本明細書に開示される実施形態の再成形では、空間が移動または変化して、使用されない空間が減少し、組織のアクセス及び治療のための大きな領域が形成される。

10

【0045】

本明細書で使用される「処置する」、「処置」、及び「処置している」という語は、例えば、疾患若しくは障害の予防、疾患若しくは障害の抑制、及び/または疾患若しくは障害の症状の改善における治療的及び/または予防的使用を含む。「対象者」と「患者」という語は、互換的に使用することができ、動物、例えば、限定されるものではないが、非霊長類、例えば、ウシ、ブタ、ウマ、ネコ、イヌ、ラット、及びマウスなど；及び霊長類、例えば、サルまたはヒトなどを含む哺乳動物を指すことができる。

【0046】

一部の実施形態では、本明細書で教示されるシステムは、可撓性のトルク伝達可能なマルチチャネルシャフトの遠位端に動的に再構成可能な非対称リトラクタ構造を含むことができ、この非対称リトラクタ構造は、リトラクタの拡開によって形成される手術空間の剛性及び形状の両方に対する制御を可能にするハンドルを有する。一部の実施形態では、リトラクタは、2～8、3～5、4～6、またはこれらのうちの任意の範囲の数の可撓性リトラクタ要素を有するスタビライザ・サブシステムを含むことができる。一部の実施形態では、リトラクタ要素は、患者の体内での位置決めのために完全に閉縮すると少なくとも互いに略平行に整列し得る。一部の実施形態では、リトラクタ要素は、互いに約5～30度、約10～25度、約15～20度、約15度、またはこれらのうちの任意の範囲の角度である平面に整列される。一部の実施形態では、リトラクタ要素は、約4～12cm、6～10cm、7～9cm、5～11cmの範囲、またはこれらのうちの任意の範囲の長さを有するフレームを形成する。一部の実施形態では、フレームは、約8cmの長さである。一部の実施形態では、リトラクタ要素は、約1～5cm、2～4cmの範囲、またはこれらのうちの任意の範囲の幅を有するフレームを形成する。一部の実施形態では、フレームは、約3cmの幅である。一部の実施形態では、リトラクタ要素は、約1～5cm、2～4cmの範囲、またはこれらのうちの任意の範囲の高さを有するフレームを形成する。一部の実施形態では、フレームは、約3cmの高さである。当業者であれば、本明細書に説明される目的のためにリトラクタ要素を形成するために使用することができる様々な適切な材料が存在することを理解されよう。一部の実施形態では、リトラクタ要素は、NITINOLから形成することができる。一部の実施形態では、リトラクタ要素は、マルチフィラメント鋼線またはポリマーコードを含むことができる。ポリマー材料としては、ポリエーテルエーテルケトン（PEEK）、ナイロン、ポリエステル、ポリカーボネート、ポリウレタン、またはポリエチレンを挙げることができる。リトラクタ要素の標準寸法は、材料によって異なり得る。一部の実施形態では、リトラクタ要素は、直径が約0.508mm～10.16mm（約0.020インチ～0.40インチ）の範囲のワイヤを含むことができる。一部の実施形態では、リトラクタ要素は、直径が約0.762mm（約0.030インチ）である。

20

30

40

【0047】

「約」という語は、実施形態で使用できる量または範囲における可能な偏差を示すために本明細書の教示で使用される。「約」は、例えば、指定された正確な量または範囲、及び機能に実質的な差異を生じさせないであろう偏差を含めるために実施形態で使うことができる。機能における差異は、例えば、一部の実施形態では、差異が20%未満で、

50

他の実施形態では15%未満で、なお他の実施形態では10%未満で、なお別の実施形態では、おそらく僅か5%未満で実質的でない。当業者であれば、実質的であるために必要な機能における差異のパーセンテージは、比較される実施形態自体の機能によって決まる。

【0048】

本明細書で教示される方法、装置、及びシステムは、最小侵襲手術に使用することができる。非侵襲手術は、対照的に、皮膚または粘膜を破壊することも、体の任意の他の組織に大きな損傷を与えることもない手術として定義することができる。他方、最小侵襲外科手術は、外科手術中にアクセスのための最小の外傷及び側副組織の最小の損傷を伴う。「最小の」、「最小化する」、「最小化している」、「最小化された」、「回避する」、「回避している」、「回避された」という語は、一部の実施形態では互換的に使用することができる。最小侵襲性外科手術は、例えば、組織の損傷若しくは組織の損傷のリスクを最小化または回避することによって、患者の外傷を軽減し、治癒過程を促進し、リスクを低減し、従って入院の期間及び費用を少なくするため望ましい。組織の損傷若しくはそのリスクは、例えば、手術が、通常なら手術に関連し得る不必要な組織との接触を最小化または回避するように設計されている場合は、最小化または回避することができる。本明細書で教示される体に優しい手術は、胃腸の外科手術中に組織を温存することに関する。

10

【0049】

本明細書で教示されるシステムは、例えば、組織の後退が、器具と対象組織との距離の増減を容易にするリトラクタの部分的または完全な拡張または閉縮を含むことができるため動的であり得、このリトラクタの部分的または完全な拡張または閉縮は、手術空間の再構成及び術具の軸方向の移動の支援に有用である。張力の増大及び解放により、手術空間内に配置される組織の量を、手術中に正確に基準に合わせることができ、例えば、組織の牽引・収縮・牽引を容易にして、組織の除去の際に切開平面の形成を助けることができる。当業者であれば、手術空間を動的に再構成して対象組織に対する牽引・収縮・牽引を最適化する能力が外科手術操作を容易にし得るため、この能力を有することを評価する。

20

【0050】

本明細書に開示されるシステムは、三角配置を実現することもできる。組織が2つの内視鏡器具間に三角配置される組織の三角配置は、アクセス及び操作性を向上させる。

30

【0051】

図1は、一部の実施形態による、安定していながらも動的な手術環境において、最小の侵襲で内視鏡手術により胃腸障害を処置するためのシステムを例示している。システム100は、対象者の体内での位置決めを容易にするためのマルチルーメンカテーテル・トラクタシステムを含むことができ、このようなシステムは、対象者の最小侵襲性処置を行うように設計することができる。システム100は、このシステム100内で1つ以上のチャンネル110及び内視鏡115を誘導するように構成された可撓性アウトチューブ105を有することができる。可撓性アウトチューブ105は、例えば、システム100の使用中にチャンネル(複数可)及び内視鏡を収容するためにルーメン(不図示)、近位端(不図示)、及び遠位端108を有することができる。ルーメンは、近位端から遠位端に延びることができる、このため、術具チャンネル110を、使用者が近位端で操作することができる。あるいは、アウトチューブ105は、マルチルーメンチューブとすることができ、このため、別個のルーメンが、内視鏡及び個々の術具チャンネルを収容し、システム100の使用中に、チャンネル110が、ガイドとして機能することができ、このガイドを介して、術具120、125を挿入し、対象者の胃腸管195(または他の領域)における対象組織190の処置で操作することができる。チャンネル110は、例えば、独立に操作可能かつ関節動作可能な術具と動作可能に接触することができ、このチャンネルは、屈曲可能部を動かすための挙上要素を有する。従って、一部の実施形態のチャンネルの長さは、使用者によって操作のためにアウトチューブ105の近位端からチャンネルが延出できる十分な長さである。術具チャンネルは、遠位端で屈曲可能または関節動作可能であり、このため、長手方向軸から離れて対象組織190に向かう方向に曲がる。このような屈曲性は、形状記憶材

40

50

料の術具チャンネル（ガイド）１１０が、図１に示されている形状記憶屈曲状態を有するようにすることによって実現することができる。術具チャンネル１１０は、挿入のためにアウトチューブ１０５のルーメンの中に収納されると、略一直線状の状態となり、アウトチューブ１０５の遠位端から出て前進すると、図１の湾曲状態に戻る。他の材料も利用することができる。代替の実施形態では、術具チャンネル１１０は、機構、例えば、使用者が引張ってまたはアクチュエータが引張って術具チャンネルを屈曲状態に移行させることができる、遠位端に取り付けられた挙上要素または制御ワイヤを有することができる。術具チャンネルの湾曲性（関節動作）を実現するこれらの様々な方法は、本明細書で説明されるシステムの様々な実施形態に使用することができる。

【００５２】

一部の実施形態では、術具チャンネルの中に貫通して挿入される術具は、当業者に公知の任意の術具とすることができる。例えば、術具１２０、１２５としては、把持具、鉗子、スネア、ハサミ、メス、切開器具、クランプ、内視鏡ステーブラ、組織ループ、クリップアプライヤ、縫合糸送達器具、またはエネルギーによる組織凝固器具若しくは組織切断器具を挙げることができる。チャンネル１１０の遠位端である場合が多い屈曲可能部を動かすためのチャンネル１１０の屈曲性により、チャンネル１１０内に配置された術具１２０、１２５が操作される、即ち、曲げられる。一部の実施形態では、少なくとも１つのチャンネル１１０及び／または内視鏡１１５が、手術中にアウトチューブ１０５内で移動する少なくとも実質的な自由度を有する、または「浮動」することができるため、システム１００は、浮動式マルチルーメンカテーテル・リトラクタシステムと見なすことができる。「術具」と「器具」という語は、本明細書で教示される一部の実施形態では互換的に使用することができることを理解されたい。図面から分かるように、術具１２０、１２５は、術具チャンネル１１０が上述のように屈曲するときに、その内部に配置された術具も屈曲するように、少なくとも遠位端を可撓性にすることができる。あるいは、術具１２０、１２５は、関節動作可能若しくは制御可能に屈曲可能にする、または形状記憶材料若しくは他の材料から構成して、術具チャンネル１１０の屈曲性に依存しないで屈曲できるようにすることも考えられる。

【００５３】

２つの術具チャンネル１１０が例示されているが、３つ以上の術具チャンネルまたは唯一つの術具チャンネルを備えるシステムを利用することも理解されたい。加えて、内視鏡は、手術器具、例えば、把持具または切開器具の挿入のためのワーキングチャンネルを有することができる。

【００５４】

また、術具は、術具チャンネルを必要とすることなく、アウトチューブ１０５のルーメンの中に貫通して直接挿入できるように屈曲特性を備えることができることも考えられる。これらの実施形態では、術具自体は、対象組織に向けた屈曲／湾曲を術具チャンネルに依存しないように屈曲可能または関節動作可能な特性を有する。

【００５５】

一部の実施形態では、システムは、図１に示されているように、対象者の体内で拡開して処置空間または手術室１６０を形成する、可逆的に拡開可能なリトラクタ１５０を含むことができるため、安定していながらも動的な手術環境を含むことができる。リトラクタ１５０は、例えば、アウトチューブ１０５の遠位端１０８の遠位側で拡開するように構成することができる。一部の実施形態では、リトラクタは、処置のために対象組織１９０の蠕動を少なくとも略抑えることができる。リトラクタ１５０は、例えば、胃腸管１９５の足場として機能するために様々な構造を有することができる。例えば、リトラクタ１５０は、リトラクタ要素１５１、１５２、１５３、１５４とともに、これらのリトラクタ要素１５１、１５２、１５３、１５４に作動的に連結された近位カブラ１９８（これらのリトラクタ要素１５１、１５２、１５３、１５４に少なくとも略取り付けられている、及び／または少なくともスライド可能に係合されているにかかわらず）、及びこれらのリトラクタ要素１５１、１５２、１５３、１５４との動作可能な連結の遠位点となる遠位ネクサ

10

20

30

40

50

スまたはハブ（またはカブラ）１９９を備えることができる。

【００５６】

図１の実施形態では、リトラクタ要素１５１は、第１の角度で近位カブラ１９８から延びている近位部１５１ａ、好ましくは第１の角度とは異なる第２の角度で遠位ハブまたはカブラ１９９から延びている遠位部１５１ｂ、及び近位部１５１ａと遠位部１５１ｂとの間に延在する、組織に係合する係合部１５１ｃを有する可撓性要素である。図示されているように、近位部１５１ａは、長手方向軸に対して遠位部１５１ｃよりも大きい角度で延びて、リトラクタ要素自体の非対称拡開を実現している。従って、遠位部１５１ｂの長さは、近位部１５１ａの長さを超えている。リトラクタ要素１５２は、リトラクタ要素１５１と同様の構成及び角度でも良いし、あるいは、異なる構成及び角度でも良い。あるいは、リトラクタ要素１５１及び／または１５２は、近位部と遠位部が同じ長さ及び角度となるように構成しても良い。リトラクタ要素１５１、１５２は、長手方向軸の一侧の方向に拡幅することに留意されたい。この非対称拡幅は、後述される非対称室を形成する。

10

【００５７】

リトラクタ１５０は、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能なリトラクタであり、拡開時に非対称処置空間１６０を形成する。そして、リトラクタ１５０は、対象者の体内でのシステム１００の位置決めの容易さを向上させるように設計されたリトラクタ１５０の可撓性構成を可逆的に補強するとともに、リトラクタ１５０の拡開を可逆的に補強するように構成することができる。リトラクタ１５０の安定化は、一部の実施形態では、本明細書で教示されるスタビライザ・サブシステムによってリトラクタ１５０を安定化させる手段を含むことができ、このスタビライザ・サブシステムは、例えば、拡開されたリトラクタ１５０を支持する少なくとも略剛性のビーム１７５を有する。

20

【００５８】

例えば、略剛性のビームを利用することによる、本明細書の様々な実施形態で開示されるリトラクタシステムの剛性化は、リトラクタシステムを有利に安定化させる、即ち、拡開中に組織の反対の力によって生じ得る遠位先端部の屈曲を制限する。従って、スタビライザは、荷重を保持し、より安定した部屋を形成するように作用する。一部の実施形態では、ビーム１７５は、略長方形の断面、略円形の断面、または他の形状の断面にすることができる。ビーム１７５は、リトラクタ要素よりも剛性の高い材料から形成することができる。一部の実施形態では、ビームは、リトラクタ要素の断面寸法よりも大きい断面寸法を有することができる。図１に示されているように、ビーム１７５は、リトラクタ要素によって形成された部屋の底部にあり、リトラクタ要素が、このビーム１７５から離れる径方向（横方向）に延びている。ビーム１７５は、リトラクタ要素が拡開のためにアウトチューブから露出されたときに露出されるより剛性の高い要素によって形成することができる、あるいは、以下により詳細に説明される実施形態の一部でのようにアウトチューブ内から独立に前進させることができる。

30

【００５９】

一部の実施形態では、アウトチューブは、本明細書で教示される目的のために、当業者にとって有用であると考えられる任意の寸法を有することができる。例えば、アウトチューブは、約３ｍｍ～約３０ｍｍ、約５ｍｍ～約２５ｍｍ、約７ｍｍ～約２２ｍｍ、約９ｍｍ～約２０ｍｍ、約１１ｍｍ～約１８ｍｍ、約８ｍｍ～約１５ｍｍ、約１０ｍｍ～約１６ｍｍの範囲、または１ｍｍ増分されたこれらのうちの任意の範囲の外径を有することができる。アウトチューブの長さは、例えば、約３０インチ～約７２インチ（約７６．２ｃｍ～約１８２．８８ｃｍ）、約３１インチ～約３６インチ（約７８．７４ｃｍ～約９１．４４ｃｍ）、約２８インチ～約８０インチ（約７１．１２ｃｍ～約２０３．２ｃｍ）、約３２インチ～約４０インチ（約８１．２８ｃｍ～約１０１．６ｃｍ）、約３４インチ～約３８インチ（約８６．３６ｃｍ～約９６．５２ｃｍ）の範囲、または１インチ（２．５４ｃｍ）増分されたこれらのうちの任意の範囲とすることができる。

40

【００６０】

アウトチューブは、本明細書で教示される目的のために、当業者にとって有用であるこ

50

とが知られている任意の材料から製造することができる。例えば、アウトチューブは、ポリマー、または場合によっては埋め込みワイヤ補強を有するポリマーを含むことができる。このワイヤ補強は、メッシュ、編み組、螺旋コイル、またはこれらの任意の組み合わせとすることができる。ワイヤ補強は、本明細書で説明される目的に有用であると当業者が考える任意の材料を含むことができる。例えば、ワイヤ補強は、ポリマーチューブよりも約 1 ~ 3 桁高い弾性係数を有する材料を含むことができる。ワイヤ材料は、例えば、約 0.003 インチ ~ 約 0.017 インチ (約 0.076 mm ~ 約 0.432 mm)、約 0.005 インチ ~ 約 0.015 インチ (約 0.127 mm ~ 約 0.381 mm)、約 0.010 インチ ~ 約 0.012 インチ (約 0.254 mm ~ 約 0.305 mm) の範囲、または約 0.001 インチ (約 0.025 mm) 増分されたこれらのうちの任意の範囲の直径を有するステンレス鋼を含むことができる。チューブの硬さ、またはデュロメータは、本明細書で説明される目的に有用であると当業者が考える任意の硬さにすることができる。例えば、硬さは、例えば、約 50 ショア A ~ 約 60 ショア A、約 40 ショア A ~ 約 80 ショア A、約 45 ショア A ~ 約 70 ショア A の範囲、または 1 ショア A 増分されたこれらのうちの任意の範囲とすることができる。当業者であれば、アウトチューブは、可撓性で弾性的に屈曲可能であるが、ハンドルまたはシステムの近位端からリトラクタまたはシステムの遠位端にトルクを伝達するために十分な捻じり剛性を有するべきであることを理解されよう。

【0061】

アウトチューブは、一部の実施形態では近位カブラと本明細書で呼ばれるリングに遠位端で連結することができ、このリングは、リトラクタ要素が貫通してスライドするようにその内部に形成されたポータルを有するとともに、内視鏡及び少なくとも 1 つの術具のためのチャンネルの所望の向き設定及び位置決めを可能にし、これにより、リトラクタ要素、内視鏡、及び少なくとも 1 つの術具が、特定の機能、例えば、手術空間の拡大、切開平面の視野の向上、または当業者に興味があると考えられる任意の他の手術変数を実現されるように所定の要領で互いに対して整えられる。例えば、図 1 に示されている実施形態では、リトラクタ要素のポータルは、内視鏡及び術具チャンネルのポータルから径方向外側に離間している。

【0062】

一部の実施形態では、本明細書で教示されるリトラクタ構造はそれぞれ、処置に望ましい程度に病変を略固定する手段である。例えば、平坦または底部が広いポリープ、例えば、底部が約 1 cm 以上の幅のポリープについての現在のループの使用及び断片除去では、明確な切除縁を形成することができないが、本明細書で教示されるシステムは、一部の実施形態では、処置領域の周りの腸壁の全周囲を固定するまたは取り付けて、明確な切除縁の形成を容易にすることができる。当業者であれば、本明細書で教示されるシステムによって形成することができる、(i) 少なくとも略閉縮しない、(ii) 少なくとも略蠕動しない；かつ (iii) 例えば、臀部のような任意の体の固定点に関連する腹腔内の特定の部位に少なくとも略取り付けられる手術空間を有することを評価されよう。これは、既存のシステムに対する大きな改善である。なぜなら、既存のシステムは、例えば、手術空間からの空気の漏れによって生じ得る腸の閉縮；たとえ鎮静状態の患者でも一般的である蠕動；及び、患者の呼吸、スコープ若しくは他の器具の操作の動き、または場合によっては処置領域を動かす周囲の蠕動によって引き起こされるさらなる不所望の腸の運動を含む、多数の既存の問題に対応していないためである。このような問題は、本明細書で教示されるシステムによって対処される。従って、本明細書で教示されるシステムは、胃腸の内視鏡手術中に通常生じる腹部における様々な動く力に対する少なくとも実質的な抵抗を有する剛性の安定した構造を提供することができる。当業者であれば、手術空間に対するこれらの動く力の影響の軽減が、固有の技術的な複雑さ、制限された効果、及び内視鏡手術中の安全性の低下の改善に役立つことを理解されよう。

【0063】

上記の利点を有する手術空間を形成することに加えて、この手術空間は、処置、例えば

、ポリープ切除のための術具の十分な手術距離を確保して個々の術具の操作性及び制御性を向上させて、組織の三角配置を可能にするために形成される。手術空間の距離はまた、対象組織の視認性を改善するために有利に確保される。

【 0 0 6 4 】

一部の実施形態では、本明細書で教示されるシステムは、使用中に内視鏡上をスライドさせて位置決めすることができる。これらの実施形態では、まず内視鏡が対象組織に隣接した位置まで挿入され、次いで、マルチルーメンチューブまたはカテーテルが内視鏡上を進められ、内視鏡が、この内視鏡を受容するアウトチューブまたはカテーテルのルーメン（チャンネル）上をスライドする。実際、現在の最新の手術で当業者によって既に使用されている、本明細書で教示されるシステムを使用する様々な方法が存在することを理解されたい。例えば、この方法は、マルチルーメンチューブをオーバーチューブ、カバー、またはシースの中に挿入することを含むことができる。そして、一部の実施形態では、内視鏡は結腸境とすることができる。多くの実施形態では、使用方法にかかわらず、リトラクタ構造は、対象病変と対向壁との距離、及び最も後退しているが可視化された位置にある器具と病変との距離を長くして有効な手術空間を拡大させるために結腸壁の一侧を非対称に機械的に後退させることができる。

10

【 0 0 6 5 】

一部の実施形態では、システムは、術具及び内視鏡を操作するための少なくとも2つのワーキングチャンネルを有するマルチルーメンカテーテルを含むことができ、2つのワーキングチャンネルのそれぞれは、互いに独立に、かつ内視鏡とは独立に6度の自由度を有する。内視鏡及び術具を独立に操作することにより、例えば、1つの器具が組織若しくは病変を別の器具、例えば、切開器具に対して離れる方向若しくは略垂直に後退させるとともに、独立に内視鏡の位置を最適化する、従って、処置領域の視野を最適化することが可能である。これは、明確な縁で組織の除去を容易にする。チャンネルは、数度の自由度、一部の実施形態では6度の自由度で術具を操作することができ、現在の最新のシステムと比較すると、手術領域の操作性が大幅に向上している。一部の実施形態では、少なくとも1つの独立に操作可能かつ関節動作可能な術具は、手術領域で最大約360度、約315度、約270度、約225度、約180度、約135度、または約90度の角度、独立に回転可能とすることができる。加えて、術具は、手術領域の少なくとも一方向に最大約180度、約135度、約90度、または約45度の角度まで独立に屈曲可能とすることができる。

20

30

【 0 0 6 6 】

本明細書で教示されるシステムは、システムの柔軟性の向上をさらに促進するために、浮動チャンネルの向きを整える手段を有することができる。一部の実施形態では、例えば、近位カブラ、即ち、アウトチューブの遠位端に取り付けることができるリングを使用して、術具及び内視鏡を特定の構成に整えて、これらがシャフトから出て、リトラクタによって形成された手術空間の中に入るときの器具の特定の位置決めを容易にすることができる。一部の実施形態では、術具チャンネルは、最も拡開するリトラクタ要素から、内視鏡よりも遠くに配置することができる。同様に、アウトチューブの近位端は、各チャンネルに対応するそれぞれの開口を有することもでき、これらの開口は、例えば、1つ以上のチャンネルをアウトチューブに作動的に連結する、ハンドルカブラの一部またはハンドル自体とすることができる。アウトチューブとチャンネルとの動作可能な連結は、例えば、患者の外部から内視鏡及び術具を制御する手段を実現することができる。リングは、本明細書で論じられる目的に適切であると当業者が考える任意の材料から形成することができる。例えば、リングは、ステンレス鋼、または場合によってはプラスチック、例えば、ポリカーボネート若しくはアクリロニトリルブタジエンスチレン（ABS）から形成することができる。

40

【 0 0 6 7 】

一部の実施形態では、本明細書で教示されるシステムは、要素の任意の組み合わせを含むことができ、選択される要素の組み合わせは、このシステムとは別個に得られる要素とともに動作可能となるように設計されることを理解されたい。例えば、システムは、アウ

50

タチューブ及びリトラクタ要素を含むことができ、アウトチューブは、別個に得られる少なくとも1つのチャンネル及び別個に得られる内視鏡とともに動作可能である。同様に、システムは、アウトチューブ、リトラクタ、及び内視鏡を含むことができ、チャンネルが、別個に得られる；または、アウトチューブ、リトラクタ、及びチャンネルを含むことができ、内視鏡が別個に得られる。さらに、システムは、アウトチューブ、リトラクタ、内視鏡、及び少なくとも1つのチャンネル；または、ハンドル、アウトチューブ、リトラクタ、内視鏡、少なくとも1つのチャンネル、及び少なくとも1つの術具を含むことができる。

【0068】

「実質的な」及び「略（実質的に）」は、例えば、パラメータの相対指標を指すために使用することができる。「実質的な」及び「略（実質的に）」は、一部の実施形態では、例えば、量、性能、または他の特性に関連する変化または機能の程度を示すために使用することができる。以下は、一般的な実施形態の説明における例のためのものである：上述のように、システムは、浮動システムと見なすことができ、一部の実施形態では、浮動チャンネル、浮動内視鏡、複数の浮動チャンネル、またはこれらの組み合わせを有することができる。例えば、「システム内の少なくとも略浮動する構成」という句は、別のシステムの要素に対して少なくとも一方向に動きを制限するある種の取り付け部、このような動きの制限を最小限にする最小の取り付け部を有することができる、または場合によっては取り付け部を有していない構成、例えば、チャンネルまたは内視鏡の構成を指すことができる。例えば、チャンネルまたは内視鏡は、第2のこのようなシステムの柔軟性を向上させるため、または第2のこのようなシステムの柔軟性の向上を本質的に達成するために浮動型構成を使用しないこのような第2のシステムに関連したアウトチューブ内で少なくとも略浮動するように構成することができる。従って、多くの実施形態では、内視鏡及び/またはチャンネルは、構成の実質的な部分がシステム内に取り付けられないようにすることができ、これにより、この実質的な部分が、アウトチューブ内を「浮動する」または略自由に動くことができる。「実質的な部分」は、例えば、第2のこのようなシステムの柔軟性を向上させるため、または第2のこのようなシステムの柔軟性の向上を本質的に達成するために浮動型構成を使用しないこのような第2のシステムと比較した、システムの性能特性、例えば、柔軟性の向上を実現するためにシステム内に取り付けてはならない構成のパーセンテージとすることができる。

【0069】

「処置のために対象組織の蠕動を少なくとも略抑える」という句は、例えば、性能特性、例えば、処置を容易にする対象組織の動きの制御を実現する通常の使用条件下で、いくらかの最小の蠕動を有する、または場合によっては蠕動のない対象組織を指すことができる。「少なくとも略取り付けられた」、例えば、「アウトチューブのルーメンに少なくとも略取り付けられた」という句は、例えば、固定取り付け部または可動取り付け部を有する要素を指すことができる。一部の実施形態では、取り付け部は、要素とルーメンとの間とすることができ、この場合、要素の動きの自由動が少なくとも1度低下する。例えば、要素は、スライド及び/または回転がルーメン上の特定の固定点に対して生じる限り、アウトチューブのルーメンに対してスライド及び/または回転することができる。同様に、「少なくとも略取り付けられた」は、もちろん、一部の実施形態では、「固定された」または「可逆的に固定された」などを意味することができる。同様に、「少なくともスライド可能に取り付けられた」は、少なくとも要素間のスライド運動、例えば、ポートとチューブとのスライド運動を可能にする要素間の取り付けを指すことができる。一部の実施形態では、内視鏡は、少なくともスライド可能に取り付けることができ、例えば、このスコープは、その中心軸の方向にスライドしてポートに対して出入りすることができ、このため、スコープがポートを越えて延出する距離を調整可能である。そして、一部の実施形態では、要素は、「少なくともスライド可能に取り付ける」ことができ、この場合、要素は、スライドすることができ、さらに他の方向にも移動することができる。例えば、ポートは、一部の実施形態では、スコープよりも実質的に大きくすることができ、このため、スコープは、軸方向にスライドし、かつ左右に移動して、その中心軸がアウトチューブの中

10

20

30

40

50

心軸に対して平行になるようにする、または場合によっては、その中心軸がアウトチューブの中心軸に対して平行にならないようにすることができる。

【 0 0 7 0 】

「柔軟性を少なくとも実質的に向上させる」という句は、要素の別の向き及び設計と比較した場合に、システムの柔軟性を向上させる要素の向きを指すことができる。例えば、「第2のこのようなシステムに対してシステムの柔軟性を少なくとも実質的に向上させる」という句は、システムの柔軟性が、対象組織の処置のための対象者の体内でのシステムの位置決めの容易さを改善する最小限の増加を有するような、通常の使用条件下で浮動構成を有していない第2のシステムに対する請求項にかかわるシステムの柔軟性の比較を指すことができる。

10

【 0 0 7 1 】

「少なくとも略剛性の要素」という句は、通常の使用で発生する力の下で、所望の機能が得られるような剛性または十分に剛性の要素を指すことができる。例えば、所望の機能は、対象者の体内でのリトラクタの拡張時に、リトラクタの長さに沿った1つ以上の位置での剛性要素の曲げモーメントの発生を防止または抑制することであり得る。一部の実施形態では、本明細書で教示されるシステムは、4つのリトラクタ要素を備えるリトラクタを有することができ、このうちの少なくとも2つは、対象者の体内で拡張して処置のための手術空間を形成することが可能である。この例では、手術空間を形成するための少なくとも2つのリトラクタ要素の対象組織に向かう拡張は、組織を後退させるために十分な力を必要とし、かつ剛性要素に曲げモーメントを生じさせ得る反対方向の対抗する力を生じさせる。当業者であれば、このような曲げモーメントは問題であり得、例えば、このような曲げモーメントは、対象組織の処置中のリトラクタの状態に対する使用者の制御に影響を及ぼす不安定性の原因となることを理解されよう。このような実施形態では、曲げモーメントを防止または抑制する要素は、「少なくとも略剛性」であり得、例えば、この場合、使用者が、対象組織の後退中のリトラクタの状態に対する所望のレベルの制御、または少なくとも十分な制御を維持する。一部の実施形態では、曲げモーメントを防止または抑制する要素は、対象者の体内または体外にあるにかかわらず、少なくとも略剛性であり得、この場合、リトラクタの拡張による要素の屈曲は、0.0度～約5度、約1.0度～約10度、約2.0度～約12度、約3.0度～約10度、約1.0度～約15度、約1.0度～約9.0度、約1.0度～約8.0度、約1.0度～約7.0度、約1.0度～約6.0度、約1.0度～約5.0度、約1.0度～約4.0度の範囲、または約0.1度増分されたこれらのうちの任意の範囲の撓みを生じさせる。一部の実施形態では、剛性要素の撓みは、約1.0度、約2.0度、約3.0度、約4.0度、約5.0度、約6.0度、約7.0度、約8.0度、約9.0度、約10.0度、または0.1度増分されたこれらのうちの任意の値を超えることができない。屈曲は、例えば、拡張によって剛性要素に対して生じる力により剛性要素の軸の元の位置から撓んだ点として測定することができる。

20

30

【 0 0 7 2 】

「実質的な」または「略（実質的に）」という語は、一部の実施形態では互換的に使用することができ、当業者によって許容され得る任意の相対指標を用いて説明することができる。例えば、相対的なパーセンテージは、実質的な量、実質的な変化、実質的な相違、または実質的な機能などを示すために使用することができる。一部の実施形態では、パーセンテージは、10%超、20%超、30%超、40%超、または50%超とすることができる。一部の実施形態では、パーセンテージは、60%超、70%超、または80%超とすることができる。そして、一部の実施形態では、パーセンテージは、90%超、95%超、または一部の実施形態では、99%超にもすることができる。例えば、「実質的な[量]」または「実質的な[変化]」は、基準パラメータに対する任意の量または変化を含むことができる。量または変化は、例えば、基準パラメータに対する増加または減少を含むことができ、かつパラメータの基準点と比較することができる。基準点からの偏差は、例えば、少なくとも1%、少なくとも2%、少なくとも3%、少なくとも5%、少なく

40

50

とも10%、少なくとも15%、少なくとも20%、少なくとも25%、少なくとも30%、少なくとも35%、少なくとも40%、少なくとも45%、または1%増分されたこれらのうちの任意の値とすることができる。また、例えば、「実質的な[機能]」または「略(実質的に)[機能する]」の制限は、基準機能パラメータに対する比較として役立ち、意図する機能をなお果たす偏差を示すことができる。基準機能としては、例えば、浮動、無蠕動、取り付け、屈曲、剛性、及び別の物体に対する位置または位置決めを含むことができる。基準点からの偏差は、例えば、1%未満、3%未満、5%未満、10%未満、15%未満、20%未満、25%未満、30%未満、35%未満、40%未満、45%未満、または0.1%増分されたこれらのうちの任意の値とすることができる。例えば、要素は、基準から許容され得る偏差未満外れた許容され得る実質的な[機能]を有することができる。

10

【0073】

従って、システムは、対象者の体内での位置決めを容易にするための浮動式マルチルーメンカテーテル・リトラクタシステムを含むことができ、このようなシステムは、対象者の最小侵襲性処置を実現するように設計することができる。一部の実施形態では、システムは、浮動チャンネル及び浮動内視鏡をシステム内の少なくとも略浮動する構成の中に誘導するように構成された可撓性の高いアウトチューブを含む。この可撓性アウトチューブは、ルーメン、近位端、及び遠位端を有することができる。そして、システムの使用中に、浮動チャンネルは、ガイドとして機能し、このガイドを介して、術具が対象者の体内の対象組織の処置で操作される。一部の実施形態では、術具としては、把持具、鉗子、ハサミ、メス、切開器具、内視鏡ステープラ、組織ループ、クリップアプライヤ、縫合系送達器具、またはエネルギーによる組織凝固器具若しくは組織切断器具を挙げることができる。そして、一部の実施形態では、浮動チャンネルは、術具を操作するために屈曲可能部を動かすための挙上要素を有することができる。一部の実施形態では、少なくとも1つのチャンネル及び/または内視鏡は、手術中にアウトチューブ内で動くまたは「浮動する」少なくとも実質的な自由度を有することができるため、システムは、本明細書で教示される浮動式マルチルーメンカテーテル・リトラクタシステムと見なすことができる。

20

【0074】

同様に、システムは、拡開して対象者の体内で処置空間を形成する可逆的に拡開可能なリトラクタを含むことができるため、安定していながらも動的な手術環境も含むことができる。リトラクタは、アウトチューブの遠位端の遠位側で拡開して、処置のために対象組織の蠕動を少なくとも略抑えるように構成することができ、対象者の体内でシステムの使用中に、浮動チャンネルを、第1の近位位置及び第1の遠位位置でアウトチューブのルーメンに少なくとも略取り付けることができ、この浮動チャンネルが、第1の近位位置と第1の遠位位置との間でアウトチューブのルーメン内で少なくとも略浮動することができる。同様に、システムの使用中に、浮動内視鏡を、第2の近位位置及び第2の遠位位置でアウトチューブのルーメンに少なくともスライド可能に取り付けることができ、この浮動内視鏡が、第2の近位位置と第2の遠位位置との間でアウトチューブのルーメン内で少なくとも略浮動することができる。そして、システムの使用中に、少なくとも略浮動する構成は、第2のこのようなシステムに対するシステムの柔軟性を少なくとも実質的に向上させることができ、第2のこのようなシステムは、アウトチューブの近位端と遠位端との間でアウトチューブの全長に亘ってルーメンに取り付けられた術具及び内視鏡用のルーメンを有する。少なくとも略浮動する構成の向上した柔軟性は、対象組織の処置のための対象者の体内でのシステムの位置決めの容易さを向上させることができる。さらに、リトラクタは、拡開時に非対称処置空間を形成する、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能なリトラクタとすることができる。そして、リトラクタは、その可撓性構成を可逆的に補強するように構成することができ、この可撓性構成は、対象者の体内でシステムの位置決めの容易さを向上させるとともに、リトラクタの拡開のために可逆的に補強するように設計されている。

30

40

【0075】

50

図 2 A 及び図 2 B は、一部の実施形態に従って、本明細書で教示されるシステムを上行結腸の病変の処置のためにどのように位置決めできるかを例示している。位置決め 2 0 0 に有用であることが当業者に知られている任意の一連のステップ及び方法を本明細書で教示されるシステムとともに使用できることを理解されたい。図 2 A は、上行結腸 2 9 5 の一部にある病変、対象組織 2 9 0 を探するために内視鏡 2 1 5 をどのように使用できるかを例示している。図 2 B は、対象組織 2 9 0 の処置におけるシステムの位置決め 2 0 0 のガイドとして内視鏡 2 1 5 を用いて、マルチルーメンカテーテル・リトラクタシステム 2 0 1 をどのように対象組織 2 9 0 に誘導できるかを例示している。図面から分かるように、マルチルーメンカテーテルは、図 2 B に示されているように内視鏡 2 1 5 上を進められる。

10

【 0 0 7 6 】

図 3 A ~ 図 3 L は、一部の実施形態に従って、本明細書で教示されるシステムを結腸の病変の除去にどのように使用できるかを例示している。上記のように、システムは、患者の体の他の領域に使用して、他の対象組織を処置することもできる。結腸壁からのポリープの除去に関する本明細書の説明は、システム（及び本明細書に開示される他のシステム）を他の外科適用例及び他の体の空間に使用することができるため、一例として図示され記載される。システムは、胃腸病変 3 9 0 の処置 3 0 0 において図 2 A 及び図 2 B に示されているように位置決めすることができ、病変への多方向・多角度アプローチを使用することができる。例えば、図 2 A 及び図 2 B に示されているように、このアプローチは、内視鏡 3 1 5 を用いて対象者の胃腸管腔の病変を見つけること；及び、対象組織、胃腸病変 3 9 0 を処置するための、略剛性の安定した管腔内手術領域を形成することを含むことができる。図 3 A では、システムは、病変 3 9 0 で位置決めされ、図 3 B では、拡開可能なリトラクタ 3 5 0 が、後に拡開して非対称手術空間 3 6 0（図 3 C）を形成するために露出されている。図 3 A では、シースまたはカバー 3 5 5 が、挿入を容易にするためにリトラクタ要素上に配置されていて、シース 3 5 5 の遠位端が、遠位カブラ 3 9 9 に当接するか、または遠位カブラを覆っている。対象部位まで挿入されたら、図 3 B に示されているように、シース 3 5 5 が除去されて、後の拡開のためにリトラクタ要素が露出されている。あるいは、リトラクタ要素は、拡開状態に付勢することができ、かつシース 3 5 5 によって閉縮送達状態に維持することができることも理解されたい。このような実施形態では、リトラクタ要素を露出させるシース 3 5 5 の除去により、リトラクタ要素が、図 3 C のその拡開状態に自動的に拡開することができる。

20

30

【 0 0 7 7 】

図 3 C 及び図 3 D は、手術空間 3 6 0 の形成、並びに内視鏡 3 1 5 及び術具 3 2 0、3 2 5 の操作を例示している。リトラクタ 3 5 0 が病変 3 9 0 に隣接して位置決めされると、リトラクタ 3 5 0 が拡開されて、病変 3 9 0 の処置のための非対称手術空間 3 6 0 が形成される。一部の実施形態のリトラクタ 3 5 0 は、遠位カブラ 3 9 9 と近位カブラ 3 9 8 とを互いに対して移動させることによって拡開することができ、カブラ 3 9 9 とカブラ 3 9 8 との距離が短くなると、リトラクタ要素が、アウトチューブ（カテーテル）3 0 5 の長手方向軸に対してさらに横方向に押される。代替の実施形態では、リトラクタ要素は、アクチュエータに作動的に連結することができ、このため、アクチュエータは、以下に詳細に説明される図 1 1 の実施形態のようにリトラクタ要素を曲げるように移動する。なお他の代替の実施形態では、リトラクタ要素は、アウトチューブまたはアウトチューブを覆うシースから露出されると、リトラクタ要素がその拡開構造、例えば、それらの形状記憶拡開構造に自動的に戻るように、形状記憶材料または他の材料から構成することができる。このような形状記憶リトラクタ要素が利用される場合、これらのリトラクタ要素は、露出されると、図 3 B の状態から図 3 C の状態に自動的に移行する。

40

【 0 0 7 8 】

システムは、本明細書で教示される任意の構成、例えば、（ i ）病変 3 9 0 の観察に使用される少なくとも 1 つの独立に操作可能かつ関節動作可能なスコープ 3 1 5、（ i i ）病変 3 9 0 の処置に使用される少なくとも 1 つの独立に操作可能かつ関節動作可能な術具

50

320、325のための少なくとも1つの術具チャンネル310、及び(iii)非対称に拡開可能な構造をとり得るリトラクタ350を有することができる。一部の実施形態では、リトラクタ350は、病変390に向かって非対称に拡開することができ、この拡開では、リトラクタ350の一部が、病変390の周囲組織を押して、非対称手術領域を形成することによって手術領域を拡大し、従って、処置のための病変390の手術領域360内への進入を容易にする。リトラクタ350は、アウトチューブ305の遠位端の遠位側に位置決めすることができ、非対称手術領域360は、病変390の処置を容易にするために、独立に操作可能かつ関節動作可能なスコープ315及び少なくとも1つの術具320、325に対して略剛性かつ安定性とすることができる。病変390の処置は、例えば、(i)病変390を関節動作スコープ315で観察すること、及び(ii)非対称手術領域360内の病変390への多方向・多角度アプローチを用いて、病変390の処置に少なくとも1つの術具320、325を使用することを含むことができる。

10

【0079】

図3A～図3Jの実施形態では、4つのリトラクタ要素が設けられている。2つのリトラクタ要素353、354が、リトラクタシステムの底部にあり、外向きに曲がった形状または弓形形状を有する。リトラクタ要素351、352は、さらに径方向外向きに拡開して、病変が確認された結腸壁に対して力を加える。これらのリトラクタ要素は、以下にさらに詳細に説明される。

【0080】

一部の実施形態では、独立に操作可能かつ関節動作可能なスコープ315及び少なくとも1つの術具320、325は、手術領域360内で独立に軸方向に移動可能であり、手術領域360内で独立に回転可能であり、かつ手術領域360内で少なくともと一方向に独立に屈曲可能であり得る。従って、一部の実施形態では、病変390の周囲組織を押すリトラクタ350の部分、例えば、リトラクタ要素351、352は、アウトチューブ305の遠位端の中心軸307から、リトラクタの他の部分よりもさらに拡開し、アウトチューブ305の遠位端の中心軸307を中心に単に対称に拡開する第2のこのような構造と比較すると、病変390の処置のためのより一層大きい手術空間360を形成することができる。これは、過度に伸長させて結腸に損傷または裂傷を与えることなく、対象領域における結腸の構造を変形させることによって実現される、器具の先端部から対象組織までの最も長い手術距離を確保することが望ましいという事実によるものである。

20

30

【0081】

リトラクタシステムが図3Cに示されているように拡開した後に、視認性を改善するために内視鏡315を、手術空間360内で対象病変390に向かって関節動作させることができることに留意されたい。

【0082】

図3Eは、病変390への多方向・多角度アプローチを例示し、病変390に対する手術領域360、内視鏡315、及び術具320、325の位置決めのステップを示している。リトラクタ350が、図3Cに示されているように拡開された後に、システムの使用者が、病変390を観察して、手術空間360内の殆ど全ての所望の角度から術具320、325を用いて病変390に到達することができる。術具チャンネル310が、マルチルーメンカテーテルまたはチューブの各ルーメンの中を貫通して進められ、内視鏡術具または器具が、術具チャンネル310の中に貫通して挿入され、術具の遠位端が、図3Dに示されているように術具チャンネル310の遠位側に延出する。術具チャンネルの利点は、図11の実施形態に関連付けて詳細に後述され、このような利点は、術具チャンネルを利用するこの実施形態及び他の実施形態に当てはまる。上記のように、代替の実施形態では、屈曲可能/関節動作可能な術具チャンネルを使用しなくても内視鏡術具の操作を可能にする上記説明された屈曲可能/関節動作可能な特性を内視鏡術具が有するのであれば、術具チャンネルを用いずに、内視鏡術具をカテーテルまたはチューブのルーメンの中に直接挿入することができることも考えられる。

40

【0083】

50

図 3 F は、システムの多様性を例示し、独立に選択された第 2 の角度から術具 3 2 5 を使用して病変 3 9 0 を把持し、そして独立に選択された第 3 の角度から内視鏡 3 1 5 を使用して病変 3 9 0 を観察できるようにしながら、独立に選択された第 1 の角度から術具 3 2 0 を使用して病変 3 9 0 を切開して除去するステップを示している。図示されているように、術具 3 2 0、3 2 5 の異なる角度は、病変へのアクセス、病変の操作性及び除去を容易にする組織の三角配置を有利に達成する。切開具 3 2 0 によって胃腸管 3 9 5 から病変 3 9 0 が切除された後に、組織欠損部 3 9 7 が残る。切開具 3 2 0 は、一部の実施形態では、電気外科器具の形態であり得るが、他の切開具 / 切除具も利用できるように留意されたい。図 3 G は、手術の完了の準備として切除病変 3 9 0 をリトラクタアセンブリの中に放出するステップを例示している。図 3 H 及び図 3 I は、組織欠損部 3 9 7 を閉じるステップを例示し、病変 3 9 0 の切除のための術具 3 2 0 が、病変を閉じるための術具 3 2 2 に代わっていることを示している。この病変は、様々な方法、例えば、機械式（例えば、クリップ、ステープル、または構造物）、接着剤、電気エネルギーなどによって閉じることができる。図 3 J 及び図 3 K は、術具 3 2 3 を用いて除去のために病変 3 9 0 を捕捉するステップ、及び対象者からシステムを除去する準備として、閉縮したリトラクタ要素 3 5 1、3 5 2、3 5 3、3 5 4 の中に病変 3 9 0 を捕捉して閉じ込めるためにリトラクタ 3 5 0 を閉縮させるステップを例示し、閉縮されたリトラクタ要素の中に閉じ込められた病変をさらに封入するためにカテーテル上をスライドさせることができる任意選択のリトラクタカバー 3 5 5 の使用も含む。図 3 L は、組織欠損部が閉じられて処置が完了した図である。

10

20

30

40

50

【0084】

一部の実施形態では、例えば、図 3 B ~ 図 3 J に示されているように、システムは、対象者の体内で拡開して処置空間 3 6 0 を形成する、可逆的に拡開可能なリトラクタ 3 5 0 を含むことができるため、安定していながらも動的な手術環境を含むことができる。リトラクタ 3 5 0 は、例えば、アウトチューブ（カテーテル）3 0 5 の遠位端 3 0 8 の遠位側で拡開するように構成することができる。一部の実施形態では、リトラクタは、処置のために対象組織 3 9 0 の蠕動を少なくとも略抑えることができる。リトラクタ 3 5 0 は、例えば、胃腸管 3 9 5 内の足場として機能する様々な構造を有することができる。例えば、リトラクタ 3 5 0 は、リトラクタ要素 3 5 1、3 5 2、3 5 3、3 5 4 とともに、これらのリトラクタ要素 3 5 1、3 5 2、3 5 3、3 5 4 に作動的に連結された近位カブラまたはハブ 3 9 8（これらのリトラクタ要素 3 5 1、3 5 2、3 5 3、3 5 4 に少なくとも略取り付けられている、及び / または少なくともスライド可能に係合されているにかかわらず）、及びこれらのリトラクタ要素 3 5 1、3 5 2、3 5 3、3 5 4 との動作可能な連結の遠位点となる遠位ネクサスまたはカブラ 3 9 9 を含むことができる。遠位ネクサスまたはカブラ 3 9 9 は、リングの形状で示されているが、当業者に望まれる事実上全ての形状、例えば、円錐、半球、及び球などにすることができ、システムの遠位端を越える内視鏡の通過のためのポートを備えても良いし、または備えなくても良い。上記のように、一部の実施形態では、近位カブラ 3 9 8 を遠位カブラ 3 9 9 に向かって移動させる、遠位カブラを近位カブラ 3 9 8 に向かって移動させる、または両方のカブラを互いに向かって移動させてこれらのカブラの距離を縮めて、リトラクタ要素を径方向外向きに押すことができる。リトラクタ要素の外向きの拡開の程度は、近位カブラ 3 9 8 と遠位カブラ 3 9 9 との距離を制御することによって制御することができる。リトラクタは、近位カブラ 3 9 8 と遠位カブラ 3 9 9 との距離を調整することによって、所望に応じて拡開状態から閉縮状態へ、そして閉縮状態から拡開状態へ繰り返し移行させることができる。このようなリトラクタ要素の制御された拡開は、図 1 1 の実施形態でのように、リトラクタ要素の近位端をアクチュエータに作動的に接続することによって達成することもできる。あるいは、上記のように、リトラクタ要素を、形状記憶材料などの材料から構成して、カテーテルまたはシースが露出されると自動的に拡開するようにすることができる。

【0085】

図示されているリトラクタ要素の拡開状態では、リトラクタ要素 3 5 1 は、第 1 の角度

で近位カブラ 3 9 8 から延びた近位部 3 5 1 a、好ましくは第 1 の角度とは異なる第 2 の角度で遠位ハブまたはカブラ 3 9 9 から延びた遠位部 3 5 1 b、及び近位部 3 5 1 a と遠位部 3 5 1 b との間に延在する、組織に係合する係合部 3 5 1 c を有する可撓性要素である。図示されているように、近位部 3 5 1 a は、長手方向軸に対して遠位部 3 5 1 b よりも大きい角度で延びて、リトラクタ要素自体の非対称拡開を形成する。従って、遠位部 3 5 1 b の長さは、近位部 3 5 1 a の長さを超えている。リトラクタ要素 3 5 2 は、リトラクタ要素 3 5 1 と同様の構成及び角度にしても良いし、または異なる構成及び角度にしても良い。あるいは、リトラクタ要素 3 5 1 及び / または 3 5 2 は、近位部及び遠位部が同じ長さ及び角度となるように構成しても良い。リトラクタ要素 3 5 1、3 5 2 は、長手方向軸の一侧の方向に拡開することに留意されたい。この非対称拡開により、非対称室（手術空間）が形成される。リトラクタ要素 3 5 1、3 5 2 は、上述のように弧状または弓状に延びる。一部の実施形態では、リトラクタ要素 3 5 1、3 5 2 は、カテーテルの長手方向軸に対して一方向にのみ拡開するため、これらのリトラクタ要素は、長手方向軸を含む長手方向の平面の上（図 3 D の向きで見て）に維持される。一部の実施形態では、要素 3 5 1、3 5 2 のみが拡開し、リトラクタ（ケージ）の底部を形成する要素 3 5 3、3 5 4 は、リトラクタの挿入（閉縮）状態でも拡開状態でも、略同じ状態に維持される。図 1 のリトラクタ要素と同様に、以下に説明される図 1 0 A の実施形態でのように、覆われた部屋を形成するために要素 3 5 1、3 5 2、3 5 3、3 5 4 をプラスチックまたは他の材料で覆うことができることに留意されたい。

10

20

30

40

50

【0086】

リトラクタ 3 5 0 は、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能であるリトラクタであり得、リトラクタ 3 5 0 は拡開時に非対称の処置空間 3 6 0 を形成し得る。そして、リトラクタ 3 5 0 は、対象者の体内でのシステム 3 0 0 の位置決めを容易とするように設計されたリトラクタ 3 5 0 の可撓性構成を可逆的に補強するとともに、リトラクタ 3 5 0 の拡開を可逆的に補強するように構成され得る。幾つかの実施形態では、リトラクタ 3 5 0 の安定化は、本明細書で教示されるようなスタビライザ・サブシステムによってリトラクタ 3 5 0 を安定化させる手段を含み得、スタビライザは、例えば、拡開したリトラクタ 3 5 0 を支持するために、少なくとも略剛性のビーム 3 7 5 を有し得る。略剛性のビーム 3 7 5 は、断面が略矩形、断面が略円形、または他の断面形状であってもよい。ビーム 3 7 5 は、リトラクタ要素と同一またはリトラクタ要素よりも堅い材料で提供され得る。これは、本明細書に記載されるような、より安定化したチャンバを形成するのに役立つ。示されるように、ビーム 3 7 5 はリトラクタ要素によって形成されるチャンバの底部にあり、リトラクタ要素はビーム 3 7 5 から離れて放射状（側方向）に拡開する。ビーム 3 7 5 は、以下により詳細に記載される実施形態の幾つかと同様に、リトラクタ要素が拡開のためにアウトチューブから露出されるときに露出されるより剛性な要素によって形成され得、あるいは、アウトチューブから独立して前進でき、または剛性化構造の前進によって形成され得る。

【0087】

図 4 A - 4 E は、幾つかの実施形態による、スタビライザ・サブシステムを含む、本明細書で教示されるような代替システムの詳細を、拡開構成及び閉縮構成の側面図、軸方向図、及び斜視図で示している。図面はマルチルーメンカテーテル・システムの一例を示していて、それは、対象者の最小侵襲処置のための可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能であるリトラクタを有するという点で、図 3 A - 3 K のシステムと類似している。図 4 A - 4 C は、システム 4 0 0 が、システム 3 0 0 と同様の方法で、システム 4 0 0 内で術具チャンネル（図示せず）及び内視鏡（図示せず）を誘導するための可撓性アウトチューブ（またはカテーテル）4 0 5 を備え得ることを示す、側面図及び軸方向図を示している。可撓性アウトチューブ 4 0 5 は、ルーメン、近位端（図示せず）、及び遠位端 4 0 8 を有している。1 つ以上の術具チャンネル（図示せず）は、図 3 G の術具チャンネル 3 1 0 が術具 3 2 0、3 2 5 を操作するのと同様の方法で、対象者の体内の対象組織の処置において操作され得る内視鏡器具（図示せず）のガイドとして機能する。幾つかの実施形態で

は、リトラクタ４５０は、拡開時に処置空間を形成し、かつアウトチューブ４０５の遠位端４０８よりも遠位側で拡開を発生させるように構成される、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能であるリトラクタ４５０であり得る。リトラクタ４５０は、対象者の体内でのシステムの位置決めを容易とするように設計されたリトラクタ４５０の可撓性構成を可逆的に補強するとともに、リトラクタ４５０の拡開を可逆的に補強するように設計され得る。これらの実施形態では、リトラクタ４５０の可逆的に補強された構成は、リトラクタ４５０の拡開のための構造的支持体として可撓性ビーム４７０から少なくとも略剛性のビーム４７５を形成し得る。幾つかの実施形態では、スタビライザ・サブシステムは、可撓性チューブを含み得る可撓性ビーム４７０、及び少なくとも略剛性のビーム４７５を形成するための手段を含み得る。本明細書で教示される手段は、例えば、リトラクタを拡開する前に、可撓性のロッドまたはビーム４７０内で少なくとも略剛性のロッドまたはビームをスライド可能に係合させるための機構を含む、本明細書で教示される全ての実施形態を含み得る。幾つかの実施形態では、用語「ロッド」及び「ビーム」はほとんど同じ意味で使用され得、幾つかの実施形態では、用語「ビーム」及び「チューブ」はほとんど同じ意味で使用され得る。ビーム４７５は、本明細書に記載の代替案を含め、ビーム３７５について上述した方法と同様の方法で構成され、かつ機能し得る。

10

【００８８】

幾つかの実施形態では、開示の実施形態の各々において本明細書で教示される可撓性ビームは、ポリマー、例えばポリイミド、ポリエーテルブロックアミド（PEBA_X）、ナイロン、ポリエチレン、ポリウレタン、ポリ塩化ビニル（PVC）、PEEK、またはポリテトラフルオロエチレン（TEFLON）などを含み得る。可撓性ビームは、当該技術分野で知られている構成要素及び設計から作製される強化チューブであり得ることを当業者は理解する。可撓性ビームは、例えば、ステンレス鋼またはNITINOLなどの金属を含む、例えば、金属のワイヤ、編組、またはコイルで強化された可撓性チューブであり得る。幾つかの実施形態では、可撓性チューブは耐キンク性があり、かつトルクを伝達し得る。そして、幾つかの実施形態では、可撓性チューブは可撓性部及び剛性部の両方の組み合わせを含み得る。これらの実施形態では、例えば、可撓性部は剛性部の間に存在し得る。幾つかの実施形態では、このような可撓性チューブは、エポキシまたはシアノアクリレートを用いた接着を含む、当業者に公知の任意の方法を使用して連結される重複チューブの複合体を含み得る。

20

30

【００８９】

幾つかの実施形態では、本明細書で教示されるシステムのいずれかは、リトラクタに安定性を追加するためのブリッジ部材を含み得る。例えば、リトラクタシステム４５０は、拡開時にリトラクタ要素４５１、４５２、４５３、４５４の所望の向きを維持するように構成されたブリッジ部材４４４を含み得、ブリッジ部材４４４は、４つのリトラクタ要素４５１、４５２、４５３、４５４のうちの少なくとも２つ４５１、４５２を作用的に安定化し得る。すなわち、図４Ａの実施形態では、ブリッジ部材４４４は、組織壁を拡開または再構成するために側方向外向きに拡開するように構成された２つのリトラクタ要素４５１、４５２に取り付けられている。ブリッジ部材４４４は要素４５１、４５２に対して横構造を形成するため、横方向の移動を制限し得る。示されるように、ブリッジ部材４４４はまた、ブリッジ４４４並びにリトラクタ要素４５３及び４５４に接続される第２のブリッジ部４４４aを含むため、全ての４つのリトラクタ要素４５１、４５２、４５３、４５４を接続し得る。示されるように、上部表面は（図４Ｂの向きで見て）弓状であり得る。ブリッジ部材４４４は、リトラクタ要素４５１、４５２の一方／両方と別個の構成要素、または代わりに一体的に形成され得る。ブリッジ部材は、要素４５１、４５２と類似した材料から構成され得、または異なる材料から構成され得る。

40

【００９０】

安定性を高めるために追加のブリッジ部材がリトラクタ要素４５１、４５２に設けられ得る。１つ以上のブリッジ部材が本明細書に開示の他のリトラクタの実施形態において使用され得ることに留意されたい。幾つかの実施形態において、ブリッジ部材４４４は、閉

50

縮状態では図 4 B 及び 4 D のように長手軸から半径方向外向きに曲がり得るが、図 4 C 及び 4 E の拡開状態では、より半径方向内向きに曲がるように変化し得ることに留意されたい。

【 0 0 9 1 】

さらに、追加のブリッジ部材（または複数のブリッジ部材）は、ブリッジ部材 4 4 4 と独立して、（図 4 C の向きから見て）2 つの下側リトラクタ要素 4 5 3、4 5 4 の間に延びてもよい。これらの要素 4 5 3、4 5 4 はリトラクタシステムの下部を開くのに役立ち得、かつブリッジ部材は、ブリッジ 4 4 4 と独立しているかまたはそれに接続されているかどうかに関わらず、これらの要素を安定化させる、例えば横方向の移動を制限するのに役立ち得る。下側のリトラクタ要素におけるこのようなブリッジ部材は、本明細書に開示の他のリトラクタの実施形態において使用され得る。

10

【 0 0 9 2 】

幾つかの実施形態では、本明細書で教示されるシステムの各々は、例えばメッシュ、編組等のワイヤ補強されたアウトチューブを有するため、システムに耐キンク性及びトルク伝達性がもたらされ、並びに対象者の体内でのシステムの位置決めがさらに容易となり得る。

【 0 0 9 3 】

図 4 D 及び 4 E は、閉縮構成及び拡開構成のシステム 4 0 0 の斜視図を示している。マルチルーメン概念は、システム 4 0 0 のカテーテル 4 0 5 内のマルチルーメン 4 0 6 a、4 0 6 b、4 0 6 c を示すことで、これらの図において明確に示される。ルーメン 4 0 6 a は上述の内視鏡 3 1 5 などの内視鏡（図示せず）を含み得、ルーメン 4 0 6 b は第 1 内視鏡器具（図示せず）のための第 1 ワーキングチャンネル 4 1 0 b を含み得、かつルーメン 4 0 6 c は第 2 内視鏡器具（図示せず）のための第 2 ワーキングチャンネル 4 1 0 c を含み得る。ワーキングチャンネル 4 1 0 b、4 1 0 c は、直接その中に第 1 及び第 2 の器具を受容可能であり、あるいは、上述の術具チャンネル 3 1 0 のような、スライド可能にその中に配置される内視鏡器具を曲げるための術具チャンネル（術具ガイド）を受容可能である。図 4 D は、閉縮構成のシステムを示し、図 4 E は拡開構成のシステムを示している。図 4 E では、術具チャンネル 4 1 0 b 及び 4 1 0 c は、それらの遠位端が湾曲状態にあるようにカテーテル 4 0 5 から露出して示されている。術具チャンネルが軸方向にさらに進むことで、湾曲した遠位端が対象組織と整列し得る。

20

30

【 0 0 9 4 】

システム 4 0 0 はまた、リトラクタ要素 4 5 1、4 5 2、4 5 3 及び 4 5 4 を備えている。リトラクタシステムはさらに、閉縮構成において可撓性のチューブまたはビーム 4 7 0 を備え、一方で、拡開構成では、リトラクタシステムは可撓性ビーム 4 7 0 から形成された剛性ビーム 4 7 5 を有する。幾つかの実施形態では、剛性ビームは、可撓性ビームを構成する可撓性チューブに剛性ロッドをスライド可能に挿入することによって、可撓性ビームから形成され得る。より具体的には、本実施形態では、可撓性ビーム 4 7 0 はその上に剛性ロッドなどの安定化または剛性化した構造をスライド可能に受容する。剛性化（安定化）構造は、剛性化構造に作動的に接続されたスライド可能なレバーなどの制御を作動させて、ユーザにより独立して作動されることにより、アクチュエータの移動が可撓性ビーム 4 7 0 上で剛性化構造を遠位に向けて進めるため、ビームが強化され得る。あるいは、可撓性ビーム 4 7 0 は、その中に剛性ロッドなどの剛性化構造をスライド可能に受容するためのルーメンを有し得る。いずれかのバージョンの構造は、必要に応じて可撓性ビーム 4 7 0 から後退するため、システムは元のより柔軟な状態に戻り、リトラクタシステムの閉縮を補助し得る。ビーム 4 7 0 は断面が略円形であってもよいが、他の断面形状も想到される。前述の実施形態と同様に、剛性ビームはカテーテルの遠位端のゆがみを制限し、さもなければ、体腔壁によって遠位端に加えられる圧力によってゆがみが生じ得る。

40

【 0 0 9 5 】

多くの実施形態では、用語「術具チャンネル」は、用語「ワーキングチャンネル」または「術具ガイド」とほぼ同じ意味で使用され得る。そして、幾つかの実施形態では、チャンネル

50

は、アウトチューブの内部に配置された別個の構成要素であってもよく、またはチャンネルはアウトチューブ内に配置された別個の構成要素の間でアウトチューブのルーメンに残る空間であってもよい。別個の構成要素には、例えば、内視鏡、ワーキングチャンネル、器具、ガイド等がある。

【0096】

幾つかの実施形態では、例えば図4A - 4Eに示されるように、システムは拡開することで対象者の体内において処置空間460を形成する可逆的に拡開可能なリトラクタ450を備え得るという点で、システムは安定であるが、動的な作動環境を含み得る。リトラクタ450は、例えば、アウトチューブ405の遠位端408よりも遠位側で拡開を発生させるように構成され得る。幾つかの実施形態では、リトラクタは処置のために対象組織490の蠕動を少なくとも略抑えし得る。リトラクタ450は、例えば胃腸管495内で足場として機能するために、様々な構成を有し得る。例えば、リトラクタ450は、リトラクタ要素451、452、453、454を、リトラクタ要素451、452、453、454に少なくとも略取り付けられるか、及び/または少なくともにスライド可能に係合されるかどうかに関わらず、リトラクタ要素451、452、453、454に作動的に接続される近位カブラ498、及びリトラクタ要素451、452、453、454との作動可能な接続の遠位点としての遠位ネクサスまたはカブラ499と共に備え得る。上述の通り、カブラ498、499の相対移動により、リトラクタ要素は拡開し得る。あるいは、上述の通り、リトラクタ要素は近位アクチュエータに作動的に取り付けられ得、近位アクチュエータは固定された遠位部分に対して近位部分を移動させることで、リトラクタ要素を外向きに曲げ得る。好ましい実施形態では、リトラクタ要素は(他の材料も想到されるが)超弾性材料で作製され得、または形状記憶のリトラクタ要素が利用されてもよい。

【0097】

リトラクタ要素451及び452は、カバーリング451a、452aをそれぞれ有することができ、それらはリトラクタ要素451、452の断面直径を増加させることによって、それらにバルクを追加する。これは、図6A - 6Dの実施形態と関連して以下により詳細に説明する。

【0098】

さらに、リトラクタ450は、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能であるリトラクタであり得、リトラクタ450は拡開時に非対称の処置空間460を形成し得る。そして、リトラクタ450は、対象者の体内でのシステム400の位置決めを容易とするように設計されたリトラクタ450の可撓性構成を可逆的に補強するとともに、リトラクタ450の拡開を可逆的に補強するように構成され得る。幾つかの実施形態では、リトラクタ450の安定化は、本明細書で教示されるようなスタビライザ・サブシステムによってリトラクタ450を安定化させる手段を含み得、スタビライザは、例えば、拡開したリトラクタ450を支持するために、少なくとも略剛性のビーム475を有し得る。

【0099】

図5A - 5Dは、幾つかの実施形態による、拡開構成及び閉縮構成の側面図及び上面図を有する、本明細書で教示されるようなシステムの側面図及び上面図を示している。術具チャンネル及び術具は、本明細書に記載のものと類似していて、明確にするために省略されている。図5A及び5Bは、システム500を使用した内視鏡的処置の間に形成され得る非対称な手術空間の一例を示す、閉縮構成及び拡開構成のシステム500の側面図を示している。そして、図5Bに示されるように、前述の実施形態と同様に、拡開は処置空間または手術空間560を増加させるように剛性ビーム575の反管腔側557よりも剛性ビーム575の管腔側559で不均衡に大きな量で生じ得、処置空間560は剛性ビーム575周りに非対称に分配された容積を有し得る。幾つかの実施形態では、本明細書に開示の様々なリトラクタシステムの拡開は、剛性ビーム575の反管腔側557よりも剛性ビーム575の管腔側559で少なくとも5倍大きな量で生じ得る。そして、幾つかの実施形態では、拡開はビームの反管腔側よりもビームの管腔側で、少なくとも1.1倍大きい

、少なくとも 1.3 倍大きい、少なくとも 1.5 倍大きい、少なくとも 2.0 倍大きい、少なくとも 2.5 倍大きい、少なくとも 3.0 倍大きい、少なくとも 3.5 倍大きい、少なくとも 4.0 倍大きい、少なくとも 4.5 倍大きい、少なくとも 5.0 倍大きい、少なくとも 5.5 倍大きい、少なくとも 6.0 倍大きい、少なくとも 6.5 倍大きい、少なくとも 7.0 倍大きい、少なくとも 7.5 倍大きい、少なくとも 8.0 倍大きい、少なくとも 8.5 倍大きい、少なくとも 9.0 倍大きい、少なくとも 9.5 倍大きい、少なくとも 10.0 倍大きい、またはこの範囲内でのあらゆる 0.1 倍の増分であり得る。

【0100】

幾つかの実施形態では、例えば図 5 A - 5 D に示されるように、システムは拡開することで対象者の体内において処置空間 560 を形成する可逆的に拡開可能なリトラクタ 550 を備え得るという点で、システムは安定であるが、動的な作動環境を含み得る。リトラクタ 550 は、例えば、アウトチューブ 505 の遠位端 508 よりも遠位側で拡開を発生させるように構成され得る。幾つかの実施形態では、リトラクタは処置のために対象組織 590 の蠕動を少なくとも略抑えし得る。リトラクタ 550 は、例えば胃腸管 595 内で足場として機能するために、様々な構成を有し得る。例えば、リトラクタ 550 は、リトラクタ要素 551、552、553、554 を、リトラクタ要素 551、552、553、554 に少なくとも略取り付けられるか、及び / または少なくともにスライド可能に係合されるかどうかに関わらず、リトラクタ要素 551、552、553、554 に作動的に接続される近位カブラ 598、及びリトラクタ要素 551、552、553、554 との作動可能な接続の遠位点としての遠位ネクサスまたはカブラ 599 と共に備え得る。カブラ 598、599 は、例えばカブラ 198、199 などの上述のカブラと同様の方法で、リトラクタ要素 551、552 (及び必要に応じて要素 553、554) を拡開するために相対的に移動可能である。あるいは、本明細書に記載の代替実施形態と同様に、リトラクタ要素は、例えば遠位カブラ 599 にそれらの遠位端が固定して取り付けられ、かつアクチュエータに近位端が作動可能に接続され、または形状記憶材料などの自己拡開材料で作製され得る。図 5 B の実施形態における各リトラクタ要素 551、552 は、略同型 (対称) な円弧形状に拡開するが、代替的に、各リトラクタ要素は、上述の実施形態と同様に、非同型 (非対称) 形状に拡開するように構成されてもよい。リトラクタ要素 551、552 が個々に略対称形状に拡開するこの実施形態では、拡開は、マルチルーメンアウトチューブ 505 の片側において、すなわち中心長手軸が通過する長手面の片側のみに存在することに留意されたい。したがって、リトラクタシステムに対するリトラクタ要素の拡開は非対称であるが、それらの個々の拡開形状は対称であり得る。リトラクタ要素 553、554 は、リトラクタ要素 353、354 と類似したわずかに曲がった構成を有している。図 5 A の向きで見てケージの下部要素として配置されたリトラクタ要素 553、554 は、制限された拡開を有し得るか、またはリトラクタシステムが拡開するときにはそれらは拡開せず、その代わりにほぼ同じ位置に留まるように設けられ得る。このような実施形態では、拡開リトラクタ要素 551、552 は作動的にアクチュエータに接続され得、かつ下部要素 553、554 は固定的 (非可動) にカテーテルに、例えば固定された近位カブラ及び遠位カブラに取り付けられ得る。このような取り付けの選択肢はまた、本明細書に開示の他の実施形態にも適用可能であり、そこでは、下部リトラクタ要素はリトラクタシステムの閉縮状態及び拡開状態においてほぼ同じ位置を維持することが開示されている。

【0101】

さらに、上述のリトラクタと同様に、リトラクタ 550 は、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能であるリトラクタであり得、リトラクタ 550 は拡開時に非対称の処置空間 560 を形成し得る。そして、リトラクタ 550 は、対象者の体内でのシステム 500 の位置決めを容易とするように設計されたリトラクタ 550 の可撓性構成を可逆的に補強するとともに、リトラクタ 550 の拡開を可逆的に補強するように構成され得る。幾つかの実施形態では、リトラクタ 550 の安定化は、本明細書で教示されるようなスタビライザ・サブシステムによってリトラクタ 550 を安定化させる手段を含み得、スタビ

10

20

30

40

50

ライザは、例えば、拡開したリトラクタ 5 5 0 を支持するために、少なくとも略剛性のビーム 5 7 5 を有し得る。図 5 A - 5 D の実施形態では、剛性ビーム 5 7 5 は、図 1 のビーム 1 7 5 のように永久的に補強された状態で設けられ得、あるいは、上述の通りアクチュエータによって可撓性要素上に、または可撓性チューブ部材のルーメン内に剛性化（安定化）構造を進めることによって形成され得る。いずれの場合も、ビームは、対象組織への接近及び対象組織の操作を容易にするために、安定した非対称な手術空間を形成する非対称な構成でリトラクタシステムを剛性化する。

【 0 1 0 2 】

図 6 A - 6 D は、幾つかの実施形態による、システムの拡開構成及び閉縮構成の側面図及び断面図を有する、本明細書で教示されるようなシステムの側面図を示している。図面は、対象者の最小侵襲処置のための可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能であるリトラクタを有するマルチルーメンカテーテル・システムの一例を示している。図 6 A 及び 6 B は、システム 6 0 0 が、システム 6 0 0 内部で上述の術具チャンネルと類似した 1 つ以上の術具チャンネル（図示せず）、及び上述の内視鏡と類似した内視鏡（図示せず）を誘導するための可撓性アウトチューブ 6 0 5 を備え得ることを示す側面図を示している。可撓性アウトチューブ 6 0 5 はルーメン、ハンドル 6 8 0 内に延びる近位端、及び遠位端 6 0 8 を有している。各術具チャンネルは、対象者の体内の対象組織の処置において操作され得る術具（図示せず）のガイドとして機能する。すなわち、術具チャンネルは、上述の実施形態と同様に、その中を貫通して挿入される術具を受容かつ再配向するように構成される。幾つかの実施形態では、リトラクタ 6 5 0 は拡開時に処置空間 6 6 0 を形成し、かつアウトチューブ 6 0 5 の遠位端 6 0 8 よりも遠位側で拡開を発生させるように構成される、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能であるリトラクタ 6 5 0 であり得る。リトラクタ 6 5 0 は、対象者の体内でのシステムの位置決めを容易とするように設計されたリトラクタ 6 5 0 の可撓性構成を可逆的に補強するとともに、リトラクタ 6 5 0 の拡開を可逆的に補強するように設計され得る。これらの実施形態では、リトラクタ 6 5 0 の可逆的に補強された構成は、リトラクタ 6 5 0 の拡開のための構造的支持体として可撓性ビーム 6 7 0 から少なくとも略剛性のビーム 6 7 5 を形成し得る。

【 0 1 0 3 】

ハンドル 6 8 0 は、近位端において内視鏡（図示せず）及び／または術具（図示せず）のための入口ポート 6 0 9 など、システムと外部構成要素とを作動的に組み合わせるための入口ポートを備える。ハンドル 6 8 0 はまた、アウトチューブ 6 0 5 の近位端に作動的に接続されていて、かつハンドル 6 8 0 からアウトチューブ 6 0 5 に入る出口ポートを有し得る。幾つかの実施形態では、システムはスタビライザ・サブシステムを備え得る。例えば、スタビライザ・アクチュエータ 6 1 2 がハンドル 6 8 0 に備えられて、可撓性ビーム 6 7 0 を可逆的に補強することで、リトラクタ 6 5 0 の拡開のための少なくとも略剛性のビーム 6 7 5 が形成され得る。リトラクタ・アクチュエータ 6 1 4 はハンドル 6 8 0 に備えられて、可逆的にリトラクタ 6 5 0 を拡開し得る。リトラクタ 6 5 0 は閉縮（非拡開）状態で図 6 A 及び 6 B に示されている。

【 0 1 0 4 】

図 6 C 及び 6 D は、拡開構成のシステム 6 0 0 の斜視図を示している。拡開構成は、通常対象者の体内での位置決めのための閉縮状態において存在する可撓性ビームから形成された剛性ビーム 6 7 5 を有する。幾つかの実施形態では、剛性ビーム 6 7 5 は、剛性部材（例えば、ロッド）を、可撓性ビームを構成する可撓性部材上、あるいはその中のどちらかにスライド可能に挿入することによって可撓性ビームから形成され、可撓性ビームはより強く、より剛性のビームに変換され得る。図 6 B 及び 6 D に示されるように、スタビライザ・アクチュエータ 6 1 2 は、ロッドカブラ 6 1 3 を介して剛性ロッド 6 7 2 などの剛性部材（安定化構造）に作動的に接続される。したがって、例えば、近位位置から遠位方向などの第 1 方向へのアクチュエータ 6 1 2 の移動によって、安定化構造 6 7 2 は可撓性ビーム 6 7 0 上を進み、（ビーム 6 7 5 を形成して）それを剛性化することでリトラクタシステムが安定化され、例えば、アクチュエータ 6 1 2 の近位位置に戻る近位方向などの

逆のアクチュエータ 6 1 2 の移動により、安定化構造 6 7 2 は可撓性ビーム 6 7 0 から後退して、可撓性ビーム 6 7 0 はそのより柔軟な状態に戻る。

【 0 1 0 5 】

リトラクタ・アクチュエータ 6 1 4 は、要素カブラ 6 1 1 を介してリトラクタ要素 6 5 1、6 5 2 に作動的に接続される。幾つかの実施形態では、スタビライザ・アクチュエータ 6 1 2 及び / またはリトラクタ・アクチュエータ 6 1 4 はハンドル 6 8 0 と可逆的に係合可能であるため、スタビライザ・アクチュエータ 6 1 2 及び / またはリトラクタ・アクチュエータ 6 1 4 はハンドル 6 8 0 に対して可逆的に適所に固定され得る。幾つかの実施形態では、スタビライザ・アクチュエータ 6 1 2 及び / またはリトラクタ・アクチュエータ 6 1 4 は、リトラクタの拡開及び / または閉縮のための少なくとも 3 つの位置を有する、複数位置にあり得る。幾つかの実施形態では、スタビライザ・アクチュエータ 6 1 2 及び / またはリトラクタ・アクチュエータ 6 1 4 は複数のラチェット歯 6 1 6 を有することで、リトラクタの拡開または閉縮時に適所にスタビライザを可逆的に固定し、及び / またはリトラクタを可逆的に固定するための複数の位置を提供可能である。図 6 B に示されるように、リトラクタ・アクチュエータ 6 1 4 の近位位置では、カブラ 6 1 1 は近位位置にあり、かつリトラクタ要素は非拡開状態にある。図 6 D に示されるように、リトラクタ要素を拡開するためにリトラクタ・アクチュエータ 6 1 4 は遠位にスライドされて、取り付けられたカブラ 6 1 1 を遠位に移動させるため、取り付けられた要素 6 5 1、6 5 2 は遠位カブラ 6 9 9 に対する要素 6 5 1、6 5 2 の遠位端でのそれらの固定された接続によって、外向きに曲がり得る。

【 0 1 0 6 】

当業者は、ハンドルは、システムの操作のために所望のまたは人間工学的な位置を提供するように任意の様々な形状であり得ることを理解する。例として、リトラクタ・アクチュエータは、リトラクタ要素を拡開または閉縮するためにハンドル 6 8 0 内のスロットを介して前後にスライドする、ハンドル 6 8 0 上の指で作動されるボタンとして構成される。リトラクタの位置を動的に調整またはラチェットするための手段がハンドルスロットに沿って設けられているため、リトラクタ・アクチュエータのボタンが押されていないとき、リトラクタ要素の位置を適所に固定し得る。ハンドルの反対側のボタンはスタビライザ・サブシステムに作動的に接続されているため、可撓性ビームを剛性ビームに変換し、または剛性ビームを可撓性ビームに変換することが可能である。ハンドルは、例えば、ハンドルの本体内に、かつアウトチューブに術具及び内視鏡を導入するためのポートと連通した、軸方向に伸びる内部チャネルを有し得る。幾つかの実施形態では、ハンドルは、リトラクタ・アクチュエータが作動され得る前に、スタビライザ・アクチュエータが作動されることを必要とし、システムの操作において「安全」機構として機能するように構成され得る。

【 0 1 0 7 】

このように、幾つかの実施形態では、例えば図 6 A - 6 D に示されるように、システムは拡開することで対象者の体内において処置空間または手術チャンバ 6 6 0 を形成する可逆的に拡開可能なリトラクタ 6 5 0 を備え得るという点で、システムは安定であるが、動的な作動環境を含み得る。リトラクタ 6 5 0 は、例えば、アウトチューブ 6 0 5 の遠位端 6 0 8 よりも遠位側で拡開を発生させるように構成され得る。幾つかの実施形態では、リトラクタは処置のために対象組織 6 9 0 の蠕動を少なくとも略抑えし得る。リトラクタ 6 5 0 は、例えば胃腸管 6 9 5 内で足場として機能するために、様々な構成を有し得る。例えば、リトラクタ 6 5 0 は、リトラクタ要素 6 5 1、6 5 2、6 5 3、6 5 4 を、リトラクタ要素 6 5 1、6 5 2、6 5 3、6 5 4 に少なくとも略取り付けられるか、及び / または少なくともにスライド可能に係合されるかどうかに関わらず、リトラクタ要素 6 5 1、6 5 2、6 5 3、6 5 4 に作動的に接続される近位カブラ 6 9 8、及びリトラクタ要素 6 5 1、6 5 2、6 5 3、6 5 4 との作動可能な接続の遠位点としての遠位ネクサスまたはカブラ 6 9 9 と共に備え得る。より具体的には、リトラクタ要素 6 5 1、6 5 2 の遠位端は、遠位カブラ 6 9 9 の近位端においてスロットまたは開口部の内部に取り付けられる。

リトラクタ要素 6 5 1、6 5 2 の近位端は、カテーテル内でルーメンを貫通して近位に延び、可動カブラ 6 1 1 に取り付けられる。このように、リトラクタ要素 6 5 1、6 5 2 の遠位端が固定されているため、カブラ 6 1 1 の遠位側への移動は、図示されるようにリトラクタ要素を外向きに曲がらせる。リトラクタ要素 6 5 3、6 5 4 は遠位カブラ 6 9 9 に取り付けられ、かつ幾つかの実施形態では、これらのリトラクタ要素 6 5 3、6 5 4 の幾らかの拡開が所望される場合、それらは可動カブラ 6 1 1 に取り付けられ、あるいは、拡開が望まれておらず、かつ拡開がリトラクタ要素 6 5 1、6 5 2 に制限されている場合、リトラクタ要素 6 5 3、6 5 4 はカテーテルに固定して取り付けられ得る。

【0108】

図 6 A - 6 D に開示されたリトラクタ要素の拡開のためのこのようなカブラは、本明細書に開示のリトラクタシステムの他の実施形態において利用され得ることが理解されるべきである。加えて、リトラクタ要素を拡開するための別の方法は、例えば、カブラ 1 9 8、1 9 9 などの上述のカブラと同様の方法で、リトラクタ要素 6 5 1、6 5 2 (必要に応じて 6 5 3、6 5 4) を拡開するために、例えば、相対的に移動可能なカブラ 6 9 8、6 9 9 を提供することを含めて、利用され得ることが理解されるべきである。リトラクタ要素も代替的に、形状記憶材料などの自己拡開材料から作製されてもよい。

【0109】

図 6 A - 6 D の実施形態におけるリトラクタ要素 6 5 1、6 5 2 の各々は、略対称な円弧形状に拡開するが、代替的に、それらは上述の実施形態と同様に、非対称形状に拡開するように構成されてもよい。リトラクタ要素 6 5 1、6 5 2 が略対称な形状に拡開するこの実施形態では、それらの拡開は、マルチルーメンチューブのアウトチューブ (カテーテル) 6 0 5 の長手軸の片側で生じることに留意されたい。したがって、リトラクタシステムの拡開は非対称である一方、リトラクタ要素の個々の拡開した形状は略対称である。リトラクタ要素 6 5 3、6 5 4 は、必要に応じて曲がった構成でわずかに外向きに拡開し得る。リトラクタ要素 6 5 1 は、その上にカバーリング 6 5 1 a を有し得る。同様に、リトラクタ要素 6 5 2 は、その上にカバーリングを有し得る。カバーリングは要素 6 5 1、6 5 2 の中間部分上で延び、かつ熱収縮チューブの形態であり得る。カバーリングは柔軟性の低い領域を提供することにより、拡開を制御するのに役立つ。このカバーリングは、図 4 D、4 E の実施形態のカバーリング 4 5 1 a 及び 4 5 2 a と類似する。

【0110】

本明細書に記載されるように、リトラクタ 6 5 0 は、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能であるリトラクタであり得、リトラクタ 6 5 0 は拡開時に非対称の処置空間 6 6 0 を形成し得る。そして、リトラクタ 6 5 0 は、対象者の体内でのシステム 6 0 0 の位置決めを容易とするように設計されたリトラクタ 6 5 0 の可撓性構成を可逆的に補強するとともに、リトラクタ 6 5 0 の拡開を可逆的に補強するように構成され得る。幾つかの実施形態では、リトラクタ 6 5 0 の安定化は、本明細書で教示されるようなスタビライザ・サブシステムによってリトラクタ 6 5 0 を安定化させる手段を含み得、スタビライザは、例えば、拡開したリトラクタ 6 5 0 を支持するために、少なくとも略剛性のビーム 6 7 5 を有し得る。

【0111】

剛性ロッドは、剛性材料、例えば、ステンレス鋼または他の金属または合金から成る一直線状の構成要素であり得、それは可撓性チューブの内径 (ルーメン) の内外でスライド可能である。このように、スタビライザ・サブシステムは、ハンドルに作動的に接続された機構を介して剛性ロッドを引き戻すことによって、可撓性チューブの近位に (すなわち、肛門に向かって) 剛性ロッドをスライドさせることで、可撓性ビームまたは剛性ビームを有することが可能である。剛性ロッドは、上述の実施形態と同様に、可撓性チューブを補強かつ一直線状にするために、前方に (すなわち、口腔に向かって) 押されて可撓性チューブに入り得る。可撓性チューブの長さにならって剛性ロッドを押すことにより、可撓性チューブまたは可撓性ビームは剛性かつ一直線状になり、実際には、全リトラクタ構造が少なくとも略剛性かつ一直線状となるため、リトラクタシステムが安定化し得る。当業

10

20

30

40

50

者は、生体内で可逆的に可撓性の構成要素を補強する任意の機構が幾つかの実施形態において使用され得ることを理解する。例えば、可撓性チューブまたは可撓性ビームはまた、チューブのルーメンを通過する可撓性かつ非伸縮性のケーブルを有する一連の剛性チューブを含み得る。ケーブルが弛緩すると、一連の剛性チューブは、例えば、一連の剛性チューブの各々の間にバネなどの圧縮可能な構成要素を用いて離間することで、可撓性かつ非重複の構成が提供され得る。ケーブルが張力を受けると、圧縮可能な構成要素は圧縮されて、剛性チューブは重複し、可撓性ビームは剛性ビームに変換される。このような代替機構は、本明細書に記載の実施形態のいずれかにおいて利用され得る。

【0112】

本明細書に記載されているような可逆的に安定化されるリトラクタは、位置決めのために柔軟性が付与され、かつ、後にリトラクタの拡開のために剛性が付与され得るため、対象組織の処置部位において手術空間を位置決めするのに有用である。本明細書で教示されるシステムを蛇行した体腔内、例えば結腸に導入する際、リトラクタは拡開されず、かつ柔軟であり得る。この柔軟性により、リトラクタは蛇行した体腔内の曲がりには適合するように曲がり得るため、リトラクタは容易に前進し、かつ体腔に外傷を生じさせないことが可能となる。リトラクタ要素を共に保持するリングはまた、内視鏡などのガイドの通過を可能にするルーメンを有し得る。このような実施形態では、リトラクタが導入のための柔軟モードであるとき、例えば、リングはシステムが前進するときにガイド上を自由にスライドし得る。幾つかの実施形態では、リングのルーメンはガイドの直径に対して十分に大きい。ガイドに対するシステムの傾斜及び移動を可能とし、口腔に向かうまたは肛門に向かうシステムの前進中にシステムがガイドの曲がりには適合するのに役立ち得る。リトラクタが体腔内の対象位置まで進むと、リトラクタの可撓性ビームは、本明細書に記載の通りに一直線状かつ補強され得る。システムは柔軟であり、かつねじり剛性があり得るので、近位シャフトまたはハンドルは容易に標的病変の位置に対して所望の通りに回転され得る。

【0113】

リトラクタ要素は、所望の角度で外側を向くピークを有する予備成形された少なくとも1つのペアを有し得る。幾つかの実施形態では、角度は剛性ビームの片側において互いに約45度～約135度、約60度～約120度の範囲であり得、本明細書に提供される図面において見られるように、頂角は剛性ビームの中心軸にあり得る。幾つかの実施形態では、角度はリトラクタ要素間で約90度である。拡開時には、リトラクタ要素は他のリトラクタ要素よりも片側において不均衡に外向きに膨らみ、リトラクタの非対称な拡開をもたらし得る。少なくとも略剛性のビームは拡開においてリトラクタに対して力が形成される時に、リトラクタの変形を防止または抑制し、かつカテーテル先端の屈曲を防止または抑制する。力には、組織を非対称に外向きに拡開することからの力、及び非対称な手術空間を形成するためにリトラクタ要素に加えられる初期力がある。

【0114】

幾つかの実施形態では、標的病変部は最も拡開したリトラクタ要素の側面に位置するため、処置すべき病変部と内視鏡及び術具が手術空間内に導入されるポータルとの間の距離の最大化または増大を容易にし得る。内視鏡及び術具は独立して操作されるので、例えば、最先端のシステムを用いて現在臨床的に得ることができる角度よりも大きな角度の範囲で病変部に接近することが可能である。この操縦性の増大により、病変部の観察、かつ病変部を操作及び切開する能力が向上し得る。例えば、本明細書で教示されるマルチチャンネルシステムを介して、把持具は器具チャンネルから出て手術空間に進み、ポリープに向かって屈曲し、ポリープを把持し、かつ組織を後退させることで、ポリープの基部は露出して切開器具によって切開され得る。時に、処置すべき病変部と内視鏡及び術具が手術空間内に導入されるポータルとの間の距離を短くすることも所望され得る。例えば、病変部を最小に拡開したリトラクタ要素の側面に位置させて、病変部と内視鏡チャンネルとを体腔壁に略平行により良く並べることが所望され得る。ポリープが最も拡開した側に向かって把持具によって後退されるとき、このような構成は臨床的に最適である。このような実施形態で

は、切開器具はチャンネルを貫通してポリープの基部に進み、体腔壁に付着したポリープの基部を切開可能であり、一方で、内視鏡の位置はポリープの基部の接近した観察をもたらすため、切開のための所望の辺縁を特定するのに役立ち得る。

【0115】

本明細書で教示されるシステムのいずれかはブリッジ部材を備えることができ、それはリトラクタに安定性を追加するために構造的サポートを提供する。ブリッジ部材は、拡張されたコントラクタの安定性及び剛性を高めまたは強化するための足場手段などの追加の支持体を提供するための、当業者によって考えられる任意の構成を含み得る。例えば、ブリッジ部材644は、拡張時にリトラクタ要素651、652、653、654の所望の向きを維持するように構成され、ブリッジ部材644は、4つのリトラクタ要素651、652、653、654のうちの少なくとも2つ651、652を作用的に安定化させ得る。示されるように、リトラクタ650の閉縮状態でのブリッジ部材の外側部分は半径方向外向きに延び、かつ拡張状態では、より遠位に延びる(図6Dを参照のこと)。1つのブリッジ部材644のみが示されているが、2つ以上のブリッジ部材がリトラクタ要素651、652を接続するために提供され得ることも想到される。加えて、1つ以上のブリッジ部材がリトラクタ要素653、654を接続するために設けられることで、これらの要素の横方向の移動もまた安定化かつ制限され得る。さらに、幾つかの実施形態では、本明細書で教示されるシステムの各々は、メッシュ、編組等のワイヤ補強された、例えばアウトチューブ605などのアウトチューブを有することで、システムに耐キンク性及びトルク伝達性が提供され、並びに対象者の体内でのシステムの位置決めがさらに容易となり得る。幾つかの実施形態では、ブリッジ部材644は、使用中に周囲の組織からの抗力を低減するように構成され得る。例えば、図6A及び6Bに示されるように、口腔に向かう前方移動を容易にするように傾斜される前方構成要素644a、及び肛門に向かう後方移動を容易にするように傾斜される後方構成要素644bを備えるようにブリッジ部材644を設計することで、ブリッジ部材644は胃腸管内でのシステムの移動を容易にするように構成され得る。

【0116】

ブリッジ部材はリトラクタ要素に接続されることで、例えば、リトラクタ要素が胃腸組織に対して拡張するとき、例えば、リトラクタ要素の所望の向きを維持することができる。リトラクタが拡張されると、ブリッジ部材もまた外向きに拡張される。幾つかの実施形態では、ブリッジ部材は、例えば図6のリトラクタ要素651、652などの最も拡張するリトラクタ要素のみに作動的に接続され、そのブリッジ部材は、拡張において非対称な手術空間を形成するために加えられる不均衡な圧力に起因したリトラクタへの大部分の誘起力を受ける部材であり得る。幾つかの実施形態では、ブリッジはリトラクタ要素が互いに向かって閉縮するか、または互いから離れて曲がることを防ぐために曲がるように設計され得、一方でまた、システムにいくらかのばねまたは弾力性を提供することで、組織と徐々に適合し得る。当業者は、ブリッジは所望の材料特性を提供する任意の適した材料から成り得ることを理解する。例えば、幾つかの実施形態では、ブリッジは湾曲したニチノールワイヤから形成され得る。ニチノールワイヤの端部は、本明細書で教示される生体内での使用のために当業者によって適切であると考えられる任意の製造プロセスを用いてリトラクタ要素に接続され得、このようなプロセスには、例えばチューブコネクタ、接着剤、またはハンダがある。

【0117】

図7は、幾つかの実施形態による、本明細書で教示されるシステム700のアウトチューブの遠位端における断面図を示して、リトラクタの拡張及び閉縮における構成要素を示している。図面はアウトチューブ705の遠位端708を示している。遠位端708は、拡張するリトラクタ要素751の向きを制御するためのスロットガイド755、及び下部リトラクタ要素754を作動的に受容/支持するためのポート754aを備えている。別のスロットガイド(図示せず)は、別のリトラクタ要素の向きを制御するために提供され得る。ルーメン706cは、手術器具を挿入するための上述の術具チャンネルの挿入の

ために、あるいは術具チャンネルなしで手術器具を直接挿入するために、ワーキングチャンネル 710c を備えるように設けられ得る。アウトチューブ 705 のルーメン 706 はまた、遠位端 708 において出口ポートを介して内視鏡（図示せず）を誘導するために使用され得る。リトラクタ構成要素 751、754、770 の一部のみが、幾つかの実施形態におけるアウトチューブ 705 とリトラクタとの間の関係を部分的に説明するために示されている。リトラクタは、例えば、アウトチューブ 705 の遠位端 708 よりも遠位側で拡開を発生させるように構成され得る。例えば、リトラクタは、上述の実施形態と同様に 4 つのリトラクタ要素を備えることができ、ここでは、リトラクタ要素 751 及び 754 が示されていて、他の 2 つのリトラクタ要素は断面図のために示されていない。近位カブラ 798 は、リトラクタ要素に少なくとも略取り付けられるか、及び / または少なくともスライド可能に係合されるかどうかに関わらず、作動的に 4 つのリトラクタ要素に接続される。リトラクタは、対象者の体内でのシステム 700 の位置決めを容易とするように設計されたリトラクタの可撓性構成を可逆的に補強するとともに、対象者の体内でのリトラクタの拡開を可逆的に補強するように構成され得る。幾つかの実施形態では、リトラクタの安定化は、本明細書で教示されるようなスタビライザ・サブシステムによってリトラクタを安定化させる手段を含み得、スタビライザは、例えば、少なくとも略剛性のビーム 775 に変換され得る可撓性ビーム 770 を有し、それには可撓性ビーム 770 と作動的に接続しながら本明細書で教示されるような剛性または略剛性の構成要素 772 をスライド可能に係合する手段が用いられることで、拡開されたリトラクタが支持され得る。可撓性ビーム 770 は、他の実施形態の可撓性ビームと関連して本明細書に記載された方法によって補強され得る。

10

20

【0118】

図 8 は、本実施形態において浮動チャンネルシステムが提供されていることを除いて、図 7 と類似した断面図を示している。すなわち、図 8 は、本明細書で教示されるようなシステムのアウトチューブの遠位端を示していて、幾つかの実施形態によれば、システムの構成要素はアウトチューブ内で浮動することにより、対象者の体内でのシステムの位置決めのための柔軟性が向上し得る。図面はアウトチューブ 805 の遠位端 808 を示している。遠位端 808 は、拡開するリトラクタ要素 851 の向きを制御するためのスロットガイド 855、及び下部リトラクタ要素 854 のための開口部 811 を備えている。第 2 のスロットガイド及び第 2 の開口部（図示せず）は、それぞれ別の上部及び下部のリトラクタ要素を受容するために設けられる。ルーメン 806c は、手術器具を誘導するための術具チャンネルを受容するか、あるいは、直接手術器具を受容するワーキングチャンネル 810c を備えるように設けられ得る。アウトチューブ 805 のルーメン 806 は、内視鏡 815 を誘導するために使用される。リトラクタ構成要素 851、854 の一部のみが、アウトチューブ 805 とリトラクタとの間の関係の一例を部分的に説明するために示されている。リトラクタは、例えば、アウトチューブ 805 の遠位端 808 よりも遠位側で拡開を発生させるように構成され得る。例えば、リトラクタは、上述のように同様の方法で 4 つのリトラクタ要素を備えることができ、それらの 2 つのみが示されている（要素 851 及び 854）。近位カブラ 898 は、リトラクタ要素に少なくとも略取り付けられるか、及び / または少なくともスライド可能に係合されるかどうかに関わらず、作動的にリトラクタ要素に接続される。リトラクタは、対象者の体内でのシステム 800 の位置決めを容易とするように設計されたリトラクタの可撓性構成を可逆的に補強するとともに、対象者の体内でのリトラクタの拡開を可逆的に補強するように構成され得る。幾つかの実施形態では、リトラクタの安定化は、本明細書で教示されるようなスタビライザ・サブシステムによってリトラクタを安定化させる手段を含み得、スタビライザは、例えば、可撓性ビームの剛性化に関連して本明細書に記載された方法のいずれかにより、少なくとも略剛性のビーム 875 に変換され得る可撓性ビーム 870 を有し、それには、例えば可撓性ビーム 870 と作動的に接続しながら本明細書で教示されるような剛性または略剛性の構成要素 872 をスライド可能に係合する手段が用いられることで、拡開されたリトラクタが支持され得る。本明細書に記載の他の実施形態と同様に、アクチュエータは剛性化構造に作動的に

30

40

50

連結されて、剛性化構造を可撓性ビーム 870 に対して前進かつ後退させるために利用され得る。

【0119】

リトラクタ要素は、上述の実施形態と同様に、非対称の手術チャンバを形成するために、閉縮挿入状態と拡開状態との間で移行可能である。

【0120】

システム 800 の使用中、ワーキングチャンネル 810 c は浮動チャンネルであり得、それは (i) 第 1 の近位位置 (図示せず) 及び第 1 の遠位位置 806 c でアウトチューブのルーメンに少なくとも略取り付けられ、かつ (ii) 第 1 の近位位置 (図示せず) と第 1 の遠位位置 806 c との間でアウトチューブ 805 のルーメン 806 内に少なくとも略浮動する。同様に、システム 800 の使用中、内視鏡 815 は浮動内視鏡 815 であり得、それは (iii) 第 2 の近位位置 (図示せず) 及び第 2 の遠位位置 806 a でアウトチューブ 805 のルーメン 806 に少なくともスライド可能に取り付けられ、かつ (iv) 第 2 の近位位置 (図示せず) と第 2 の遠位位置 806 a との間でアウトチューブ 805 のルーメン 806 内に少なくとも略浮動する。そして、システム 800 の使用中、ワーキングチャンネル 810 c 及び内視鏡 815 はまた、浮動式の構成の別個の浮動構成要素を形成し、それは (v) 術具及び内視鏡のための別個のルーメンを有する第 2 のそのようなシステムにわたってシステム 800 の柔軟性を少なくとも略高めることができ、別個のルーメンは、アウトチューブの近位端と遠位端との間でアウトチューブの全長にわたってルーメンに取り付けられ、柔軟性の増大により、対象組織を処置するための対象者の体内でのシステム 800 の位置決めが容易となり得る。幾つかの実施形態では、内視鏡 815 のための専用ポート (図示せず) を貫通して内視鏡 815 を挿入することによって、内視鏡 815 はアウトチューブ 805 の遠位端 808 に少なくともスライド可能に取り付けられるため、システム 800 はアウトチューブ 805 の遠位端 808 の内外でのスライド移動が略制限されるように構成され得る。そして、幾つかの実施形態では、内視鏡 815 は内視鏡 815 よりも略大きいポート 806 a 中でも浮動し得るため、内視鏡のスライド運動及び横方向の移動のための空間も提供され得る。

【0121】

図 9 A 及び 9 B は、幾つかの実施形態による、本明細書で教示されるような術具を誘導するために使用され得るワーキングチャンネル及び / または浮動チャンネルの側面図を示している。本明細書で説明されるように、ワーキングチャンネルは、対象者の体内でのシステムの位置決め中にアウトチューブの柔軟性をさらに向上させるために、図 8 と同一または類似した方法でアウトチューブのルーメン内に浮動する少なくとも一部分を有し得る。幾つかの実施形態では、用語「チャンネル」、「浮動チャンネル」、及び「術具チャンネル」はほぼ同じ意味で使用され得る。各術具チャンネルは、リトラクタ・アクチュエータ及び / またはスタビライザ・アクチュエータに対して本明細書で教示される作動的な接続と同一または類似の方法で、ハンドル 980 に作動的に接続され得る。図 9 A は、略延びた状態の術具チャンネル 910 の先端部 910 a を示していて、一方で、図 9 B は、略曲がった状態の術具チャンネル 910 の先端部 910 a を示していて、遠位先端部 910 a は術具チャンネル 910 の中心軸に対して略垂直にそれている。本明細書で教示される他のシステムと整合性のあるシステム 900 には、例えば、入口ポート 909、入口ポート 909 から挿入される術具チャンネル 91、ワイヤカプラ 911、ラチェット歯 916、ワーキングチャンネル 910 の先端部 910 a を屈曲または延ばすための引張りワイヤ 917、及びワイヤアクチュエータ 919 が含まれ得る。術具チャンネル 910 の先端部 910 a を屈曲させる能力により、対象者の体内での対象組織の処置において術具 (図示せず) の独立した位置決めが容易となる。幾つかの実施形態では、ワイヤアクチュエータ 919 は、術具チャンネル 910 の先端部 910 a を曲げるための少なくとも 3 つの位置を有する、複数位置にあり得る。幾つかの実施形態では、ワイヤアクチュエータ 919 はハンドルハウジング 915 内に複数のラチェット歯 916 のうちの 1 つと係合可能な歯を有することで、対象者の体内での対象組織の処置において術具 (図示せず) を使用する際に、屈曲先端部 910 a を可逆

10

20

30

40

50

的に適所に固定するための複数の位置を提供し得る。より具体的には、ワイヤアクチュエータ 919 が図 9A のその遠位位置からより近位位置に移動するとき、引張りワイヤ 917 を引っ張り、引張りワイヤ 917 は術具チャンネル 910 の先端部 910a に取り付けられ、先端部 910a に近位に向けて張力をかけることで、先端部 910a が図 9B の構成に曲がり得る。歯 916 とアクチュエータ 919 の歯との係合によりアクチュエータ 919 の位置が維持されるため、先端部 910a の屈曲位置が維持される。先端部は術具チャンネル 910 の長手軸に対して略 90 度曲げられて示されているが、他の角度に曲げられることも想到されることに留意されたい。また、幾つかの実施形態では、アクチュエータ 919 は、引張りワイヤ 917 の近位への後退の程度を制御することにより、先端部 910a の角度を制御するように設けられていて、さらなる後退は先端部 910a をさらに曲げ、より少ない後退はより小さい角度に先端部 910a を曲げ得る。2 つ以上の術具チャンネルが設けられ得、かつ複数の術具チャンネルはアクチュエータ 919 によって制御され得、あるいは別個のアクチュエータ 919 が各術具チャンネルのために設けられてもよい。また、様々な機構がアクチュエータ 919 を適所に固定するために利用されることで、術具チャンネルの先端部の屈曲状態が維持され得る。

【0122】

術具チャンネルを制御するために、他の機構もまた利用可能である。あるいは、1 つ以上の術具チャンネルは予め曲げられた（予め湾曲した）先端部を有し得、それはマルチルーメンチューブ（カテーテル）の範囲内で挿入状態にあるときには略一直線状であり、かつカテーテルの範囲から露出したときには予め曲げられた状態に戻る。

【0123】

本明細書に記載されるように、チャンネルはリトラクタによって形成された手術空間で鉗子などの器具の軌道及び位置を制御するように構成され得る。幾つかの実施形態では、チャンネルは、単独で、またはガイドとして使用され得る追加のチャンネルの内部で、システムのアウタチューブから取り出され、またはアウタチューブを貫通して挿入され得る。チャンネルは、実質的に本明細書に記載のシステムにおいて有用であると当業者によって考えられる任意のサイズであり得る。例えば、チャンネルは、約 1 mm ~ 約 5 mm、約 2 mm ~ 約 4 mm、約 1 mm ~ 約 3 mm の範囲、またはこの中の任意の範囲の内径を有し得る。チャンネルの長さは、当然ながらシステムの長さを補わなければならない。例えば、チャンネルは約 40 インチ ~ 約 72 インチ（約 101.60 cm ~ 約 182.88 cm）、約 48 インチ ~ 約 60 インチ（約 121.92 cm ~ 約 152.40 cm）、約 42 インチ ~ 約 70 インチ（約 106.68 cm ~ 約 177.80 cm）、約 44 インチ ~ 約 68 インチ（約 111.76 cm ~ 約 172.72 cm）の範囲、または 1 インチ（2.54 cm）増分されたこの中の任意の範囲の長さを有し得る。

【0124】

チャンネルはまた、本明細書に記載の用途に適していることが当業者に公知の任意の材料または構成を含み得る。例えば、チャンネルは、単一のポリマー層、複数のポリマー層、ワイヤ補強層、またはこれらの組合せを含み得る。幾つかの実施形態では、チャンネルは、(i) チャンネルの内径の滑りやすい管腔表面のための、例えば、TEFLON またはポリエチレンなどのポリマーの内層、(ii) 内層を覆う編組、メッシュ、または螺旋コイル層の構成でのワイヤ補強としての、例えば、ステンレス鋼、ニチノール、またはコバルトクロムなどの金属、及び (iii) 例えば、PEBA X、ポリウレタン、ポリエチレン、シリコーン、PVC、またはナイロンなどのポリマーの外層を含み得る。

【0125】

幾つかの実施形態では、外層が (iv) 約 60 ショア D ~ 約 80 ショア D の硬度を有して、チャンネルの近位部（すなわち、チャンネルの最初の約 12 インチ ~ 約 24 インチ（約 30.48 cm ~ 約 60.96 cm））において最も剛性であり；(v) 約 50 ショア D ~ 約 72 ショア D の硬度を有して、中央部（すなわち、チャンネルの次の約 12 インチ ~ 約 36 インチ（約 30.48 cm ~ 約 91.44 cm））において中程度の剛性を有し；(vi) 約 20 ショア D ~ 約 50 ショア D の硬度を有して、遠位部（すなわち、チャンネルの次

の約 0.5 インチ～約 2 インチ（約 1.27 cm～約 5.08 cm）において最も柔軟であるように、チャンネルは構成され得る。幾つかの実施形態では、チャンネルの遠位部は屈曲する部分であり得、かつチャンネルの遠位約 1 インチ（2.54 cm）であり得る。幾つかの実施形態では、例えば、チャンネルを貫通して挿入される器具が胃腸処置中に組織を把持するときなど、先端部に曲げモーメントがある場合、チャンネルは遠位部のすぐ近位に剛性部を有するため、この可撓性部を一直線状に保つことができる。チャンネルの剛性部の長さは、例えば、約 1 cm～約 10 cm、約 2 cm～約 8 cm、約 3 cm～約 7 cm、約 4 cm～約 6 cm の範囲、約 6 cm、または 1 cm 増分されたこの中の任意の範囲であり得る。剛性部には、外側ポリマー層と内側ポリマー層との間に埋め込まれる、例えばステンレス鋼若しくは NITINOL、または PEEK 若しくはポリイミドなどのポリマーなどの補強材料を含む剛性チューブが含まれ得る。剛性部は、システムにおいてその機能を実行するのに適切な任意の長さを有し得る。幾つかの実施形態では、剛性部は約 0.001 インチ～約 0.005 インチ（約 0.0025 cm～約 0.012 cm）の範囲の長さを有し得る。

【0126】

チャンネルの内層の厚さは、約 0.0005 インチ～約 0.005 インチ（約 0.0013 cm～約 0.012 cm）、約 0.001 インチ～約 0.004 インチ（約 0.0025 cm～約 0.010 cm）、約 0.002 インチ～約 0.003 インチ（約 0.0051 cm～約 0.0076 cm）の範囲、約 0.001 インチ（約 0.0025 cm）、または 0.0005 インチ（0.0013 cm）増分されたこの中の任意の範囲であり得る。補強層の厚さは、約 0.001 インチ～約 0.006 インチ（約 0.0025 cm～約 0.015 cm）、約 0.002 インチ～約 0.005 インチ（約 0.0051 cm～約 0.012 cm）、約 0.003 インチ～約 0.005 インチ（約 0.0076 cm～約 0.012 cm）、約 0.001 インチ～約 0.003 インチ（0.0025 cm～約 0.0076 cm）の範囲、約 0.002 インチ（約 0.0051 cm）、または 0.0005 インチ（0.0013 cm）増分されたこの中の任意の範囲であり得る。外層の厚さは、約 0.003 インチ～約 0.012 インチ（約 0.0076 cm～約 0.030 cm）、約 0.004 インチ～約 0.010 インチ（約 0.010 cm～約 0.025 cm）、約 0.005 インチ～約 0.009 インチ（約 0.012 cm～約 0.022 cm）、約 0.005 インチ～約 0.008 インチ（約 0.012 cm～約 0.020 cm）の範囲、約 0.10 インチ（約 0.25 cm）、または 0.001 インチ（0.0025 cm）増分されたこの中の任意の範囲であり得る。

【0127】

チャンネルの遠位端を屈曲させるために、内層と外層との間に埋め込まれた引張りワイヤを有する側部ルーメンがあり得る。幾つかの実施形態では、側部ルーメンは内層と補強層との間に位置し得、または側部ルーメンは内層の一部であってもよい。側部ルーメンは、本明細書で教示されるシステムにおいて有用であると当業者によって考えられる任意の材料で構成され得る。例えば、材料としては、例として、TEFLON またはポリエチレンなどのポリマーの可撓性チューブが挙げられる。幾つかの実施形態では、側部ルーメンは、チャンネルの遠位部においてチャンネルの長さに平行に伸び、次いでチャンネルの遠位部の近位側で螺旋状に伸びる。螺旋のピッチは、例えば、約 1.0 インチ～約 6.0 インチ（約 2.54 cm～約 15.24 cm）、約 2.0 インチ～約 5.0 インチ（約 5.08～約 12.7 cm）、約 1.0 インチ～約 4.0 インチ（約 2.54 cm～約 10.16 cm）、約 3.0 インチ～約 5.0 インチ（約 7.62 cm～約 12.7 cm）、約 4.0 インチ（約 10.16 cm）、または 0.1 インチ（0.25 cm）増分されたこの中の任意の範囲で変化し得る。側部ルーメンが螺旋状に伸びることにより、ワイヤ張力はシャフトの周り全体に分散されるため、シャフトは滑らかに任意の方向に回転し、かつ少なくとも略安定した状態にとどまり得る。幾つかの実施形態では、引張りワイヤはハンドル内でワイヤアクチュエータから側部ルーメンに伸び、側部ルーメンの遠位端から出て、剛性リング周りに環状になり得る。遠位端で剛性リング（ステンレス鋼、0.002 インチ - 0

10

20

30

40

50

． 0 0 5 インチ (0 . 0 0 5 1 c m - 0 . 0 1 2 c m) 厚、 0 . 0 4 0 インチ - 0 . 2 5 インチ (0 . 1 0 c m - 0 . 6 3 c m) 長)、側部ルーメンに戻り、ハンドル内に入り、かつワイヤアクチュエータに取り付けられる。ハンドルはチャンネルと作動的に接続し得、ハンドルはハウジング及びチャンネルと連通するルーメンを有し得る。ワイヤアクチュエータはハンドルの外側のボタンと共にハウジング内部の引張りワイヤに作動的に取り付けられ、ボタンはワイヤアクチュエータがハンドルにおいて後方 (近位) 及び前方 (遠位) にスライドすることを可能とするため、引張りワイヤを引っ張りかつ押すことが可能となる。ワイヤを引っ張ると先端部が屈曲して剛性となる一方で、ワイヤを押すと先端部が緩んで一直線状になり得る。スライドは、例えば、ハウジングの相補的なラチェット歯及びワイヤアクチュエータ機構を用いて、ワイヤアクチュエータを適所にロックするための手段を有する。ワイヤアクチュエータボタンが押されると、ラチェット歯ははずれて、引張りワイヤのロックが解除され得る。幾つかの実施形態では、先端部は約 0 度 ~ 約 1 5 0 度屈曲し得る。別の実施形態では、先端部は約 4 5 度 ~ 約 1 0 0 度屈曲し得る。先端部は、曲げにおいて柔軟であるが、ねじれにおいて剛性となるように設計されることで、チャンネルが解剖学的構造の湾曲に従うことを可能とし、かつ使用時に身体の外側からのハンドルの回転を可能とするように設計されることで、トルクが伝達されて所望の方向に先端部が回転し得る。

10

【 0 1 2 8 】

アウトチューブの内側に配置された術具 (ワーキング) チャンネルは、リトラクタの拡開により形成された手術空間内部で体外から独立して術具を操作するための操作可能な通路を有するマルチルーメンカテーテルを提供する。幾つかの実施形態では、本明細書に記載のように、1 ~ 3 つの可撓性チューブがアウトチューブの内側で伸び、かつアウトチューブから取り外し可能であり、それによりシステムの柔軟性が促進される。幾つかの実施形態では、これらの可撓性チューブは、2 つの位置 : (i) アウトチューブの遠位端にポートを有する環式構造であり得る、リトラクタの近位カブラ、及び (i i) ハンドルなどのシャフトの近位端、で取り付けられ得る。これにより、アウトチューブ内での浮動式の構成が提供され得、それは独特で、可撓性チューブの端部を拘束する一方で、アウトチューブ内での可撓性チューブの略自由な浮動移動を可能とするため、システムの柔軟性が向上し得る。

20

【 0 1 2 9 】

幾つかの実施形態では、2 つのインナチューブがアウトチューブの内面に隣接して配置されることで、効果的に 3 つの別個のチャンネルが提供され得る。2 つのインナチューブは 2 つの独立した術具チャンネルとして機能し得る一方、これらの最初の 2 つのチャンネルとアウトチューブとの間の空間は第 3 のチャンネルとして機能する。第 3 のチャンネルは、他の 2 つのチャンネルよりも略大きくてもよい。最初の 2 つの術具チャンネルの各々は、例えば、約 2 m m ~ 約 6 m m、約 3 m m ~ 約 5 m m の範囲、またはこの中の任意の範囲の内径を有し得る。幾つかの実施形態では、最初の 2 つの術具チャンネルの直径は約 4 m m であり得る。チャンネルの各々は、結腸鏡などの内視鏡、並びに、例えば、鉗子、把持具、クリップアプライヤ、切開器具、スネア、電気外科的プローブ、またはループを含む内視鏡器具を収容するように設計され得る。幾つかの実施形態では、最大直径のチャンネルは内視鏡のためのチャンネルであり得る。

30

40

【 0 1 3 0 】

内視鏡を収容するためのチャンネルは、例えば、約 5 m m ~ 約 1 5 m m、約 6 m m ~ 約 1 2 m m、約 1 1 m m ~ 約 1 4 m m、約 5 m m ~ 約 1 0 m m、約 8 m m ~ 約 1 3 m m の範囲、または 1 m m 増分されたこの中の任意の範囲の内径を有するように設計され得る。インナチューブは、本明細書に記載の目的のために有用であることが当業者に公知である任意の適した材料、並びにそれらの複合材料を含み得る。例えば、インナチューブは術具または内視鏡の通過及び移動を容易にするための潤滑性のために、T E F L O N などのフルオロポリマーを含み得る。使用され得る他の材料には、例えば、ポリエチレン、ポリプロピレン、P E B A X、ナイロン、ポリウレタン、シリコン、及びこれらの複合材料があり

50

、それらの各々はまた、潤滑コーティングと共に使用されてもよい。チューブはまた、編組、メッシュまたは螺旋コイルなどの金属ワイヤ補強を含んでもよく、それらの各々はチューブに埋め込まれ得る。

【0131】

当業者は、本明細書で教示されるシステムは、対象者の最小侵襲処置のための、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡張可能であるリトラクタを有する浮動式マルチルーメンカテーテル・リトラクタシステムを備えた手術室として使用され得ることを理解すべきである。これらの実施形態では、システムは、システム内の略浮動式の構成において浮動チャンネル及び浮動内視鏡を誘導するための可撓性アウトチューブを含み得る。浮動システムの構造に起因して、システムは非常に柔軟であるため、可撓性アウトチューブは非常に柔軟であり、かつルーメン、近位端及び遠位端を有し得る。そして、浮動チャンネルは、対象者の体内での対象組織の処置において操作される術具のガイドとして機能し得る。リトラクタは、拡張時に処置空間を形成する可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡張可能であるリトラクタであり得る。リトラクタは、例えば、アウトチューブの遠位端よりも遠位側で拡張を発生させるように構成され得、かつ対象者の体内でのシステムの位置決めを容易とするように設計されたリトラクタの可撓性構成を可逆的に補強するとともに、リトラクタの拡張を可逆的に補強するように構成され得る。つまり、システムは、上述の実施形態と同様に、安定化／剛性化構成を含み得、それは要素及びリトラクタシステムを剛性化するためにスライド可能であり得る。

10

20

【0132】

システムの使用中、浮動チャンネルは、(i)第1の近位位置及び第1の遠位位置でアウトチューブのルーメンに少なくともスライド可能に取り付けられ、かつ(ii)第1の近位位置と第1の遠位位置との間でアウトチューブのルーメン内に少なくとも略浮動し得る。同様に、システムの使用中、浮動内視鏡は、(iii)第2の近位位置及び第2の遠位位置でアウトチューブのルーメンに少なくともスライド可能に取り付けられ、かつ(iv)第2の近位位置と第2の遠位位置との間でアウトチューブのルーメン内に少なくとも略浮動し得る。そして、システムの使用中、浮動式の構成は、(v)術具及び内視鏡のためのルーメンを有する第2のそのようなシステムにわたってシステムの柔軟性を少なくとも略高めることができ、ルーメンはアウトチューブの近位端と遠位端との間の全長にわたってアウトチューブのルーメンに取り付けられる。柔軟性の増加は、対象者の体内でのシステムの位置決めを容易とし得、そして、リトラクタの可逆的に補強された構成は、対象組織を処置するための対象者の体内での拡張のための構造的支持体として少なくとも略剛性のビームを形成し得る。

30

40

【0133】

幾つかの実施形態では、リトラクタは少なくとも2つの拡張可能なリトラクタ要素を備え、部材の各々は近位端及び遠位端を有し、近位端はスライド可能にアウトチューブと係合し、かつ部材の各々は、近位端から遠位端に向かうスライド量の増加が、部材を圧縮してリトラクタを拡張するように構成され得る。これらの実施形態はまた、少なくとも2つのリトラクタ要素の各々の遠位端が取り付けられる、アウトチューブの遠位端よりも遠位側に位置する遠位ネクサスまたはカブラ、及びアウトチューブの遠位端に遠位ネクサスを接続し、かつリトラクタの非対称拡張のためにリトラクタの可撓性部分を可逆的に補強するように構成された少なくとも略剛性の構成要素を有するスタビライザ・サブシステム、を含み得る。

【0134】

幾つかの実施形態では、リトラクタは4つの拡張可能なリトラクタ要素を備え、部材の各々は近位端及び遠位端を有し、近位端はスライド可能にアウトチューブと係合し、かつ部材の各々は、近位端から遠位端に向かうスライド量の増加が、部材を圧縮してリトラクタを拡張するように構成され得る。これらの実施形態はまた、アウトチューブの遠位端に取り付けられた近位カブラを含み得、近位カブラは4つのリトラクタ要素とスライド可能に係合するための4つのリトラクタポートを有する。4つのリトラクタポートは、近位力

50

ブラの周りに円周方向に配置され、かつリトラクタの非対称拡開のためのリトラクタ要素の可逆的な軸スライドを容易にするように構成され得る。これらの実施形態はまた、4つのリトラクタ要素の各々の遠位端が取り付けられる、アウトチューブの遠位端よりも遠位側に位置する遠位ネクサスまたはカブラ、及びスタビライザ・サブシステムを含み得る。スタビライザ・サブシステムは、アウトチューブの遠位端に遠位ネクサスを接続し、かつ(i)近位カブラから遠位ネクサスに延びる可撓性構成要素、及び(ii)近位カブラとスライド可能に係合し、かつ近位カブラから遠位ネクサスに可逆的に延びる少なくとも略剛性の構成要素を有するため、リトラクタの非対称拡開においてリトラクタが可逆的に補強され得る。リトラクタ要素は、上述の方法のいずれかで拡開状態に移行され得る。また、必要に応じて、リトラクタ要素の2つのみが上述の実施形態と同様に拡開する。

10

【0135】

可撓性構成要素及び剛性構成要素はそれぞれ、シャフトの遠位端の中心軸に少なくとも略平行な中心軸を有し、剛性構成要素は非対称な拡開のための構造的支持体として少なくとも略剛性のビームを形成し、剛性ビームは管腔側及び反管腔側を有し得る。

【0136】

本明細書で提供されるシステムは、幾つかの異なる方法の処置において使用され得る。例えば、システムは、病変への多方向かつ多角的なアプローチによって胃腸病変を処置する方法において使用され得る。この方法は、対象者の胃腸管内でのシステムの位置決めを含み得、位置決めは、処置のために標的病変部の近傍にリトラクタを配置する工程、リトラクタを拡開して術具を使用するための処置空間を形成する工程；術具で病変部を処置する工程；リトラクタを閉縮する工程；及び対象者からシステムを引き出す工程、を含み得る。病変としては、例えば、穿孔、組織病変、ポリープ、腫瘍、癌組織、出血、憩室炎、潰瘍、血管異常、または盲腸が挙げられる。

20

【0137】

上記に教示したものに加えて、多数の手順及び変形が存在し、それらは本明細書で教示されるシステムの実施において当業者によって容易に使用され得ることが理解されるべきである。幾つかの実施形態では、当業者は、システムの内視鏡チャンネルを貫通して内視鏡を挿入し、かつリトラクタの遠位端よりも遠位側に内視鏡の遠位端を延ばすことで、組立体を形成可能である。その後、組立体は、体腔内または開口部、例えば結腸に挿入され、そしてスコープまたはレンズの遠位端が処置すべき対象組織（病変または欠損）に接近するまで、口腔側に前み得る。内視鏡からの画像を観察しながら、リトラクタが内視鏡の遠位端上に配置されるまで、システムはスコープ上を前方に進む。内視鏡からの画像を観察しながら、対象組織がリトラクタの近位カブラと遠位ネクサスとの間に位置するまで、システムは前進する。内視鏡からの画像を観察しながら、リトラクタを回転させるためにハンドルまたはアウトチューブが回転されることによって、対象組織がリトラクタ部材に対して所望の位置にくる。その後、リトラクタは、可撓性ビームを剛性ビームに変換することによって一直線状かつ安定化し得る。その後、内視鏡からの画像を観察しながら、ハンドルにおいてリトラクタ・アクチュエータを前方に移動させることによってリトラクタが拡開され得る。この動作により、組織は外向きに押され、対象組織周りに手術空間が形成され、かつ対象組織が固定かつ安定化し得る。必要に応じて、リトラクタが拡開されている間、システムを引き戻して最も拡開した部材のピークを遠位に移動させることによって、内視鏡と非対称な手術空間のピークとの間の作業距離が改善され得、ピークは一般的に、対象組織周りに位置することが推奨される。内視鏡からの画像を観察しながら、ワーキング（術具）チャンネルに挿入される器具と共に、ワーキングチャンネルをシステムの近位ポートに挿入し、ワーキングチャンネルの先端部がリトラクタの近位カブラより遠位側にくるまで、器具及びチャンネルを遠位に進める。この時点で、ワーキングチャンネルの先端部が術具のために適切な角度に曲げられることで、処置すべき病変部に接近可能である。ワーキングチャンネルは、必要に応じて術具のために所望の位置に、軸方向に回転かつ移動され得る。同様に、器具／術具は、必要に応じてワーキングチャンネルの遠位端に対して進み、必要に応じて器具を延ばすことで、対象組織に到達し得る。様々な器具は、所望の通りにワ

30

40

50

ーキングチャネルを貫通して挿入され得、内視鏡及び器具の両方は手術領域内で独立して前進かつ配置されることで、より近くに近接してまたは角形成して対象組織をさらに操作かつ可視化することが可能である。これは、幾つかの実施形態では、内視鏡もまた手術空間内で曲がり得るからである。

【0138】

幾つかの実施形態では、リトラクタの対象部位への送達中、対象部位での対象組織の処置中、対象組織の除去中、及び/または対象者からのシステムの除去中、またはこれらの組み合わせの間、リトラクタを含めたシステムの一部を被覆する任意のカバーまたはシースを用いて、本明細書で教示されるシステムを送達する工程を提供することが望ましい。このような任意のカバー355の幾つかの実施形態は、例えば図3A及び3Kにおいて本明細書に例示されていることを思い出されたい。当業者は、リトラクタの対象部位への送達または対象部位からの除去の間に、リトラクタは、組織を獲得、捕捉、またはそうでなければ乱す、若しくは組織と接触し得る要素を有することを理解する。また、対象組織の処置は、例えば、対象組織が周囲組織と交じり合うことなく、カバー内で実施され得る組織の切開を含んでもよい。さらに、切開組織はそれをカバー内に封入することによって処置または除去の間に包含されていることが望ましい癌性または他の組織であり得る。用語「カバー」及び「シース」は、多くの実施形態においてほぼ同じ意味で使用され得、このような実施形態は、本明細書で教示されるように、改良の余地があることを当業者は理解し得る。

10

【0139】

図10A-10Eは、幾つかの実施形態による、本明細書で教示されるようなシステムのリトラクタを被覆するリトラクタシースを示している。図10A-10Cは、柔軟かつ透明なシース1000を示す上面図、斜視図、及び側面図を示している。シース1000はリトラクタ1050の閉縮構成を被覆することで、対象組織(図示せず)の処置のためにリトラクタ1050を対象部位(図示せず)に送達するために、少なくとも略滑らか及び/または非外傷性の表面1005を付与し得る。図10A-10Cにおいて、カバーは、処置のためにリトラクタ1050の拡開まで維持され得る、または処置後に可逆的に得られる閉止構成にある。図10D及び10Eは、処置のための開口構成におけるカバーを有するリトラクタの拡開構成の上面図及び側面図を示している。

20

【0140】

シース1000は、リトラクタ1050の対象部位への送達または対象部位からの除去の間に、リトラクタ要素1051、1052、1053、1054及びブリッジ部材1044a、1044bが、組織を獲得、捕捉、またはそうでなければ乱す、若しくは組織と接触することを防止または阻害するように設計され得る。シース1000は、遠位ハブまたはカブラ1099に一端が取り付けられて、かつ近位カブラまたはハブ1098を越えて近位に延び、カテーテル1055の外面上に取り付けられる。あるいは、シース1000は、近位カブラ1098に近位端が取り付けられてもよい。このような保持器は、リトラクタ周りの任意の位置で使用されることで、手術空間1060の構成の保持が容易となり、例えば、リトラクタ1050の拡開力の下で構成を保持することが可能となる。シース1000はまた、処置中に所望されるまで組織がリトラクタ1050に進入することを防止または阻害し得る。シース1000はまた、切除組織を閉じ込め及び/または取り出すための収集手段としての機能を果たし、それは幾つかの実施形態では、癌組織の切除において特に望ましい可能性がある。シース1000は、送達中はリトラクタ1050周りで少なくとも略閉止し得、リトラクタ1050が処置のための手術空間1060を形成するために拡開されるときに開口するように設計され得る。あるいは、リトラクタ要素の拡開及びシースは独立していてもよい。

30

40

【0141】

可撓性ビーム1070は、他の実施形態と関連して上述されたような変換の方法及び構造を用いて、少なくとも略剛性のビーム1075に変換され得る。例えば、アクチュエータがビーム(剛性化構造)1075に作動的に接続されて、それを可撓性ビーム1070

50

のルーメン内で前進させるか、あるいは（図１０Ｄに示されるように）それを可撓性ビーム１０７０上で前進させることで、可撓性ビーム１０７０を補強（より剛性に）することが可能である。ブリッジ部材１０４４ａは拡張可能なリトラクタ要素１０５１、１０５２を接続し得、かつブリッジ部材１０４４ｂは要素１０５３、１０５４を接続し得るため、本明細書に記載の他のブリッジ部材と同様に、側方向の移動を制限し、かつリトラクタを安定化させ得る。代替実施形態では、ブリッジ部材１０４４ｂはブリッジ部材１０４４ａから延び、かつ要素１０５３、１０５４に接続するため、４つの全ての要素１０５１、１０５２、１０５３及び１０５４がブリッジ要素１０４４ａ、１０４４ｂによって接続され得る。ブリッジ部材１０４４ｃは要素１０５３、１０５４を接続し得る。カバーリング１０５１ａ及び１０５２ａは、リトラクタ要素１０５１、１０５２にそれぞれ適用されることで、以下の図１１の実施形態に記載されるように、拡張を制御し得る。

10

【０１４２】

幾つかの実施形態では、シース１０００は長手方向に穿孔され得（図示せず）、リトラクタ１０５０の拡張時にシース１０００が対象部位での穿孔の引裂きによって開口するように設計され得る。幾つかの実施形態では、リトラクタ１０５０の上部でスリット１００７を少なくとも略閉止するために、例えばＺＩＰＬＯＣＫ機構などの溝形機構が使用され得、それはまた対象部位におけるリトラクタ１０５０の拡張時に開口され得る。幾つかの実施形態では、より大きな穿孔、または閉止されていない部分１００１がシース１０００に残ることで、リトラクタ１０５０の拡張時に対象部位におけるシースの引裂きまたは開口が容易となり得る。幾つかの実施形態では、用語「スリット」及び「開口部」はほぼ同じ意味で使用され得る。

20

【０１４３】

幾つかの実施形態では、シースは可逆的に開口し得るため、シースは再び閉止され得る。例えば、引き紐、ケーブル、またはワイヤが開口部と連通して作動的に配置されることで、処置中に患者の外側から引き紐、ケーブル、またはワイヤを引くかまたは押すことにより開口部を再び閉止することが可能である。幾つかの実施形態では、開口部の縁部は長手方向のポケットまたはチャネルを形成するため、例えば、他の作動手段と同様に、システムを貫通して、及び恐らくハンドルを貫通して、引き紐、ケーブル、またはワイヤが伸びることで、処置中に患者の外側から所望の通りに引き紐、ケーブル、またはワイヤを引くかまたは押すことができる。幾つかの実施形態では、引き紐はシースを再び閉止するために使用される。該紐はスリットを閉止するためにハンドルにて張力をかけられ、またはリトラクタが拡張することを可能にするために緩められ得る。幾つかの実施形態では、シースはケージの中央部分周りで横方向に伸びる補強ストリップを有しているため、ケージワイヤが周囲のシースに引っ掛かることなく拡張することを容易とし得る。補強ストリップは、既存のシースに溶接または接着されたシースの別の層であり得る。それはまた、肥厚領域として形成され得る。あるいは、より堅い材料が横方向に伸びるポケットに挿入されてもよい。補強材料はシースの材料と同じであってもよく、またはより堅い材料であってもよい。

30

【０１４４】

当業者は、シースを被覆する周知の材料及び／または方法のいずれかは、本明細書で教示される目的のために有用であり得ることを理解する。例えば、シースは、近位カブラ及び遠位ネクサスに取り付けられた端部で約１０ｍｍ～約３０ｍｍの範囲であり得、近位カブラ及び遠位ネクサスの各々はリトラクタ１０５０の端部を規定するために使用され得る。さらに、シースは、近位カブラ及び／または遠位ネクサス、または恐らくこれらの構成要素よりも略近位側または略遠位側に熱溶接、接着、または熱収縮されることで、リトラクタにシースを留めることが可能である。幾つかの実施形態では、シースは殺菌された、または清潔なカバーとしてシステムを被覆してもよい。シースは、例えば、滅菌プロセスにおいて適用され得る使い捨て及び／または交換可能な構成要素の伸長部であり得る。そして、幾つかの実施形態では、シースは中間部分においてより大きくてもよく、直径は閉縮構成において、例えば約２０ｍｍ～約４０ｍｍの範囲にあり得る。シースは、例え

40

50

ば、不透明、半透明、または透明であり得、及びシースを構成する材料は、例えば、ポリエチレン、ナイロン、フッ素化エチレンプロピレン（FEP）、TEFLON、ポリエチレンテレフタレート（PET）、またはポリカーボネートであり得る。そして、幾つかの実施形態では、シース材料の厚さは、例えば、約0.0010インチ～約0.0060インチ（約0.0025cm～約0.015cm）、約0.0020インチ～約0.0080インチ（約0.0051cm～約0.020cm）、約0.0030インチ～約0.0050インチ（約0.0076cm～約0.012cm）、約0.0010インチ～約0.0030インチ（約0.0025cm～約0.0076cm）、約0.0005インチ～約0.0100インチ（約0.0013cm～約0.025cm）の範囲、約0.0020インチ（約0.0051cm）、または約0.0005インチ（約0.0013cm）増分されたこの中の任意の範囲であり得る。

【0145】

使用中に、リトラクタシステム1050が図10Bの閉縮挿入状態から図10Eの拡開状態まで移行したとき、拡開可能なリトラクタ要素はシース1000から離れて拡開される。シース1000は、例えば患者の身体から除去される、処置すべき対象組織に対向する面において開口したままであり得る。あるいは、シース1000は閉止したままであって、除去された病変部を受容するために内視鏡器具によって開口され得る。図10Eに示されるように、拡開状態において、シース1000はリトラクタ要素1053、1054及び剛性ビーム1075を被覆して、かつ拡開要素1051、1052から離間していることに留意されたい。代替実施形態では、シースはまた、要素1051、1052をそれらの拡開構成において被覆し得る。

【0146】

図11-30は、全体的に参照番号1100で指定されるシステムの代替実施形態を示している。システム1100は、1つ以上の術具チャンネルまたは器具ガイドを受容するように構成されたマルチルーメンカテーテルまたはチューブ部材1110を備えている。図11は、2つの術具チャンネル1122及び1124を示していて、十分な数のルーメンが提供されたカテーテルと共に、幾つかの実施形態では、1つの術具チャンネルのみが利用され得、他の実施形態では、3つ以上の術具チャンネルが利用され得ることが理解される。術具チャンネル1122、1124は、図11に示されるように、カテーテル1110とのキットとしてパッケージ化され得る。あるいは、術具チャンネル1122、1124は別々にパッケージ化されてもよい。他の実施形態では、術具チャンネルはカテーテル1110のルーメン内部に既にパッケージ化されている。各術具チャンネル1122、1124はルーメン（チャンネル）を有していて、それを貫通して内視鏡器具（術具）が受容され得る。

【0147】

術具チャンネル（可撓性チューブまたはガイド）1122及び1124は、カテーテル1110の近位端を貫通して挿入され、カテーテル1110内の各ルーメン1112、1114（図12を参照のこと）を通して進む。カテーテル1110の近位部分1113を示す図16に示されるように、カテーテル1110は、ルーメン1112、1114それぞれと協働するポート1115、1117を備えることができ（例えば、図13を参照のこと）、それらは、術具チャンネル1122、1124がその中に貫通して挿入され、かつその中で軸方向に移動するときに、吹送を維持するための弁を備え得る。術具チャンネル（チューブ）1122は、好ましくは、図11及び18に最もよく示される予め曲げられた先端部1122aを有するため、湾曲した遠位端が提供され得る。術具チャンネル（チューブ）1124もまた、好ましくは、湾曲した遠位端を提供する予め曲げられた先端部1124aを有する。術具チャンネル1122、1124がカテーテル1110のルーメン1112、1114内に挿入されるとき、先端部1122a、1124aは、好ましくは、略一直線状となるため、ルーメンを通る前進が容易となり得る。術具チャンネル1122、1124が十分に遠位に進み、遠位先端部1122a、1124aがカテーテルルーメン1112、1114の壁の範囲から露出すると、先端部1122a、1124aは予め設定された湾曲位置に戻る。これは、カテーテル1110内での移動のための術具チャンネル11

22、1124の一直線状の位置を点線で示す図18を参照することによって理解され得る。本明細書に開示される他の実施形態と同様に、術具チャンネル1122、1124は超弾性材料で構成され得るが、露出されるときに略一直線状の挿入形状から湾曲形状に戻る湾曲先端部を提供するための他の材料、例えばステンレス鋼なども使用可能である。また、本明細書に開示される他の実施形態と同様に、ニチノールなどの材料の形状記憶特性は記憶された湾曲先端形状において使用され得る。代替実施形態では、上述したように、術具チャンネル1122、1124は、その遠位端を曲げるように作動される引張りワイヤなどの機構を有し得る。図11-30の実施形態における術具チャンネル1122、1124は、カテーテル1110に取り付けられていないため、ユーザは使用中に自由に近位端部1122b、1124bからそれらの軸方向の移動を制御できる。しかしながら、代替実施形態では、術具チャンネルがカテーテルに取り付けられ得ることも想到される。

10

【0148】

術具チャンネル1122、1124は、必要に応じて、カテーテル1110の近位領域でマーキング1123、1125をそれぞれ備え得るため、ユーザにカテーテルルーメン1112、1114を通る術具チャンネル1122、1124の挿入の深さの視覚指標を提供し得る。術具チャンネル1122、1124は、最近位端において弁を備えるルアーフィッティング1127、1129それぞれ(図11及び19Aを参照のこと)を有し得、それらは身体からの吹送ガスの逆流を遮断し得る。これは、後述のように、内視鏡器具が術具チャンネル1122、1124を貫通して挿入されるときに、吹送を維持する。図19Bに示される代替実施形態における術具チャンネルは、術具チャンネル1122'、1124'それぞれの近位端に接続される止血弁1121A、1121Bを有するため、術具の挿入時に吹送を維持できる。示されるように、弁1121A、1121Bは、ルアーフィッティング1127'、1129'の近位側にある。術具チャンネル1122'、1124'は、他の全ての点において術具チャンネル1122、1124と同一である。

20

【0149】

一実施形態では、術具チャンネル1122、1124は、Pebaxなどの柔軟な軟質材料で構成され得る。幾つかの実施形態では、超弾性ニチノール骨格が、例えば、湾曲部分内でPebax材料の壁に埋め込まれ得る。他の材料もまた想到される。

【0150】

カテーテル1110はまた、好ましくは、内視鏡1200を受容するように構成及び寸法設定されたルーメン1116(例えば、図16を参照のこと)を有する。幾つかの実施形態では、ルーメン1116は、従来の内視鏡、例えば、従来の結腸内視鏡を受容するように寸法設定され、かつカテーテル1110は内視鏡上にバックロードされる。これは、使用方法と併せて以下により詳細に説明する。代替実施形態では、ルーメン1116は関節内視鏡を受容し得る。また、代替実施形態では、内視鏡はカテーテル内に挿入されて、体腔内に挿入され得る。

30

【0151】

図11及び16を参照すると、カテーテル1110は近位部分1113においてハンドルハウジング1130を備えていて、それはリトラクタシステム1150の移動を制御するためのアクチュエータ1132、及び剛性化(安定化)構造の移動を制御するためのアクチュエータ1134の2つのアクチュエータを備えている。これらは、以下により詳細に議論する。カテーテル1110はまた、ルアーカップリング1137を有するチューブ1139及び内部ガスカート1176を遮断するための制御スイッチ1175(図31A、31Bを参照のこと)を備えている。カバーリング1170を閉止するための縫合系1172は、スイッチ1174が図31Aの位置から図31Bの位置に移動すると、弾性ガスカート1176によって固定される。より具体的には、図31Aの初期位置では、ハウジング1179のスロット内に載せられたボール弁1174は、ガスカート1176に力をかけていない。これは、縫合系1172が自由にカテーテルのルーメン内を移動することを可能とする。縫合系1172を適所にロックすることが所望されるとき、すなわち、縫合系1172がカバーリング1170を閉止するために引っ張られた後、スイッチ11

40

50

75は前方にスライドされ、それによりボール1174はカムによって下方(図31Bの向きで見て)にいき、縫合系1172に対してガスケット1176内でルーメンを閉縮することで、縫合系1172が固定され得る。これにより、縫合系1172は移動に対してロックされ、そのため本明細書に記載されるように、カバーリング(袋)は対象組織を封入した閉鎖状態に維持される。スイッチ1175の逆移動は縫合系1172のロックを解除するため、縫合系1172の自由な移動を可能とすることに留意されたい。カテーテル1110はまた、一方向ストップコック1138を有するチューブ1136を有するため、吹送ポートを提供し得る。このポートは、内視鏡1200によって提供される吹送ガスを補充するために使用され得る。ルーメン1116の断面寸法は内視鏡1200の断面寸法を超えていて、十分な隙間が残るため、吹送ガスは内視鏡1200周りの領域においてルーメン1116を通して流れる。示されるように、チューブ1139、1136は、アクチュエータ1132、1134の遠位側に配置される。

10

【0152】

次に、体腔の再成形または再構成システムを形成するリトラクタシステム1150に移り、図13を最初に参照すると、リトラクタシステム1150はカテーテル1110の遠位部分1111(近位ハブ1140の遠位)に配置され、かつ可撓性リトラクタ要素1152及び1154を備える。リトラクタシステムはまた、リトラクタ要素1156及び1158を備える。リトラクタ要素1152、1154は、体腔内部で手術チャンバ(空間)を形成し、かつ非対称なケージを形成する拡開可能な要素を形成する。リトラクタ要素1156、1158はリトラクタシステムの基部を形成するため、要素1152、1154と共にリトラクタケージを規定するのに役立ち得る。幾つかの実施形態では、リトラクタ要素1156、1158は、リトラクタシステム1150が閉縮挿入状態から拡開状態に移行するとき、如何なる変化も受けない。他の実施形態では、リトラクタ要素1156、1158は、リトラクタシステム1150が拡開するとき、適所でわずかな変化、すなわちわずかな拡開または湾曲を受ける。リトラクタ要素1152、1154は、非対称な手術空間を形成する他のシステムに関連して上記で詳細に説明されるように、非対称な手術チャンバを形成するように拡開可能であるため、可視性及び手術空間が改善され得る。

20

【0153】

図15及び図21Aの比較から示されるように、リトラクタ要素1152及び1154は、好ましくはそれらがカテーテル1110の横寸法を超えない閉縮挿入状態から、それらが外に向かって横に曲がり、かつカテーテル1110の横寸法を超えて延びる横寸法を有する拡開状態まで移行する。また図15及び図21Aの比較から見る事が可能であるが、閉縮状態における下部(これらの図の向きで見た場合)要素1156、1158は、カテーテル1110の横寸法を超えてまたは著しく超えて延びず、かつ、リトラクタが拡開されるとき、略同じ状態に留まり、そのため、下部要素1156、1158は、カテーテル1110の横寸法を超えてまたは著しく超えて延びない。幾つかの実施形態において、要素1156、1158は、カテーテル1110の横寸法を超えて延びることは全くない。上で説明された実施形態におけるように、リトラクタシステム1150、即ちリトラクタ要素1152、1154は、カテーテル1110の長手軸を通過する面の片側だけに拡開し、これにより、本明細書で述べられるその付随する利点を備えた非対称な手術空間1151(及び非対称なケージ)を形成する。

30

40

【0154】

リトラクタ要素1152、1154は、リトラクタに安定性を付加するためのブリッジ部材1155を有し、かつ拡開中にリトラクタ要素の望ましい向きを維持する。ブリッジ部材1155は、2つのリトラクタ要素1152、1154に、好ましくは中間部分に取り付けられ、要素1152、1154に対する横構造を形成し、左右の移動を制限する。図示されるように、ブリッジ部材1155は、リトラクタ要素1152に接続された第1の腕部1155aと、リトラクタ要素1154に取り付けられた第2の腕部1155bとを有する。上部表面(図15の向きで見た場合)は、図示されるように、アーチ形であり得る。ブリッジ部材1155は、管状要素1159a、1159bによってリトラクタ要

50

素に取り付けられた個別構成要素であり得、管状要素 1159a、1159b は、リトラクタ要素 1152、1154 にそれぞれ取り付けられる。このバージョンでは、管状要素 1159a、1159b は、リトラクタ要素を受容するための第 1 開口部と、ブリッジ部材の腕部を受容するための第 2 開口部とを有する。注意されたいのは、管状要素 1159a、1159b はまた、リトラクタ要素 1152、1154 の直径までかさ張ることであるが、その理由は、いくつかの実施形態において、リトラクタ要素 1152、1154 の直径は、約 0.035 インチであることによる（他の寸法も想到されることではあるが）。ブリッジ部材の他の取り付け方法もまた、想到される。代わりに、ブリッジ部材 1155 は、リトラクタ要素 1152、1154 の 1 つまたは両方と一体化して形成され得る。ブリッジ部材 1155 は、要素 1152、1154 と同様の材料で構成され得るか、または異なる材料で構成され得る。ブリッジ部材 1155 はまた、ブリッジ部材を下部要素 1158、1156 にそれぞれ取り付けのために、下部要素 1158、1156 にそれぞれ接続された脚部 1155d 及び 1155e を含み、これにより、リトラクタシステムの安定性を付加することが可能である。脚部部材は、ポリウレタンチュービングのような柔軟なエラストマー材料で構成されるのが好ましく、これによって、ケージにより多くの構造が付加され、かつケージの拡開がより予測可能な方法で容易になる。

10

20

30

40

50

【0155】

付加的なブリッジ部材（図示せず）は、リトラクタ要素 1052、1054 上に設けることが可能であり、これによって、安定性が増加する。幾つかの実施形態において、閉縮状態にあるブリッジ部材 1055 は、図 15 及び 17A におけるように実質的に軸方向に拡開し得るが、しかしながら、図 21A におけるようなリトラクタ要素 1052、1054 の拡開状態において、カテーテル 1010 の長手軸に向けて角度を内側に（下方に）変化させる。

【0156】

付加的なブリッジ部材 1157（または代わりに、複数のブリッジ部材）は、2 つの下部（図 15 の向きで見ると）リトラクタ要素 1156、1158 の間に延びる。これらの要素 1156、1158 は、リトラクタシステム 1150 の下部部分を広げることに関与すると共に、手術空間のためのケージを形成することに役立ち、かつブリッジ部材 1157 は、これらの要素 1156、1158 を安定化させること、即ち、左右移動を制限することに役立つ。ブリッジ部材 1157 は、図示されるように、要素 1156、1158 にそれぞれつながる腕部 1157a、1157b を有する。ブリッジ部材 1057 は、管状要素 1161a、1161b によってリトラクタ要素に取り付けられた個別構成要素であり得、管状要素 1161a、1161b は、リトラクタ要素 1156、1158 にそれぞれ取り付けられる。管状要素 1161a、1161b は、要素 1156 または 1158 を受容するための第 1 開口部と、ブリッジ部材 1157 の腕部を受容するための第 2 開口部とを有することが可能である。ブリッジ部材を取り付ける他の方法もまた、想到される。代わりに、ブリッジ部材 1157 は、リトラクタ要素 1156、1158 の 1 つまたは両方と一体で形成されることが可能である。ブリッジ部材 1157 は、要素 1156、1158 と同様な材料で構成されるか、または異なる材料で構成されることが可能である。

【0157】

付加的なブリッジ部材（図示せず）は、リトラクタ要素 1156、1158 上に設けることが可能であり、これによって、安定性が増加する。幾つかの実施形態において、閉縮状態にあるブリッジ部材 1157 は、カテーテル 1110 の長手軸と略平行であるか、または図 15 におけるように略軸方向に延び、かつ図 21A におけるようにリトラクタ要素 1152、1154 の拡開状態において、この状態に略留まるが、その理由は、この実施形態においては、リトラクタ要素 1156、1158 は、リトラクタシステム 1150 が拡開されるとき、略同じ状態に留まるからである。

【0158】

カテーテル 1110 は近位カブラ（キャップ）1140 を含み、これを貫通して、リトラクタ要素が延びる。ハンドルハウジング 1130 は、長手方向に延びるスロット 113

1 (図 16) を含み、これに沿って、リトラクタアクチュエータ 1132 が軸方向にスライドする。リトラクタ要素 1152、1154 は、図 20A 及び図 20B に示されるブロック 1146 を介して、アクチュエータ 1132 に結合される。即ち、各リトラクタ要素 1152、1154 は、カテーテル 1150 内でそれぞれのルーメン 1112、1114 を貫通して延びる近位延長部を有し、かつその近位端でブロック 1146 に接続される。このように、アクチュエータ 1132 が、図 20A のその近位位置から、図 20B のその遠位位置まで軸性スロット 1131 に沿って移動する場合、ブロック 1146 は遠位に移動し、これにより、リトラクタ要素 1152、1154 を横方向に外側に強引に追いやるが、その理由は、要素 1152、1154 が、それらの遠位端で遠位カブラ 1148 にしっかりと取り付けられているからである。この実施形態における要素 1156、1158 は、それらの遠位端で遠位カブラ 1148 にしっかりと取り付けられていて、かつそれらの近位端で近位カブラ 1140 (またはカテーテル 1110 の他の部分) にしっかりと取り付けられていて、それによって、アクチュエータ 1132 の移動は、これらの要素 1156、1158 の移動に変化をもたらさない。しかしながら、正しく認識されるべきことであるが、リトラクタ 1150 が拡張される場合、仮に要素 1156、1158 を移動させる、即ち、外側にわずかに曲げることが望ましいならば、これらの要素 1156、1158 は、ブロック 1146 に取り付けられることが可能であり、そのため、アクチュエータ 1132 が進められるか、または代わりに別個のアクチュエータに取り付けられる場合、要素 1156、1158 が移動される。一実施形態において、要素 1152、1154、1156 及び 1158 は、遠位カブラ 1148 に形成されたスロット内で固定することが可能である。注意されたいことであるが、以下で述べるように、カテーテル 1110 が内視鏡上にバックロードされる場合、近位カブラ 1140 及び遠位カブラ 1148 は、内視鏡を受容するように寸法設定された開口部を有することが可能である。ハウジング 1130 は、アクチュエータ 1132 に結合される歯による係合のために、図 6A から図 6D までの歯と同様な複数の歯 (図示せず) を含むことが可能であり、これにより、幾つかの選択状態の 1 つにリトラクタを保持するための、保持機構またはロック機構を形成する。保持機構またはロック機構に対する開放機構が提供され得る。

【0159】

加えて、正しく認識されるべきことであるが、リトラクタ要素を拡張するための代替方法を利用することが可能であるが、それには、上で説明されたカブラ、例えばカブラ 198、199 と同様な方法で、リトラクタ要素 1152、1154 (及び任意選択的に 1156、1158) を拡張するための、例えば比較的に可動的なカブラ 1140、1148 を提供することが含まれる。リトラクタ要素はまた、代わりに、カテーテルまたはシースから露出されたときに拡張する形状記憶材料のような、自己拡張性材料から成ることが可能である。

【0160】

リトラクタ 1152、1154 は、任意選択的に小さなひだを有することが可能であり、該ひだは、リトラクタ 1152、1154 が遠位カブラ 1148 に固着される場所に隣接する遠位端で平らにされた状態を形成する。これによって、そのポイントでの曲げ剛性が減少し、このために、そのポイントはヒンジのように振舞い、より予測可能な拡張方向を作り出す、即ち上方に、かつわずかに外側に偏る。このことはまた、曲げを初期化するのに必要とされる力の度合いを減少させる。そのような平らにされた部分はまた、本明細書で開示される他の実施形態のリトラクタ要素と共に使用することが可能である。

【0161】

リトラクタシステム 1150 は、リトラクタ 1150 の、そうでなければ可撓性の構成を、可逆的に補強するように構成され得る。この点において、リトラクタシステム 1150 は、拡張されたリトラクタ 1150 を支持するための略剛性のビームを含むことが可能であり、このことは、本明細書で説明されるような、より安定化されたチャンバ (またはケージ) を形成するのに役立つ。図 15 及び図 17A を参照すると、可撓性チューブまたはビーム 1160 が、閉縮された構成において提供され、これに対して図 17B では、リ

トラクタシステムは、可撓性ビーム 1 1 6 0 から形成される剛性ビームを有する。より具体的には、この実施形態では、可撓性ビーム 1 1 6 0 は、剛性チューブまたはロッド（ビーム） 1 1 6 2 のような、安定化構造または剛性化構造をスライド可能に受容するためのルーメンを有するロッドまたはチューブ 1 1 6 5 の形態にある。剛性化（安定化）構造 1 1 6 2 は、アクチュエータ 1 1 3 4 の移動により、ユーザーによって独立に作動される。アクチュエータ 1 1 3 4 は、ハウジング 1 1 3 0 の長手方向に延びるスロット内に、スライド可能にマウントされる。図 1 7 A の初期状態では、剛性化構造 1 1 6 2 は、カテーテルのルーメン内に後退され、かつ、可撓性チューブ（またはロッド） 1 1 6 0 と係合されないか、または部分的に係合される。剛性化構造 1 1 6 2 は、アクチュエータ 1 1 3 4 に作動的に接続されるスライドブロック 1 1 6 4 に、近位端で取り付けられる。チューブ 1 1 6 0 を剛性化するために、アクチュエータ 1 1 3 4 は、図 1 7 B の状態まで遠位にスライドされ、これにより、スライドブロック 1 1 6 4 及び取り付けられた安定化構造 1 1 6 2 を遠位に進める。そのような移動によって、剛性化構造 1 1 6 2 は、可撓性チューブ 1 1 6 0 のルーメン 1 1 6 5 を貫通して、遠位端 1 1 6 0 a まで進み、これにより、ビームが補強される。剛性化構造 1 1 6 2 は、システムを元のより可撓性の状態に戻すために、可撓性ビーム 1 0 6 0 から任意選択的に除去されることが可能であり、その結果、軸性スロット内で逆方向に（近位に）アクチュエータ 1 1 3 4 をスライドすることにより、リトラクタシステム 1 0 5 0 の閉縮を促進し、これにより、可撓性チューブ 1 1 6 0 内に進められた状態から剛性化構造 1 1 6 2 を抜去する。一実施形態において、剛性化構造 1 1 6 4 は、柔軟な編組ポリイミドチューブによって結合された近位金属管状構造及び遠位金属管状構造を有する構造の形態をしている。しかしながら、他の構造が想到されることも、正しく認識されるべきである。他の断面形状も想到されることではあるが、構造 1 1 6 0 、 1 1 6 2 は、断面が略円形であり得ることに注意されたい。前述の実施形態におけるように、剛性ビームはカテーテル 1 1 1 0 の遠位端 1 1 1 1 の偏りを制限するが、そうでなければ、偏りは、体腔壁によって遠位端に及ぼされる圧力によって生じる。

【 0 1 6 2 】

図 1 7 A 及び図 1 7 B に示されるように、アクチュエータはコネクタ 1 1 3 5 を含み、該コネクタ 1 1 3 5 は、ハウジング 1 1 3 0 内に配置されるラック上の歯と係合するための歯またはつめ 1 1 3 7 を有し、これによって、剛性化構造 1 1 6 4 を幾つかの選択される位置の 1 つに保持することが可能である。

【 0 1 6 3 】

図 1 7 C 及び図 1 7 D の代替実施形態では、可撓性要素のルーメン内で剛性化構造を進める代わりに、剛性化構造は、可撓性要素上で進められる。より具体的には、可撓性ビーム 1 1 6 0 ' は、剛性化構造、例えば管状部材 1 1 6 2 ' を可撓性ビーム 1 1 6 0 ' 上で移動させることによって剛性化される。即ち、剛性化部材 1 1 6 2 ' はルーメンを有し、該ルーメンは、図 1 7 C の矢印の方向に、剛性化部材 1 1 6 2 ' が可撓性ビーム 1 1 6 0 ' 上を通過する際、可撓性ビーム 1 1 6 0 ' を受容するように構成され、かつ寸法設定されている。可撓性要素 1 1 5 2 は、明確にするため、図 1 7 C 及び図 1 7 D からは除去されていることに注意されたい。代替方法はもちろんのこと、アクチュエータ 1 1 3 4 は、そのような移動に対して利用することが可能である。

【 0 1 6 4 】

カバーリングまたはカバー 1 1 7 0 は、カテーテル 1 1 1 0 の遠位端に設けられるのが好ましい。実施形態で例示されるカバーリング 1 1 7 0 は、近位カブラ 1 1 4 0 及び遠位カブラ 1 1 4 8 の周囲の周りにマウントされる。幾つかの実施形態において、カバー 1 1 7 0 にはひだが付けられ、かつカブラ（キャップ） 1 1 4 0 、 1 1 4 8 の周りで、熱収縮ラップによって密閉される。カバー 1 1 7 0 は、閉縮挿入状態では要素 1 1 5 2 、 1 1 5 4 、 1 1 5 6 、 1 1 5 8 の周りに配置され、カバー 1 1 7 0 における開口部は、対称組織、例えば除去されるべき病変に対向する。即ち、図 1 5 の向きにおいて、カバー 1 1 7 0 における開口部は、上方を向いている。カバー 1 1 7 0 は、閉縮状態で開口部を有するように構成することが可能であり、または、代わりに、カバー 1 1 7 0 にはスリットが設け

10

20

30

40

50

られ、該スリットは、リトラクタ要素 1 1 5 2、1 1 5 4 が拡開状態に移行する場合、伸張によって開くことが可能である。リトラクタ 1 1 5 2、1 1 5 4 が拡開されると、それらは、カバー 1 1 7 0 を通過して対象組織に向かって移動する。代わりに、カバー 1 1 7 0 の縁は、リトラクタ 1 1 5 2、1 1 5 4 に取り付けることが可能であり、これにより、リトラクタ要素と共に移動することが可能である。対象組織が、本明細書で説明される内視鏡器具によって除去される場合、除去される組織はカバー 1 1 7 0 内に配置され、かつカバー 1 1 7 0 が、例えば図 2 9 に示される縫合系または系 1 1 7 2 によって閉止されるが、それによって、組織を封入し、かつ体腔から除去する間の漏洩及び種形成を防止する。縫合系 1 1 7 2 は、カバー 1 1 7 0 の壁、またはポケット、またはカバー 1 1 7 0 に形成されたチャンネルに埋め込まれることが可能であるが、その場合、縫合系 1 1 7 2 は、遠位の固定ポイントに永久に固定され、かつカバー 1 1 7 0 を閉止するべく、縫合系 1 1 7 2 を引っ張るために、近位に引かれる。

10

【0 1 6 5】

図 1 0 のカバー（シース）1 0 0 0 と同様に、カバー 1 1 7 0 は、リトラクタ要素 1 1 5 2、1 1 5 4、1 1 5 6、1 1 5 8 をカバーすることによって、リトラクタシステムを対象部位に送達するための、滑らかで非外傷性の表面を提供することが可能である。カバー 1 0 0 0 のように、カバー 1 1 7 0 はまた、外科手術中に、組織、例えば体腔壁が、ビーム 1 1 6 0 と要素 1 1 5 6、1 1 5 8 との間の空間を通して入ることを防止するのに役立つ。

20

【0 1 6 6】

好ましい実施形態において、縫合系 1 1 7 2 の両端は、チュービング 1 1 3 9 から延びる。それらの近位端は、ユーザーが容易に把持できるように、ある長さのチュービングによってカバーされることが可能である。縫合系 1 1 7 2 は、スイッチ 1 1 3 7 及びチュービング 1 1 3 9 を通り、カテーテル中の専用ルーメン（チャンネル）を通過し、カバーリング 1 1 7 0 を通って延び、遠位キャップ 1 1 4 8 で輪にされ、そこで取り付け（固着）される。手術中、縫合系 1 1 7 2 には、引っ張られないままである。組織がカバー（バッグ）1 1 7 0 内に配置された後、カバー 1 1 7 0 を閉止するべく、縫合系 1 1 7 2 を引っ張るために、輪になった縫合系 1 1 7 2 の 2 つの近位端が近位に引かれる。その後、摩擦によって縫合系 1 1 7 2 に係合して固定するためにスイッチが移動され、それによって、縫合系は引っ張られた状態でロックされ、カバー 1 1 7 0 の閉止が維持される。

30

【0 1 6 7】

図 1 1 のシステムの使用は、結腸壁からポリープのような病変を除去することに関連して説明される。しかしながら、理解されることであるが、システム 1 1 0 0 は、結腸または胃腸管の中での他の手術に対しても使用可能であり、同様に、他の体腔または患者の体内空間における手術に対しても使用可能である。

【0 1 6 8】

先ず図 1 2、図 1 3 に目を転じると、遠位視内視鏡 1 2 0 0（図 1 2 に示すように、この中にはシステム 1 1 0 0 が、近位端 1 2 0 1 上にバックロードされている）が、結腸 B の壁から対象ポリープ C を除去するための手術において、結腸中の体腔 A を通って挿入される。この実施形態における内視鏡 1 2 0 0 は遠位視鏡であり、該遠位視鏡は、約 1 5 0 度から 1 7 0 度の範囲の遠位視領域を備え、そのため、ポリープ C 及び周囲領域が可視化され得る。対象組織に隣接して、即ち、対象ポリープ C のわずかに近位に内視鏡 1 2 0 0 を配置した後、システム 1 1 0 0 は、内視鏡 1 2 0 0 上をさらに進められる。遠位カブラ（キャップ）1 1 4 8 は開口部 1 1 4 8 a を有し、かつ近位カブラ（キャップ）1 1 4 0 は、カテーテル 1 1 1 0 のルーメン 1 1 1 6（図 1 6）と連通する開口部を有するが、このことによって、内視鏡 1 2 0 0 のそのようなバックロード及び内視鏡上でのシステム 1 1 0 0 の前進が可能になる。カテーテル 1 1 1 0 は、図 1 4 に示されるように内視鏡 1 2 0 0 上を進められるが、それは、図 1 5 に示されるように、カテーテルが対象部位に到達するまでであり、到達状態では、リトラクタシステム 1 0 5 0 は、ポリープ C と一直線となる。正しく認識され得ることであるが、カテーテル 1 1 1 0 のこの挿入状態では、リト

40

50

ラクタシステム 1150 は、非拡開（または閉縮）状態であり、リトラクタ要素 1152、1154 は、カテーテル 1110 の横寸法を超えない、またはわずかに超えるのが好ましい。この状態では、リトラクタ要素、または少なくともリトラクタ要素 1156、1158 は、カバーリング 1170 によってカバーされる。図示されるように、この状態では、内視鏡 1200 の遠位端 1202 は、近位カブラ 1140 の端部に配置されるのが好ましく、かつ手術空間 1151 の中に延びないが、これにより、手術空間内で内視鏡器具を操作するための、より多くの余地が残される。しかしながら、他の状態もまた想到され、例えば幾つかのバージョンでは、内視鏡が、手術空間 1151 の中に延びることが可能である。この挿入状態では、アクチュエータ 1134 及び 1132 は、図 16 に示されるように、それらの後退位置にあることに注意されたい。

10

【0169】

次に、リトラクタシステム 1150 を剛性化するために、アクチュエータ 1134 は、図 17A の状態から図 17B の状態へ遠位に移動され（図 16 における矢印も参照のこと）、可撓性チューブ 1160 のルーメン 1165 内で、剛性化構造 1162 は後退位置から前進位置へ進められる。これは、上で説明されたように、リトラクタシステム 1150 を補強する / 安定化させる。上で説明されたように、リトラクタシステム 1150 は、代わりに、図 17C 及び 17D で示されたように、可撓性要素上で剛性化構造を進めることによって、補強 / 安定化され得ることに注意されたい。

【0170】

さて、リトラクタシステム 1150 が拡開される。アクチュエータ 1132 は、図 20A の位置から、図 20B の位置へ遠位に進められる（図 19 も参照のこと）。これによってブロック 1146（これは、上で説明されたように、リトラクタ要素 1152 及び 1154 に作動的に結合される）が進められ、リトラクタ要素 1152、1154 が横方向に外側に図 20B の位置まで強引に追いやられ、これにより、上で詳しく説明されたように、非対称な手術空間（チャンバ）が形成される。

20

【0171】

次に、術具チャンネル 1122、1124 が、ポート 1115、1117 を通ってカテーテル 1110 の近位領域に挿入され（図 19A を参照）、かつカテーテルのルーメン 1112、1114 を通ってユーザーによって進められ、それによって、術具チャンネルは、ルーメン 1112、1114 の遠位開口部を出て、かつ図 21A で示されるチャンバ 1151 の中に延びる。術具チャンネルが、ルーメン 1112、1114 から現れ、かつカテーテル 1110 のルーメン壁の拘束から出ると、それらの遠位先端 1122a、1124a は、湾曲した（曲がった）状態に戻り、ポリープ C に向けて上方に（図 21A の向きで見た場合）湾曲することに注意されたい。図 21A では、リトラクタ要素が先ず拡開され、続いて、カテーテルのルーメン 1112、1114 から術具チャンネル 1122、1124 が出て、手術空間 1151 の中に挿入されることに注意されたい。しかしながら、代替実施形態において、リトラクタ要素 1152、1154 が拡開される前に、術具チャンネル 1122、1124 が、カテーテルのルーメン 1112、1114 を貫通して手術空間 1151 に挿入され得ることも想到される。この代替方法は図 21B で示され、その場合、術具チャンネル先端 1122a、1122b は露出されるが、しかしながら、リトラクタシステム 1150 は、依然として非拡開状態にある。術具チャンネル 1122、1124 は、それらの状態をポリープ C に対して調節するために、独立に回転される、かつ / または軸方向に移動されることが可能であることに注意されたい。正しく認識され得るように、本明細書で使用される、上方に及び下方にという用語は、参照図面におけるシステムの向きを指す。仮にシステム（及び対象組織）の位置が変化する場合、向き及び用語もまた変化する。

30

40

【0172】

術具チャンネル 1122、1124 の挿入後、内視鏡器具（術具）1210 は、術具チャンネル 1124 のルーアー取り付け具 1129（図 19A）を貫通して挿入され、かつ術具チャンネルのルーメン（チャンネル）を貫通して進められる。図 22 に示されるように、第 1 の

50

内視鏡器具 1 2 1 0 は、術具チャンネル 1 1 2 4 から延び、かつ術具チャンネル 1 1 2 4 の湾曲に追従する。第 2 の内視鏡器具（術具）1 2 2 0 は、術具チャンネル 1 1 2 2 のルーアー取り付け具 1 1 2 7 を貫通して挿入され、かつ術具チャンネル 1 1 2 2 のルーメンを貫通して進められる。図 2 3 に示されるように、第 2 の内視鏡器具は、術具チャンネル 1 1 2 2 の湾曲に追従する。上で注意されたように、術具チャンネルは、図 1 9 B に示されるように、止血バルブのようなバルブであり得、そのため、術具チャンネルから内視鏡器具を挿入及び除去する間、吹送が失われない。内視鏡器具 1 2 1 0、1 2 2 0 は、図 2 4 及び図 2 5 に示されるように、軸方向にさらに移動され、例えばポリープ C に接触し、これを処置、除去するために、術具チャンネル 1 1 2 2、1 1 2 4 からさらに延びる。図 2 3 から図 2 5 を比較することによって示される、内視鏡器具のこの移動は、術具チャンネル 1 1 2 2、1 1 2 4 の利点を示す。図示されるように、一旦術具チャンネル 1 1 2 2、1 1 2 4 が、ポリープ C に対して望ましい位置にあれば、それらは、固定湾曲を規定するものと見なすことが可能である。これが意味するのは、内視鏡器具 1 2 1 0、1 2 2 0 が軸方向に進められると、それらは、曲率において変化することなく、かつポリープ C に対するそれらの軸方向位置において変化することなく、対象ポリープ C に接近するように移動し、従って、余分な自由度が提供されることである。例示される実施形態においては把持具である内視鏡器具 1 2 1 0 は、ポリープ C 上に緊張を加えるが、その一方で、電気外科の切開器具 1 1 8 0 は、結腸壁 B からポリープ C を切開 / 切断する。ポリープ除去のために、他の内視鏡も使用可能である。加えて、幾つかの実施形態において、単一の術具チャンネルを使用することが可能であり、かつ別の内視鏡器具、例えば把持具または切開器具が、内視鏡のワーキングチャンネル（ルーメン）を貫通して挿入されることが可能である。内視鏡のチャンネルを貫通して挿入されるそのような器具はまた、2 つ以上の術具チャンネルを有する実施形態に関して使用することが可能である。

10

20

30

40

50

【0 1 7 3】

術具チャンネル 1 1 2 2、1 1 2 4 の角度により、かつ、従って、それを貫通して挿入される内視鏡により、図 3 0 において点線で描かれるように、組織の三角配置が達成され得る。

【0 1 7 4】

結腸壁 B からポリープ C を除去した後、図 2 6 で示されるように、ポリープ C はカバー 1 1 7 0 内に配置され、体内から除去されるための準備をする。必要に応じて、リトラクタシステムをより可撓性の状態に戻すために、アクチュエータ 1 1 3 4 は近位に移動される。カテーテル 1 1 1 0 を除去するため、拡開されたリトラクタ要素 1 1 5 2、1 1 5 4 を図 2 8 のそれらの閉縮状態に戻すべく、アクチュエータ 1 1 3 2 は、図 2 7 の矢印の方向において近位に移動される。その後、糸または縫合糸 1 1 7 2 は、図 2 9 に示されるように、カバー（バッグ）1 1 7 0 を閉止するために引っ張られ、ポリープ C を封入するためのバッグを形成する。その後、糸 1 1 7 2 をロックするために、スイッチ 1 1 7 5 が図 3 1 B の位置に移動され、かつ、これにより、カバー 1 1 7 0 を閉止状態に維持することが可能である。その後、ポリープ C がカバー 1 1 7 0 内に保護された（封入された）状態で、カテーテル 1 1 1 0 は結腸 B から除去される。好ましくはカバー 1 1 7 0 が透明であることに注意されたいが、その結果として、図面によって、リトラクタ要素、ブリッジ部材、ビームなどが例示される。しかしながら、カバー 1 1 7 0 の理解を容易にするために、図 2 9 は、リトラクタ要素、ブリッジ要素、ビームなどを、バッグ / カバー 1 1 7 0 の架空内部で示している。

【0 1 7 5】

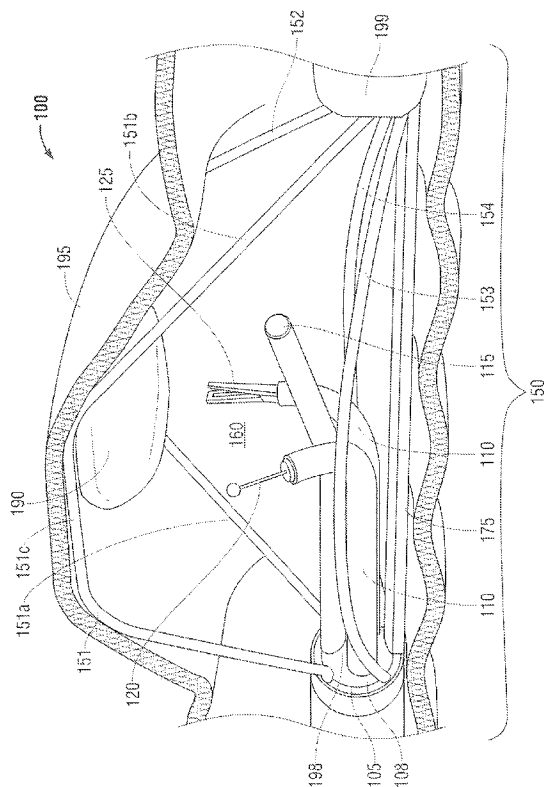
内視鏡器具は、部分組織切除、例えば粘膜下の、または漿膜下の切除のために使用可能であることに注意されたい。内視鏡器具はまた、完全な厚さの組織を切除するために使用され得る。器具は、相当な組織マージンを持って病変を除去することを可能にし、これにより、病理学的病変の完全な一括除去を提供する。

【0 1 7 6】

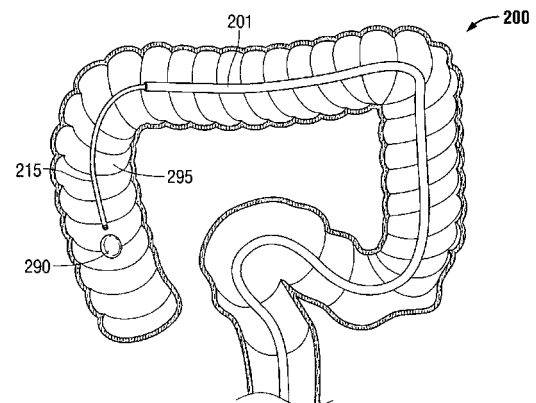
任意の理論または作用機序に限定されることを意図せず、上記教示が提供されるのは、

単に可能な実施形態を列挙するというよりは、全ての可能な実施形態の見本を例示するためである。そのため、当業者の間で、やはり請求項の範囲に含まれることになる幾つかの変形例が可能である。

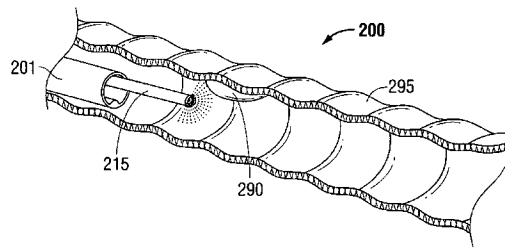
【 図 1 】



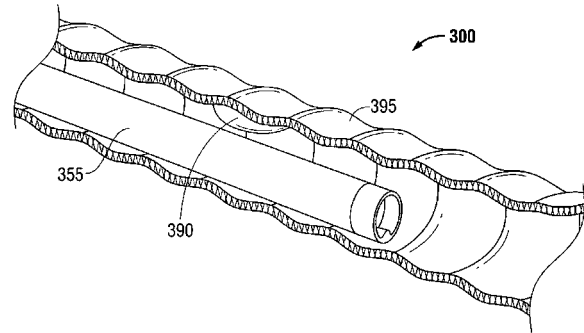
【 図 2 A 】



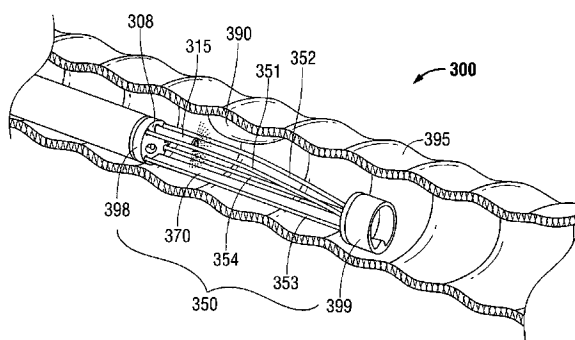
【 図 2 B 】



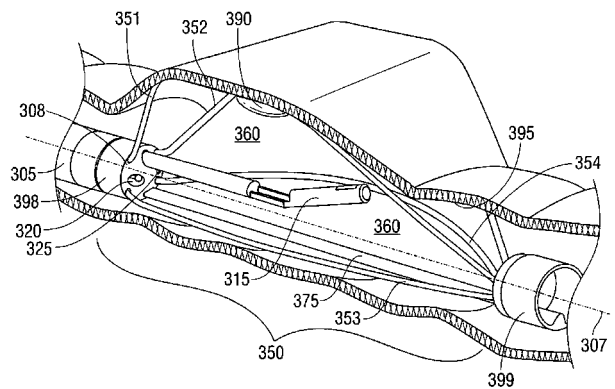
【 図 3 A 】



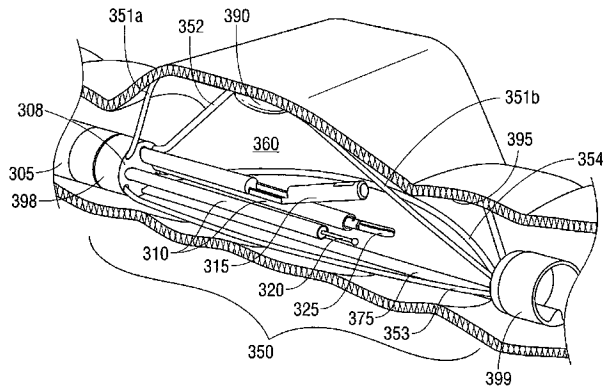
【 図 3 B 】



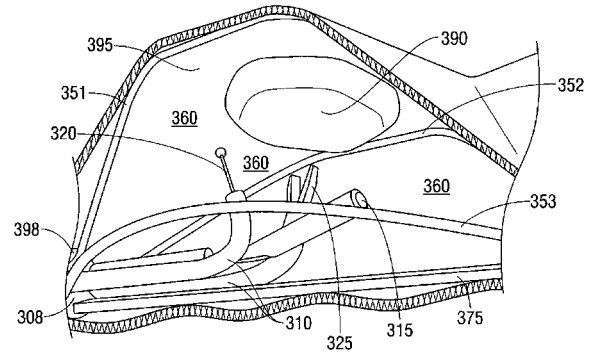
【 図 3 C 】



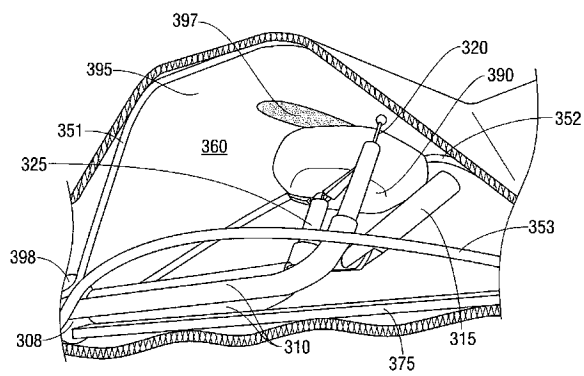
【図 3 D】



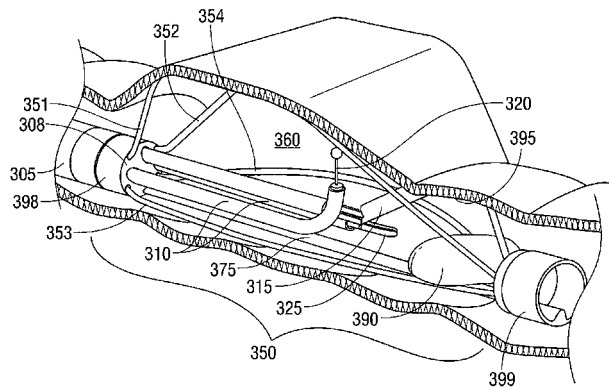
【図 3 E】



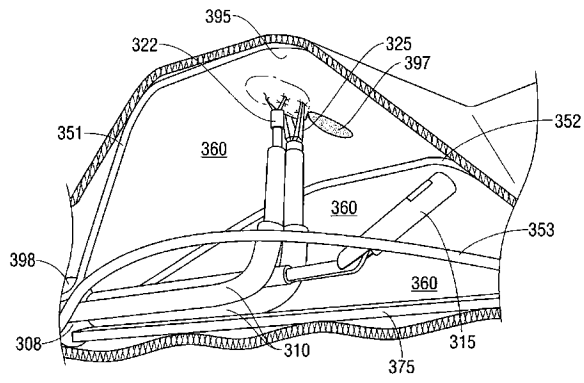
【図 3 F】



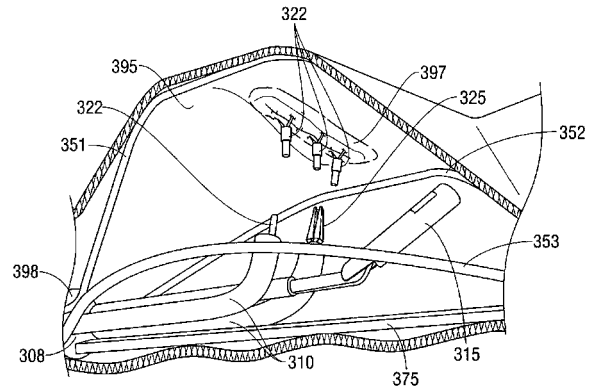
【図 3 G】



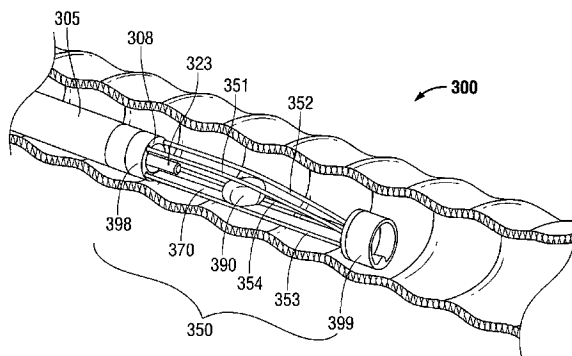
【図 3 H】



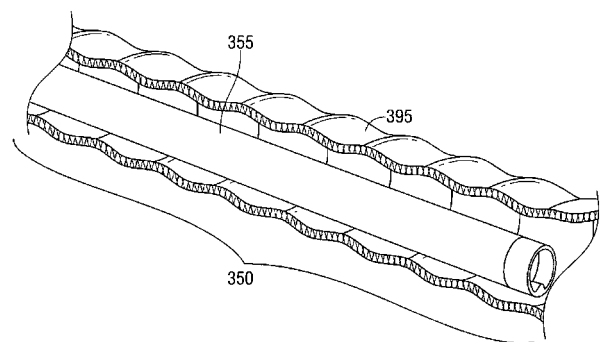
【図 3 I】



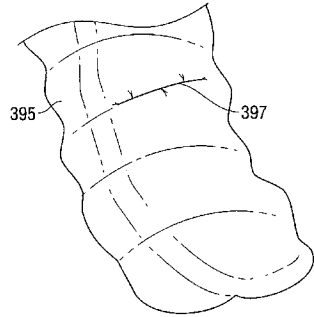
【図 3 J】



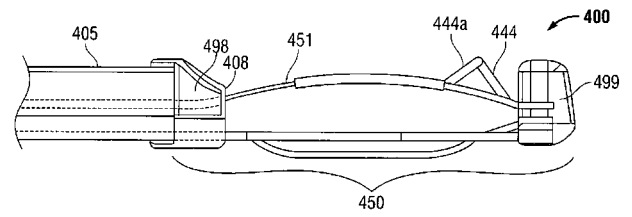
【図 3 K】



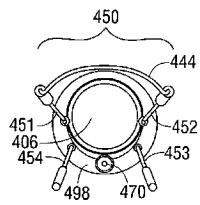
【 図 3 L 】



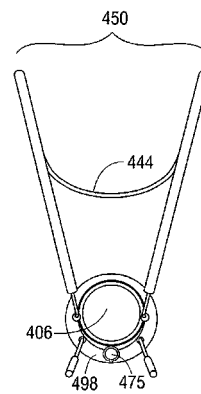
【 図 4 A 】



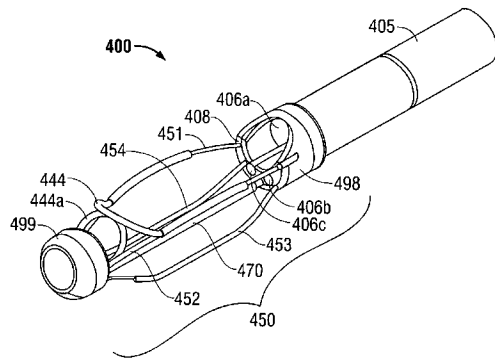
【 図 4 B 】



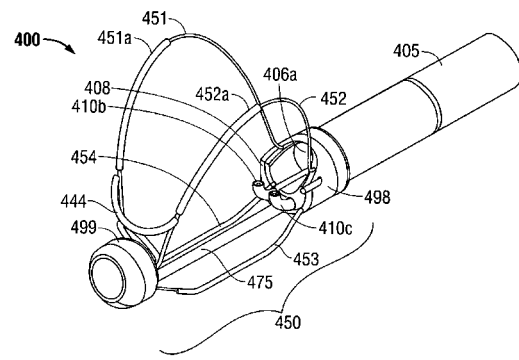
【 図 4 C 】



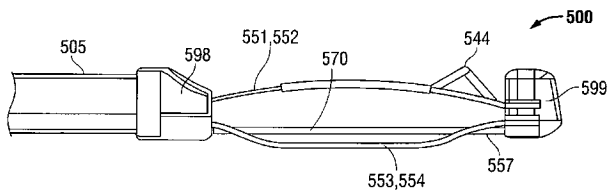
【 図 4 D 】



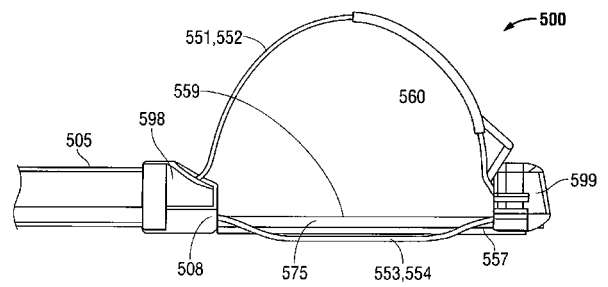
【 図 4 E 】



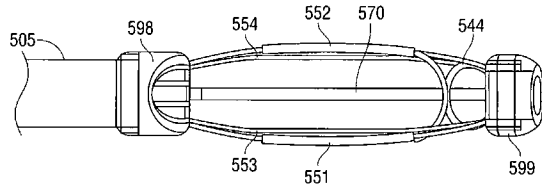
【 図 5 A 】



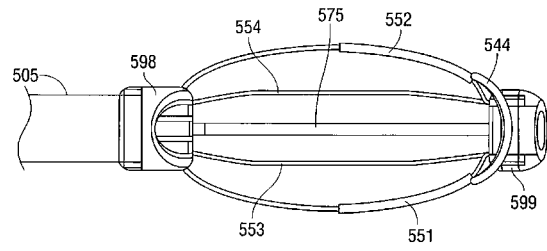
【 図 5 B 】



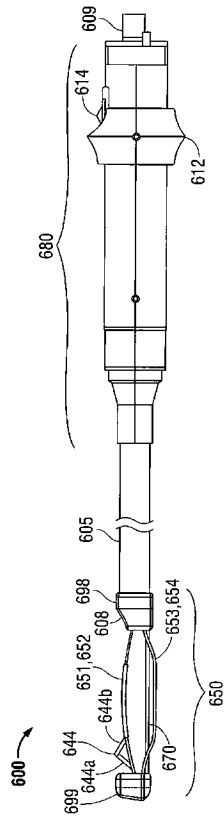
【図 5 C】



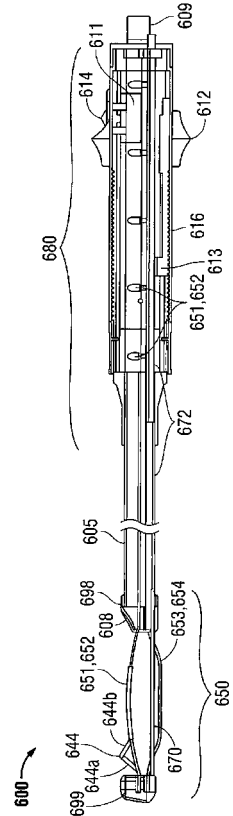
【図 5 D】



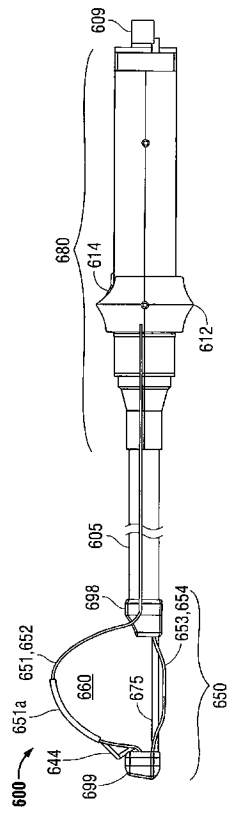
【図 6 A】



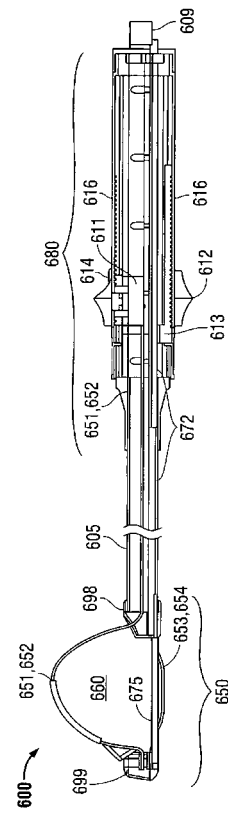
【図 6 B】



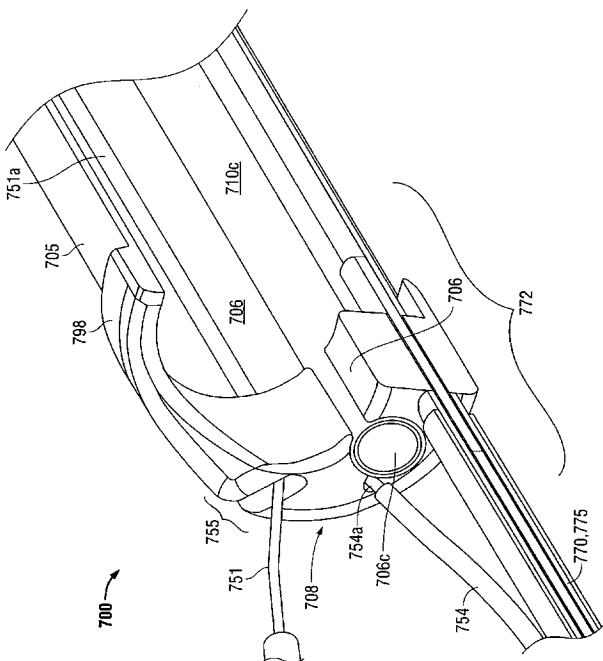
【図 6 C】



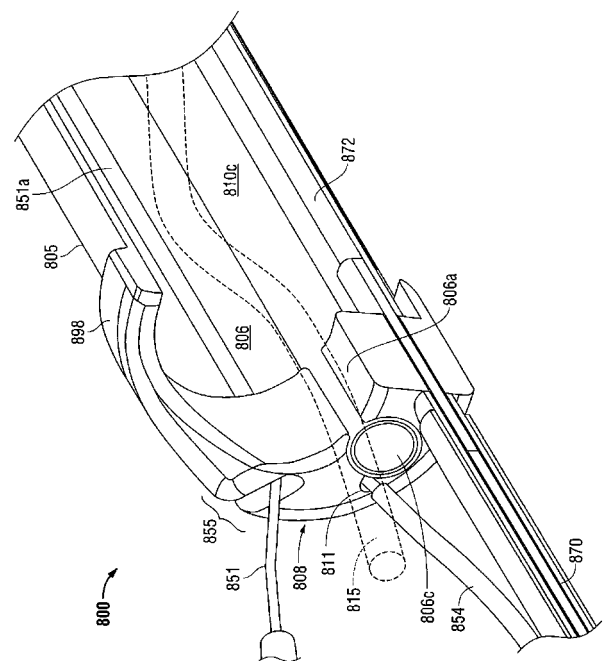
【図 6 D】



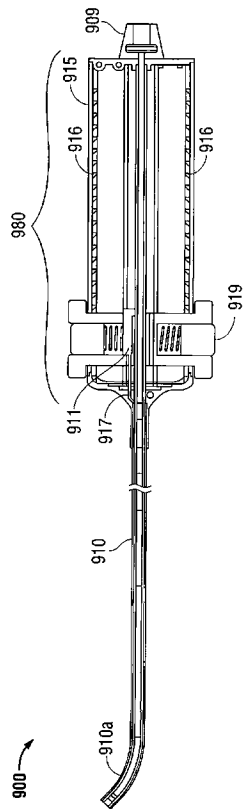
【図 7】



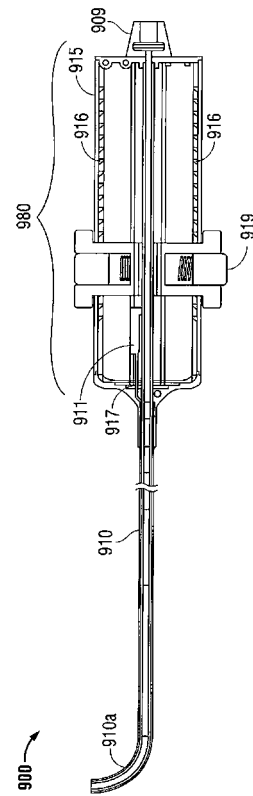
【図 8】



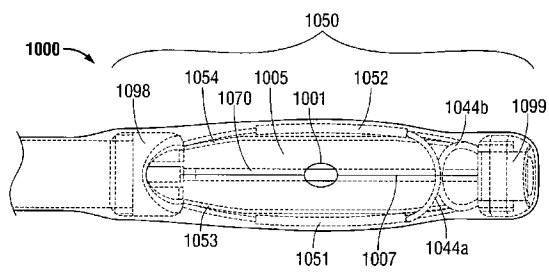
【図 9 A】



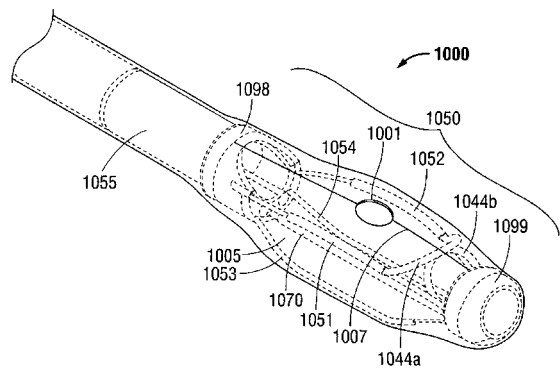
【図 9 B】



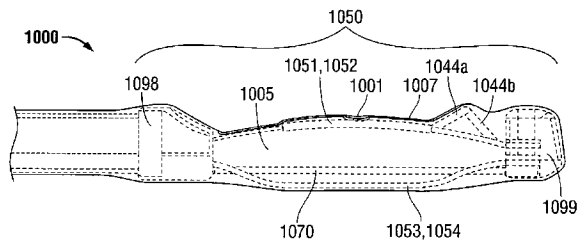
【図 10 A】



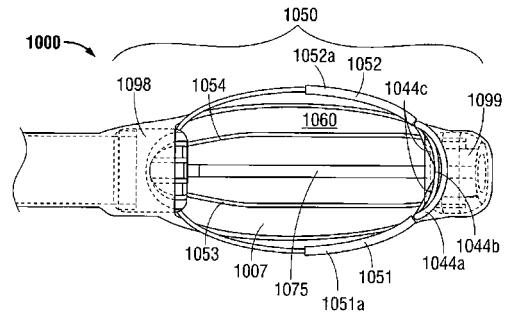
【図 10 B】



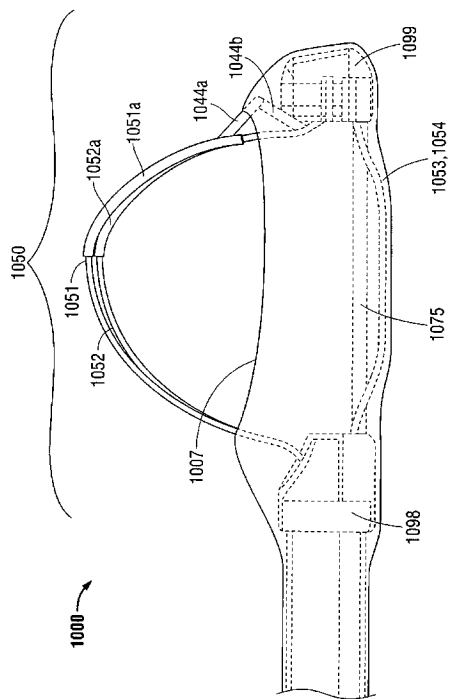
【図 10C】



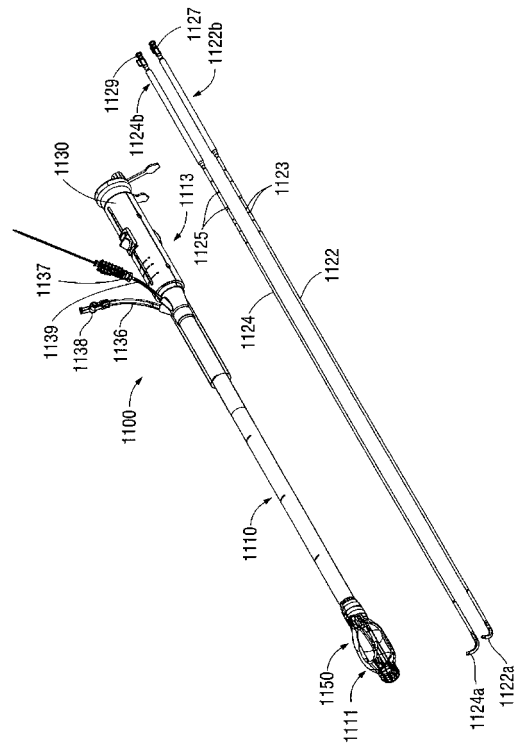
【図 10D】



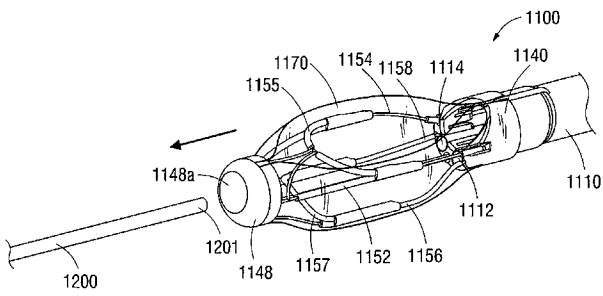
【図 10E】



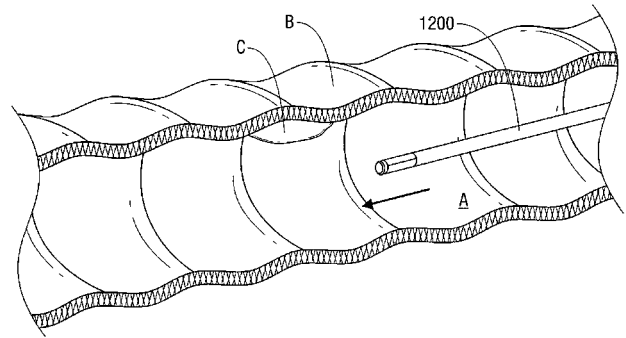
【図 11】



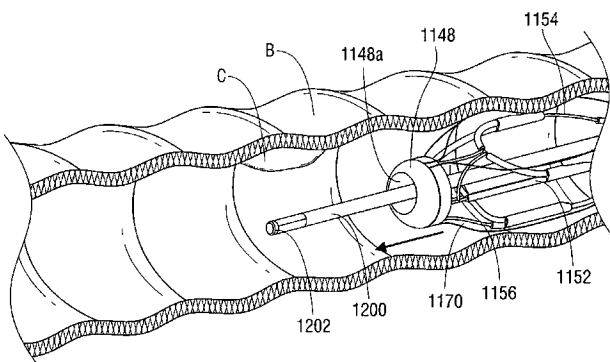
【図 1 2】



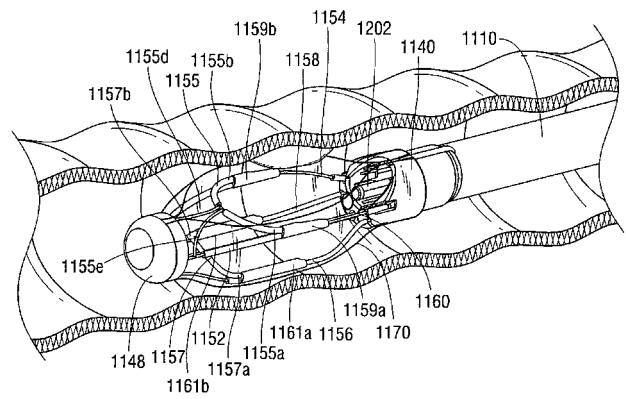
【図 1 3】



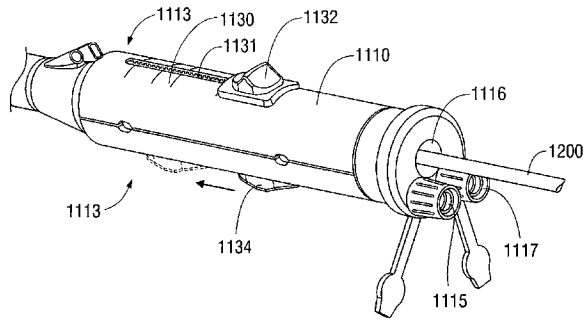
【図 1 4】



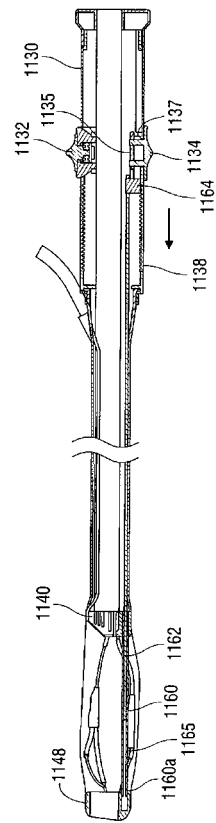
【図 1 5】



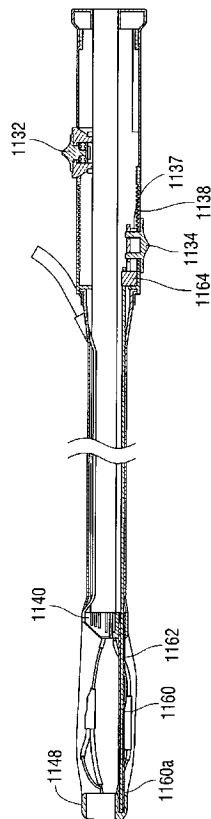
【図 16】



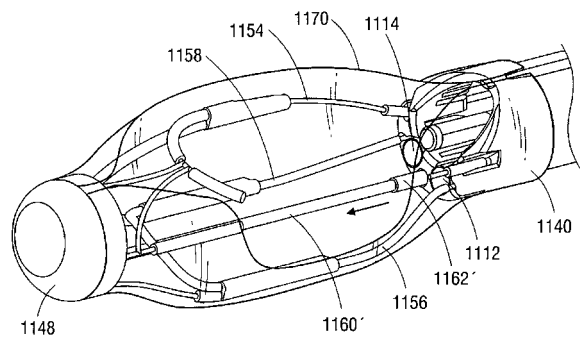
【図 17 A】



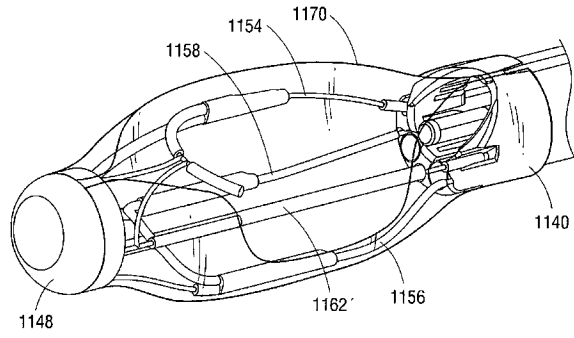
【図 17 B】



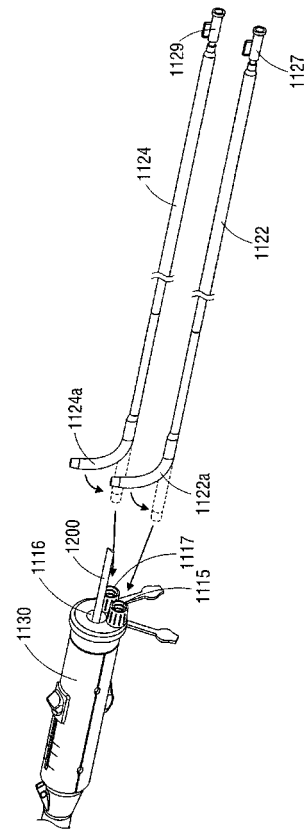
【図 17 C】



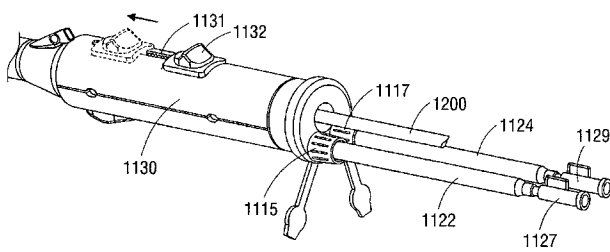
【図 17 D】



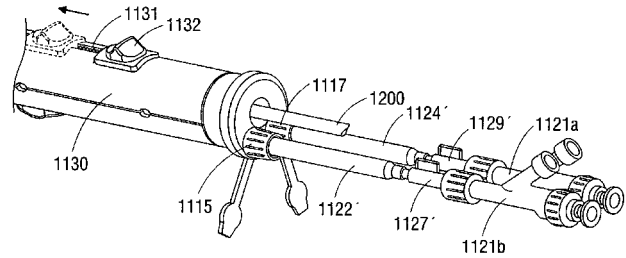
【図 18】



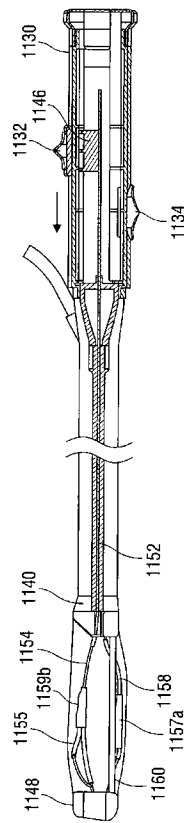
【図 19 A】



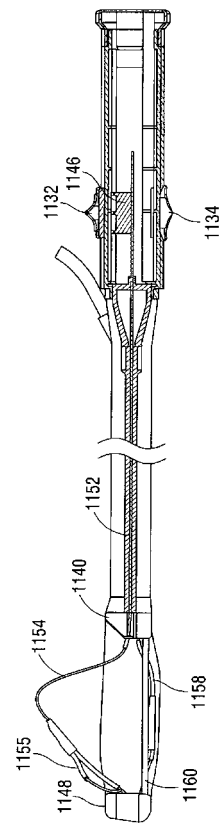
【図 19 B】



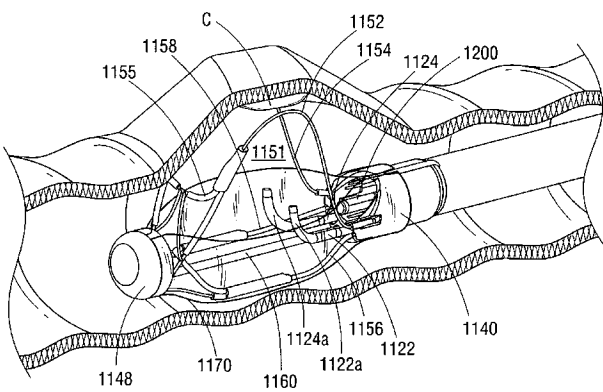
【図 20 A】



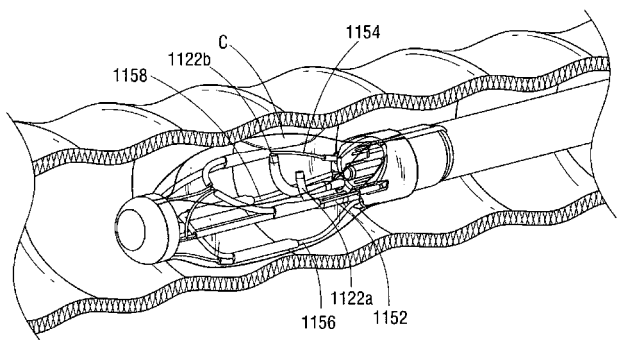
【図 20 B】



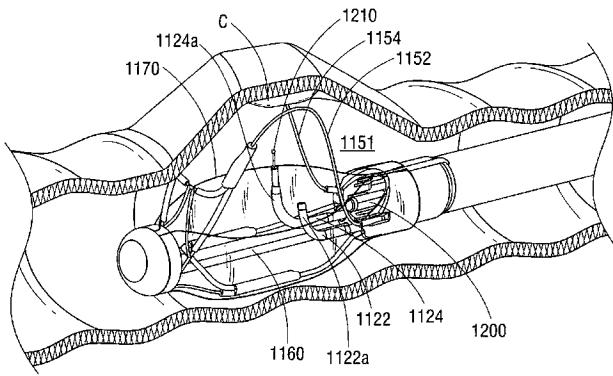
【図 21 A】



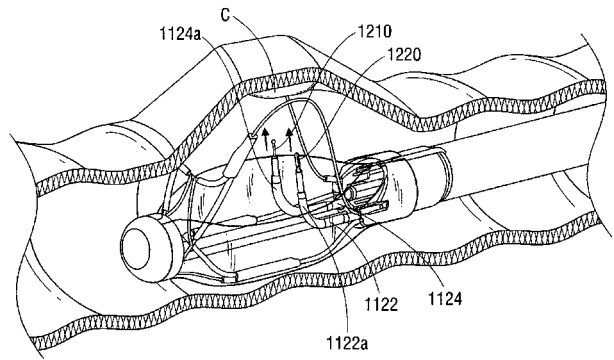
【図 21 B】



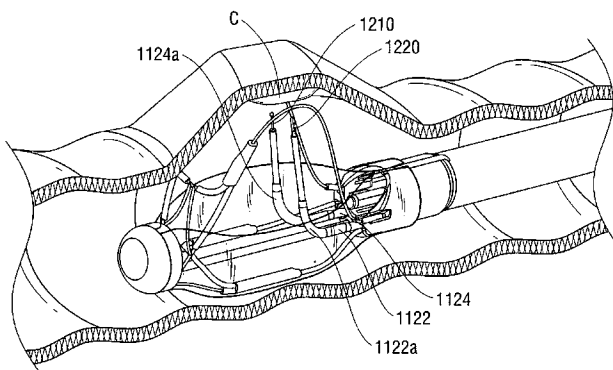
【図 2 2】



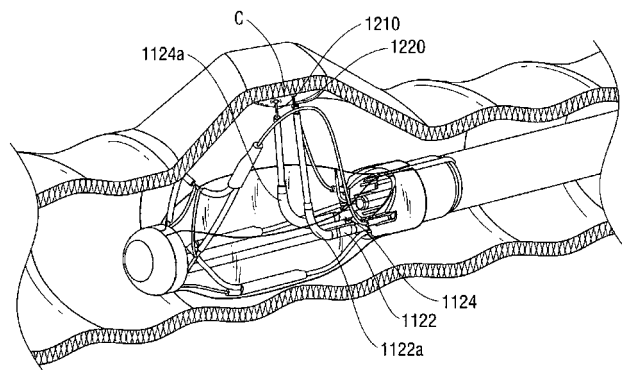
【図 2 3】



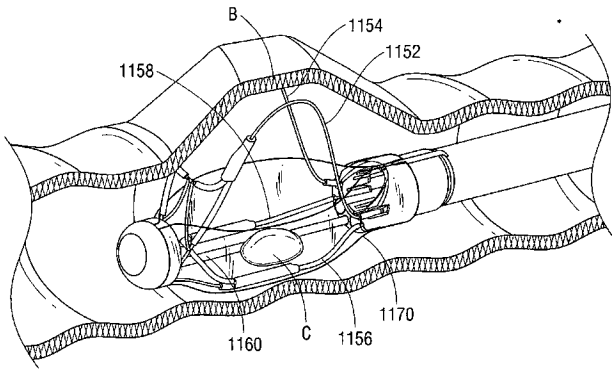
【図 2 4】



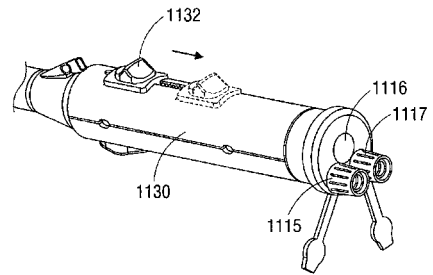
【図 2 5】



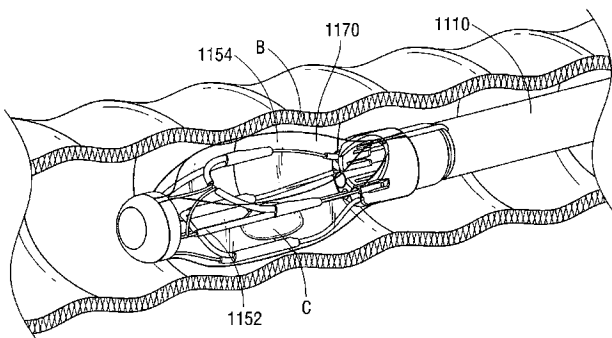
【図 26】



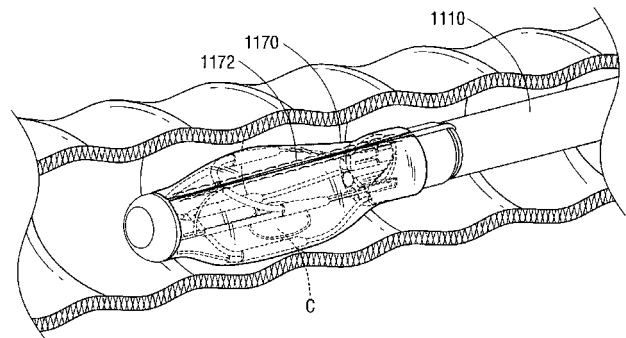
【図 27】



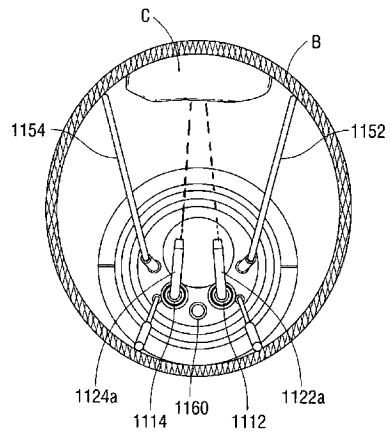
【図 28】



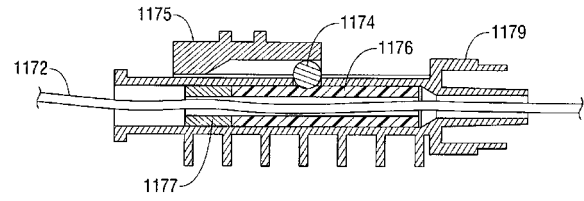
【図 29】



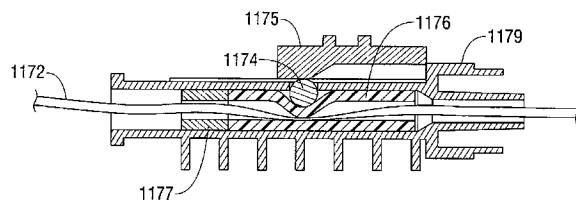
【図 3 0】



【図 3 1 A】



【図 3 1 B】



【手続補正書】

【提出日】平成27年2月16日(2015.2.16)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

患者の体腔内で最小侵襲手術を実施するためのシステムであって、

内視鏡をその中に貫通させて受容するように構成及び寸法設定された第 1 のルーメンと、第 1 の可撓性チューブをその中に貫通させて受容するように構成及び寸法設定された第 2 のルーメンと、を有する可撓性カテーテルと、

前記第 2 のルーメンを貫通して移動可能である第 1 の可撓性チューブであって、該第 1 の可撓性チューブは、その中に貫通して延びる第 1 のチャンネルを有し、該第 1 のチャンネルは、その中で軸方向移動するための第 1 の内視鏡器具を受容するように構成及び寸法設定されていて、該第 1 の可撓性チューブは、長手軸と、該長手軸に対して曲がった状態に移行可能なチューブ遠位部とを有し、前記第 2 のルーメン内で軸方向にスライド可能である、第 1 の可撓性チューブと、

前記カテーテルの遠位部に配置された体腔再成形システムであって、非拡開挿入状態から拡開状態に移行可能な第 1 と第 2 の可撓性要素を含み、これにより、前記体腔を非対称形状に再成形することで非対称な手術空間を形成するための、拡開されたケージを形成し、該拡開されたケージ内で前記第 1 の可撓性チューブの前記遠位部は移行可能である、再成形システムと、を備える

ことを特徴とするシステム。

【請求項 2】

前記再成形システムのためのカバーリングをさらに備え、該カバーリングは、生体組織を受容するための開口部を有する

請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 3】

前記カテーテルは、第 2 の可撓性チューブを受容するように構成及び寸法設定された第 3 のルーメンを有し、前記第 2 の可撓性チューブは、その中に貫通して延びる第 2 のチャンネルを有し、該第 2 のチャンネルは、その中で軸方向移動するための第 2 の内視鏡器具を受容するように構成及び寸法設定されていて、前記第 2 の可撓性チューブは、長手軸と、該長手軸に対して曲がった状態に移行可能なチューブ遠位部とを有し、前記第 2 の可撓性チューブは、前記第 2 のルーメン内で軸方向にスライド可能であり、前記第 2 の可撓性チューブの前記遠位部は、前記拡開されたケージ内で移行可能である

請求項 1 または 2 に記載のシステム。

【請求項 4】

前記再成形システムは、第 3 と第 4 の要素をさらに含み、該再成形システムが前記拡開状態に拡開されるときには、前記第 1 と第 2 の要素は、それらの閉縮挿入状態から、前記カテーテルの前記長手軸から離れる外向きに前記拡開状態に移行し、前記第 3 と第 4 の要素は、非拡開挿入状態に略維持され、

前記第 1 と第 2 の可撓性要素は、前記カテーテルの片側のみに拡開して、これにより、前記体腔を非対称に再成形するように、前記非対称な手術空間及び非対称なケージを形成する

請求項 1 ないし 3 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 5】

スタビライザをさらに備え、該スタビライザは、前記ケージの安定性及び剛性を向上させるために、第 1 の状態から第 2 の状態に移行可能である

請求項 1 ないし 4 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 6】

前記カテーテルの近位領域に配置された第 1 のアクチュエータをさらに備え、該第 1 のアクチュエータは、安定化要素を、第 1 の状態と、前記ケージの安定性及び剛性を向上させる第 2 の状態と、の間で移行させるために、前記安定化要素に作動的に接続されている請求項 5 に記載のシステム。

【請求項 7】

前記カテーテルの近位領域に配置された第 2 のアクチュエータをさらに備え、該第 2 のアクチュエータは、前記第 1 と第 2 の可撓性要素を前記非拡開状態と拡開状態との間で移行させるために、前記第 1 と第 2 の可撓性要素に作動的に接続されている

請求項 1 ないし 6 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 8】

前記第 1 と第 2 の要素の近位部を保持するための近位カブラと、前記第 1 と第 2 の要素の遠位部を保持するための遠位カブラとをさらに備え、前記近位カブラ及び遠位カブラは、前記カテーテルが前記内視鏡上にバックロードされるときに前記内視鏡をその中に貫通させて受容するように寸法設定されたルーメンを有する

請求項 1 ないし 7 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 9】

前記カバーリングは、除去する生体組織を封入するために閉止可能である

請求項 2 ないし 8 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 10】

前記第 1 の可撓性チューブは、一定の湾曲を規定して、選択された位置に位置決め可能であり、その中に挿入可能な前記第 1 の内視鏡器具は、該内視鏡器具の遠位端と対象生体組織との距離を調整するために、前記選択された位置または前記一定の湾曲の曲率を変更することなく、軸方向に移動させることが可能である

請求項 1 ないし 9 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 11】

前記第 2 の可撓性チューブは、一定の湾曲を規定して、選択された位置に位置決め可能であり、その中に挿入可能な前記第 2 の内視鏡器具は、該内視鏡器具の遠位端と対象生体組織との距離を調整するために、前記選択された位置または前記一定の湾曲の曲率を変更することなく、軸方向に移動させることが可能である

請求項 3 ないし 10 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 12】

前記第 1 の可撓性チューブの前記遠位部は、前記カテーテルの前記第 2 のルーメン内にあるときには、前記長手軸に沿って略一直線状であり、前記第 2 のルーメンから露出すると、前記曲がった状態に戻る

請求項 1 ないし 11 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 13】

前記第 1 と第 2 の可撓性チューブは、独立に軸方向に移動可能で、かつ独立に回転可能であり、また、取り外し可能に前記カテーテルの中に貫通させて挿入可能であって、前記カテーテルに結び付けられないままとされる

請求項 3 ないし 12 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 14】

前記第 2 のルーメンは、近位位置で前記カテーテルに取り付けられていて、近位端と遠位端との間で、前記カテーテル内において略浮動している

請求項 1 ないし 13 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 15】

前記第 3 のルーメンは、近位位置で前記カテーテルに取り付けられていて、近位端と遠位端との間で、前記カテーテル内において略浮動している

請求項 3 ないし 14 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 16】

前記再成形システムの剛性を向上させるために、前記第1と第2の可撓性要素を連結する第1の横ブリッジ部材をさらに備える

請求項1ないし15のいずれかに記載のシステム。

【請求項 17】

対象者の最小侵襲処置において対象者の体内での位置決めを容易にするための浮動式マルチルーメンカテーテル・リトラクタシステムであって、当該システムは、

当該システム内で少なくとも略浮動式の構成において、対象者の体内の対象組織の処置において操作される術具のガイドとして機能する浮動チャンネルと、浮動内視鏡と、を誘導するように構成された高可撓性アウトチューブであって、ルーメンと、近位端と、遠位端とを有し、該アウトチューブのルーメン内において近位位置と遠位位置との間で浮動している浮動チャンネルと、該アウトチューブのルーメン内において近位位置と遠位位置との間で浮動している浮動内視鏡と、を誘導するように構成された可撓性アウトチューブと、

前記対象者の体内で処置空間を形成するように拡開する、可逆的に拡開可能なリトラクタであって、処置のために前記対象組織の蠕動を少なくとも略抑えるために拡開するように構成されたリトラクタと、を備え、

アウトチューブの近位端と遠位端との間でアウトチューブの長さ全体にわたってルーメンに固定される術具及び内視鏡用のルーメンを有するような第2のシステムに比して、前記浮動式の構成により、当該システムの柔軟性が少なくとも実質的に向上していて、前記浮動式の構成の向上した柔軟性によって、前記対象組織の処置のための前記対象者の体内での当該システムの位置決めを容易にしている

ことを特徴とするシステム。

【請求項 18】

対象者の最小侵襲処置のための、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能であるリトラクタを有するマルチルーメンカテーテル・システムであって、当該システムは、

当該システム内で、対象者の体内の対象組織の処置において操作される術具のガイドとして機能するチャンネルと、内視鏡と、を誘導するための可撓性アウトチューブであって、ルーメンと、近位端と、遠位端とを有する可撓性アウトチューブと、

拡開時に処置空間を形成する、可逆的に安定化されるとともに可逆的に拡開可能なリトラクタであって、前記対象者の体内での当該システムの位置決めを容易とするように設計された該リトラクタの可撓性構成を可逆的に補強するとともに、該リトラクタの拡開を可逆的に補強するために、拡開を発生させるように構成されたリトラクタと、を備え、

前記リトラクタの前記可逆的に補強された構成は、拡開のための構造的支持体としての少なくとも略剛性のビームを形成する

ことを特徴とするシステム。

【請求項 19】

前記リトラクタは、拡開時に非対称な処置空間を形成する

請求項17または18に記載のシステム。

【請求項 20】

前記リトラクタは、

少なくとも2つの拡開可能なリトラクタ要素であって、該部材の各々は近位端及び遠位端を有し、前記近位端は前記アウトチューブとスライド可能に係合していて、該部材の各々は、前記遠位端に向けて前記近位端をスライドする量を増加させることで該部材を圧縮して該リトラクタを拡開させるように構成されている、リトラクタ要素と、

前記アウトチューブの前記遠位端よりも遠位側に配置され、前記少なくとも2つのリトラクタ要素の各々の前記遠位端が固定された遠位ネクサスと、

前記遠位ネクサスを前記アウトチューブの前記遠位端に連結するスタビライザ・サブシステムであって、該リトラクタの非対称な拡開のために該リトラクタの可撓性部分を可逆的に補強するように構成された少なくとも略剛性の構成要素を有するスタビライザ・サブシステムと、を含む

請求項 17 ないし 19 のいずれかに記載のシステム。

【請求項 21】

前記リトラクタは、少なくとも 2 つのリトラクタ要素と、拡開時の前記リトラクタ要素を所望の向きに維持するように構成されたブリッジ部材と、を含み、前記ブリッジ部材は、前記少なくとも 2 つの拡開可能なリトラクタ要素を作用的に安定化させる

請求項 17 ないし 20 のいずれかに記載のシステム。

【 国際調査報告 】

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No

PCT/US2013/046200

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

INV. A61B1/00 A61B1/018 A61B17/02 A61B17/34
ADD.

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

A61B

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

EPO-Internal, WPI Data

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	WO 2011/084616 A2 (MACROPLATA INC [US]; PISKUN GREGORY [US]; ROTTENBERG DAN [IL]; MANASH) 14 July 2011 (2011-07-14)	1,52
Y	paragraph [0052] - paragraph [0057]; figures 1-3	2-31, 42-51, 53-67, 74-79
Y	----- US 5 386 817 A (JONES JEFFREY S [US]) 7 February 1995 (1995-02-07) column 5, line 36 - column 6, line 18; figures 1-6 column 7, line 48 - column 8, line 39 ----- -/--	2-31, 42-51, 53-67, 74-79

☒ Further documents are listed in the continuation of Box C.☒ 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

16 September 2013

Date of mailing of the international search report

23/09/2013

Name and mailing address of the ISA/

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040,
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Moers, Roelof

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No

PCT/US2013/046200

C(Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	US 2006/189845 A1 (MAAHS TRACY D [US] ET AL) 24 August 2006 (2006-08-24) paragraph [0104] - paragraph [0111]; figures 11-16 -----	1,42,52,62
A	US 2003/023143 A1 (ABE MASANAO [JP] ET AL) 30 January 2003 (2003-01-30) paragraph [0037]; figures 1-3 paragraph [0112] - paragraph [0113] -----	1,42,52,62
A	US 2012/109178 A1 (EDWARDS STUART D [US] ET AL) 3 May 2012 (2012-05-03) paragraph [0062]; figure 13 -----	1,42,52,62

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.
PCT/US2013/046200**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.: 32-41, 68-73
because they relate to subject matter not required to be searched by this Authority, namely:
Rule 39.1(iv) PCT - Method for treatment of the human or animal body by surgery
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 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/US2013/046200

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member(s)	Publication date
WO 2011084616 A2	14-07-2011	CA 2783252 A1 CN 102695541 A EP 2512577 A2 JP 2013514827 A KR 20130009742 A US 2011224494 A1 US 2013144118 A1 US 2013231534 A1 WO 2011084616 A2	14-07-2011 26-09-2012 24-10-2012 02-05-2013 23-01-2013 15-09-2011 06-06-2013 05-09-2013 14-07-2011
US 5386817 A	07-02-1995	AU 6526494 A CA 2159598 A1 US 5386817 A WO 9422358 A1	24-10-1994 13-10-1994 07-02-1995 13-10-1994
US 2006189845 A1	24-08-2006	EP 1868484 A2 US 2006189845 A1 WO 2006110275 A2	26-12-2007 24-08-2006 19-10-2006
US 2003023143 A1	30-01-2003	DE 10222686 A1 JP 2002345724 A US 2003023143 A1	28-11-2002 03-12-2002 30-01-2003
US 2012109178 A1	03-05-2012	AU 753618 B2 AU 2986899 A CA 2320109 A1 EP 1059887 A1 JP 2002505138 A US 2002123748 A1 US 2004204708 A1 US 2007093809 A1 US 2011098702 A1 US 2012109178 A1 WO 9944522 A1	24-10-2002 20-09-1999 10-09-1999 20-12-2000 19-02-2002 05-09-2002 14-10-2004 26-04-2007 28-04-2011 03-05-2012 10-09-1999

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, 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, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC

(特許庁注：以下のものは登録商標)

1. T E F L O N

(72)発明者 ビスクン、グレゴリー

アメリカ合衆国、ニュージャージー州 0 7 7 5 1、モーガンヴィル、ラレド ドライブ 1 1 3

(72)発明者 トウ、ジョン

アメリカ合衆国、カリフォルニア州 9 4 5 6 0、ニューアーク、ディジョン ドライブ 3 6 5
1 4

(72)発明者 ファブロ、マリエル

アメリカ合衆国、カリフォルニア州 9 4 1 1 4、サンフランシスコ、2 4 ス ストリート 4 4
4 8

(72)発明者 タング、ブライアン

アメリカ合衆国、カリフォルニア州 9 4 5 3 9、フリーモント、ホイット ストリート 4 7 4
4 1

(72)発明者 カントセボイ、セルゲイ

アメリカ合衆国、メリーランド州 2 1 1 1 7、オーウィングス ミルズ、メリッサ コート 4

F ターム(参考) 4C160 AA14 AA20 MM43

4C161 AA04 GG15 GG24 HH56 JJ06

专利名称(译)	多腔导管牵开器系统，用于微创胃肠外科手术		
公开(公告)号	JP2015525109A	公开(公告)日	2015-09-03
申请号	JP2015518501	申请日	2013-06-17
[标]申请(专利权)人(译)	迈克罗普拉塔公司		
申请(专利权)人(译)	Makuropurata公司		
[标]发明人	ピスクングレゴリー トウジョン ファブロマリエル タングブライアン カントセボイセルゲイ		
发明人	ピスクン、グレゴリー トウ、ジョン ファブロ、マリエル タング、ブライアン カントセボイ、セルゲイ		
IPC分类号	A61B17/02 A61B1/00		
CPC分类号	A61B17/3421 A61B2017/3445 A61B2017/3447 A61B2017/345 A61B1/00087 A61B1/00135 A61B1/00154 A61B1/31 A61B17/0218 A61B17/083 A61B17/122 A61B17/1285 A61B2017/00278 A61B2017/00287 A61B2017/00296 A61B2017/00323 A61B2017/00336 A61B2017/00818 A61B2017/00902 A61B2017/2212 A61B2017/2905 A61B2090/08021 F04C2270/041		
FI分类号	A61B17/02 A61B1/00.320.A A61B1/00.334.D		
F-TERM分类号	4C160/AA14 4C160/AA20 4C160/MM43 4C161/AA04 4C161/GG15 4C161/GG24 4C161/HH56 4C161/JJ06		
代理人(译)	仁新报		
优先权	13/531477 2012-06-22 US 13/913466 2013-06-09 US		
其他公开文献	JP6356667B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)	提供了用于进行内窥镜手术的改进的方法和设备，该系统和方法是通过内窥镜手术在稳定而动态的手术环境中以最小的侵入性来治疗胃肠道疾病的系统。例如，包括内窥镜手术室，该手术室可以配备有可逆扩展的牵开器，该牵开器扩展以在对象体内提供稳定的手术环境。扩张相对于稳定器具系统可以是不对称的，这允许独立地操纵每个组织以使其可视化并以最小的侵入性从患者外部对其进行治疗。为工具和内窥镜保留了最大的空间。[选型图]图1	(21) 出願番号 特願2015-518501 (P2015-518501) (86) (22) 出願日 平成25年6月17日 (2013.6.17) (85) 翻訳文提出日 平成27年2月10日 (2015.2.10) (86) 国際出願番号 PCT/US2013/046200 (87) 国際公開番号 WO2013/192116 (87) 国際公開日 平成25年12月27日 (2013.12.27) (31) 優先権主張番号 13/531,477 (32) 優先日 平成24年6月22日 (2012.6.22) (33) 優先権主張国 米国 (US) (31) 優先権主張番号 13/913,466 (32) 優先日 平成25年6月9日 (2013.6.9) (33) 優先権主張国 米国 (US)	(71) 出願人 512152547 マクロプラタ、インコーポレイテッド MACROPLATA, INC. アメリカ合衆国、ニュージャージー州 07751、モーガンビル、ラレド ドライブ 113 113 Laredo Drive, Morganville, New Jersey 07751 United States of America (74) 代理人 100130111 弁理士 新保 斉
-------	--	---	---

