

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第6211520号

(P6211520)

(45) 発行日 平成29年10月11日(2017.10.11)

(24) 登録日 平成29年9月22日(2017.9.22)

(51) Int.Cl.

F 1

A 6 1 B 17/062 (2006.01)

A 6 1 B 17/062 1 0 0

請求項の数 18 (全 19 頁)

(21) 出願番号	特願2014-528319 (P2014-528319)	(73) 特許権者	514046932
(86) (22) 出願日	平成24年8月30日(2012.8.30)		メロン メディカル ビー プイ
(65) 公表番号	特表2014-529461 (P2014-529461A)		オランダ国 NL-6534 AB ナイ
(43) 公表日	平成26年11月13日(2014.11.13)		マーヘン ヨンカーボスプレイン 52
(86) 国際出願番号	PCT/NL2012/050593	(74) 代理人	100107423
(87) 国際公開番号	W02013/032329		弁理士 城村 邦彦
(87) 国際公開日	平成25年3月7日(2013.3.7)	(74) 代理人	100120949
審査請求日	平成27年6月9日(2015.6.9)		弁理士 熊野 剛
(31) 優先権主張番号	2007318	(74) 代理人	100093997
(32) 優先日	平成23年8月30日(2011.8.30)		弁理士 田中 秀佳
(33) 優先権主張国	オランダ(NL)	(72) 発明者	ヴランケン ペーター ス マーク ポール
(31) 優先権主張番号	61/560,994		フランシスコ マリア
(32) 優先日	平成23年11月17日(2011.11.17)		オランダ国 NL-6534 AT ナイ
(33) 優先権主張国	米国(US)		マーヘン トランシストルヴェグ C/O
前置審査			5
			最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 外科用縫合装置

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

両頭型外科用縫合針を前後に通すための外科用縫合装置であって、当該外科用縫合装置は、

第1顎部材及び第2顎部材を有し、前記第1顎部材は外科用縫合針の第1針端部を保持する第1保持装置を有し、前記第2顎部材は外科用縫合針の第2針端部を保持する第2保持装置を有し、前記第1顎部材と前記第2顎部材は、外科用縫合針を前記第1保持装置と前記第2保持装置との間で引き渡すことができる引き渡し位置と、前記第1保持装置及び前記第2保持装置がお互いからさらに離間している開放位置との間で互いに対して移動可能であり、前記外科用縫合装置は、前記第1顎部材及び前記第2顎部材を第1付勢力で開放位置に付勢する一又は二以上の第1ばね部材を有し、

前記第1顎部材と前記第2顎部材を前記第1ばね部材の前記第1付勢力で前記開放位置に移動可能なように、前記第1顎部材の基端部と前記第2顎部材の基端部を直接的又は間接的に接続する連結部材と、

前記第1保持装置と前記第2保持装置を操作して前記第1保持装置による第1針端部の保持と前記第2保持装置による第2針端部の保持を交互に行う操作装置とを有し、

前記操作装置は第1操作機構を有し、前記第1操作機構は通常位置と押圧位置との間で移動可能であり、前記第1操作機構は第2付勢力を有する一又は二以上の第2ばね部材によって通常位置に付勢され、そして前記第1操作機構の押し込み及び／又はそれに続く開放によって前記操作装置が作動され、

10

20

前記第 1 付勢力が前記第 2 付勢力よりも小さく、前記第 1 操作機構の同じ位置で作動力が作用することで最初に前記第 1 顎部材及び前記第 2 顎部材が互いに向かって動き、その後前記操作装置が作動中になることを特徴とする外科用縫合装置。

【請求項 2】

第 1 操作機構が第 1 顎部材における第 2 顎部材から離れる方向の側に配置されていることを特徴とする請求項 1 に記載の外科用縫合装置。

【請求項 3】

前記操作装置が第 2 操作機構を有し、前記第 2 操作機構が通常位置と押圧位置との間で移動可能であり、前記第 2 操作機構は前記一又は二以上の第 2 ばね部材、及び／又は、第 3 付勢力を有する一又は二以上の第 3 ばね部材によって通常位置に付勢され、前記第 1 付勢力は前記第 3 付勢力よりも小さいことを特徴とする請求項 1 又は 2 に記載の外科用縫合装置。

10

【請求項 4】

前記第 1 操作機構が前記第 1 顎部材に配設され、前記第 2 操作機構が前記第 2 顎部材に配設され、かつ、前記第 1 操作機構と前記第 2 操作機構が、前記外科用縫合装置の両側に配設されていることを特徴とする請求項 3 に記載の外科用縫合装置。

【請求項 5】

前記操作装置が、第 1 操作位置と第 2 操作位置に切換え可能な二位置切替機構を有し、前記第 1 操作位置では前記第 1 保持装置が第 1 針端部を保持する一方前記第 2 針端部が前記第 2 保持装置の内外に自由に移動可能であり、前記第 2 操作位置では前記第 2 保持装置が前記第 2 針端部を保持する一方前記第 1 針端部が前記第 1 保持装置の内外に自由に移動可能であり、かつ、

20

前記操作機構の押圧及び／又はそれに続く解放により、前記第 1 操作位置から前記第 2 操作位置へ又は前記第 2 操作位置から前記第 1 操作位置へ位置変更が生じることを特徴とする請求項 1 から 4 のいずれか 1 項に記載の外科用縫合装置。

【請求項 6】

前記第 1 保持装置と前記第 2 保持装置は、それぞれ、前記第 1 顎部材及び前記第 2 顎部材の先端部又は先端部付近に配設されていることを特徴とする請求項 1 から 5 のいずれか 1 項に記載の外科用縫合装置。

【請求項 7】

30

前記連結部材は、前記第 1 顎部材の基端部と前記第 2 顎部材の基端部とを接続する円弧状の弾性部材であることを特徴とする請求項 1 から 6 のいずれか 1 項に記載の外科用縫合装置。

【請求項 8】

前記一又は二以上の第 1 ばね部材が前記連結部材を含むことを特徴とする請求 7 に記載の外科用縫合装置。

【請求項 9】

前記第 1 保持装置と前記第 2 保持装置が、それぞれ、保持位置と自由位置との間で移動可能な細長の保持部材を有することを特徴とする請求項 1 から 8 のいずれか 1 項に記載の外科用縫合装置。

40

【請求項 10】

前記第 1 顎部材及び前記第 2 顎部材が、それぞれ前記第 1 針端部及び前記第 2 針端部を受け入れるための凹部を有し、前記第 1 保持装置と前記第 2 保持装置は、それぞれの前記凹部内に前記第 1 針端部又は前記第 2 針端部を保持するように構成されていることを特徴とする請求項 1 から 9 のいずれか 1 項に記載の外科用縫合装置。

【請求項 11】

前記操作装置が、前記第 1 顎部材と前記第 2 顎部材との間に配置された操作機構を有することを特徴とする請求項 1 から 10 のいずれか 1 項に記載の外科用縫合装置。

【請求項 12】

前記開放位置において、前記第 1 保持装置と前記第 2 保持装置が、互いに少なくとも外

50

科用縫合針の長さで離間していることを特徴とする請求項 1 から 11 のいずれか 1 項に記載の外科用縫合装置。

【請求項 13】

前記第 1 操作機構が第 1 操作ボタンであり、及び／又は、前記第 2 操作機構が第 2 操作ボタンであることを特徴とする請求項 1 から 12 のいずれか 1 項に記載の外科用縫合装置。

【請求項 14】

前記外科用縫合装置が、使用者の片手で保持及び操作されるように構成されていることを特徴とする請求項 1 から 13 のいずれか 1 項に記載の外科用縫合装置。

【請求項 15】

前記第 1 操作機構が使用者の片手の人差し指及び／又は中指によって作動され、前記第 2 操作機構が使用者の片手の親指によって作動されることを特徴とする請求項 3 から 14 のいずれか 1 項に記載の外科用縫合装置。

【請求項 16】

前記作動力が使用者の片手の親指と一つの指の締付作動力として提供されることを特徴とする請求項 1 から 15 のいずれか 1 項に記載の外科用縫合装置。

【請求項 17】

前記連結部材が、使用中に、親指と人差し指の間の指間膜スペース、及び／又は、人差し指の一部により支持されるように成形されていることを特徴とする請求項 16 に記載の外科用縫合装置。

【請求項 18】

前記第 1 操作機構と前記第 2 操作機構が、前記外科用縫合装置の両側に配置されていることを特徴とする請求項 1 から 17 のいずれか 1 項に記載の外科用縫合装置。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、外科用両頭針を前後に通すための外科用縫合装置に関する。

【背景技術】

【0002】

欧州特許第 1300116 号は、腹腔鏡外科手術において使用するための外科用縫合装置を開示する。

【0003】

前記欧州特許第 1300116 号に記載の外科用縫合装置は、装置の第 1 顎部材及び第 2 顎部材との間で、外科用縫合針を前後に通すように構成されている。この外科用縫合装置は、細長い本体部分と、当該本体部分の先端から延びる第 1 顎部材及び第 2 顎部材を有し、少なくとも 1 つの顎部材は開放位置と閉位置との間で移動可能である。本体部分の基端に、開放位置と閉位置との間で顎部材の動きを制御するハンドルが配設されている。

【0004】

顎部材の各々に、外科用縫合針の一方の端部を保持するための保持手段が配設されている。サイドアームは、保持手段を二つの作動位置の間で動作させて、各顎部材内で外科用縫合針の一端を交互に保持するために提供される。この目的のために、サイドアームは、二つの位置の間で傾動可能である。この外科用縫合装置は、ハンドルを操作することによって顎部材が閉位置に来ると、サイドアームが初めて作動可能となるように構成されている。

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0005】

欧州特許第 1300116 号の外科用縫合装置の欠点は、2 つの操作機構を有することである。すなわち、外科用縫合装置を操作するために、少なくとも 1 つの可動顎部材の機構を操作するハンドルと、第 1 顎部材及び第 2 顎部材の一方において針の各端部を交互に

10

20

30

40

50

保持するため保持手段を作動するサイドアームの2つの操作機構を有することである。これは片手による装置の操作をより困難にする。実際、装置のサイドアームは、多くの場合、使用者の他の手によって操作される。

【0006】

英国特許GB 2 260 704は、腹腔鏡外科手術手順において使用するための同様の外科用縫合装置を開示する。外科用縫合針は、装置の第1と第2顎部材の間で前後に移動する。第1顎部材は、開放位置と閉位置との間で移動可能である。この機構は、作動トリガに接続された剛性作動ケーブルによって作動される。

【0007】

第1顎部材及び第2顎部材の各々は、外科用縫合針の針端部を交互に保持する保持装置を有する。保持装置は、また作動トリガーに接続された第2の硬い作動ケーブルによって作動される。

10

【0008】

英国特許GB 2 260 704号の外科用縫合装置の欠点は、単一の作動トリガーに接続された2つの硬い作動ケーブルの使用により、開示されていないが、装置の操作に関して故障しやすい複雑な操作装置になるということである。

【0009】

さらに、欧州特許第1 300 116号と英国特許GB 2 260 704号の外科用縫合装置の欠点は、装置が比較的長く、開腹手術には適していないことである。細長い本体を短くすると外科用縫合装置のサイズを小さくすることができるが、そうすると外科用縫合針と2の顎部材の直視性を悪化させる。

20

【0010】

欧州特許第0 764 426号は、第1顎部材と第2顎部材を有し、第2顎部材は、開放位置と、引き渡し位置との間で、第1顎部材に対して傾動可能である外科用縫合装置を開示する。第1顎部材及び第2顎部材の各々は、針の一端を保持する針保持装置を有する。外科用縫合装置はさらに、第1顎部材及び第2顎部材が引き渡し位置にあるときに、各保持装置を操作して針を前後に通すための操作装置を有する。この操作装置は、第1顎上に延長アームを有する。延長アームは、操作装置を作動して、第1針保持装置と第2針保持装置との間で針を前後に通すために、作動レバーを移動する。

【0011】

30

欧州特許第0 764 426号の縫合装置は片手で保持されるように構成されており、そして手のひらの中で指と手のひらの間で圧迫して第1顎部材を開放位置から第2顎部材に向かって移動させ、続いて操作装置を操作して針を針保持装置間で通すように構成されている。この圧迫操作は、手術の処置の間で常に望ましいわけではない。

【0012】

欧州特許第1 300 116号、英国特許2 260 704号及び欧州特許第0 764 426号の従来技術の装置のさらなる欠点は、装置が比較的かさばることであり、多数の部品を有することである。そのため当該装置は、より欠陥に弱く使い捨てにあまり適していないかもしれない。

【0013】

40

本発明の目的は、前述した欠点の少なくとも一つがない、改良された外科用縫合装置を提供することである。

【0014】

本発明は、両頭型外科用縫合針を前後に通すための外科用縫合装置を提供する。

【課題を解決するための手段】

【0015】

外科用縫合装置は、第1顎部材及び第2顎部材を有する。第1顎部材は、外科用縫合針の第1針端部を保持する第1保持装置を有し、第2顎部材は、外科用縫合針の第2針端部を保持する第2保持装置を有する。第1顎部材及び第2顎部材は、外科用縫合針を第1保持装置と第2保持装置との間で渡すことができる引き渡し位置と、第1保持装置と第2保

50

持装置が互いに離間している開放位置との間で互いに対して移動可能である。外科用縫合装置は、第1顎部材及び第2顎部材を第1付勢力で開放位置に付勢する一又は二以上の第1ばね部材を有する。

【0016】

外科用縫合装置はまた、第1顎部材及び第2顎部材を接続する連結部材と、第1保持装置と第2保持装置を操作して第1保持装置による第1針端部の保持と第2保持装置による第2針端部の保持を交互に行う操作装置を有する。

【0017】

この操作装置は、第1操作機構と第2操作機構を有する。第1操作機構は通常位置と押圧位置との間を移動可能である。第1操作機構は第2付勢力を有する一又は二以上の第2ばね部材によって通常位置に付勢されている。操作装置は、第1操作機構の押圧及び／又はそれに続く解放によって作動される。

10

【0018】

第1付勢力は第2付勢力よりも小さくされており、それにより第1操作機構に最初に作動力を作用させると第1顎部材と第2顎部材がお互いに向かって動き、続いて操作装置が作動するように構成されている。

【0019】

本発明の装置によれば、操作機構の単一作動を使用して、第1顎部材と第2顎部材を互いに向かって移動させ、それに続いて第1保持装置と第2保持装置を操作することで、外科用縫合針を第1顎部材と第2顎部材との間で通すための、信頼性が高く比較的簡単な外科用装置の操作装置が得られる。

20

【0020】

第1付勢力と第2付勢力の間で付勢力を異ならせているので、使用者は外科用縫合装置を安全に操作可能であり、第1保持装置と第2保持装置は、第1顎部材と第2顎部材を開放位置から引き渡し位置（本願で閉位置としても示される）に移動して初めて操作可能となる。

【0021】

付勢力は操作機構の位置で決定されるべきであることが分かる。付勢力を提供する実際のばね又は他の部材のばね力は、例えば構成の中のレバーによって異なる。さらに、第1操作機構を通常位置に、及び第1顎部材を開放位置に、両方とも付勢するために、一又は二以上のばねを外科用縫合装置に配設することができることが分かる。そのようなばねは、一又は二以上の第1ばね部材及び一又は二以上の第2ばね部材の一部とみなすことができる。

30

【0022】

さらに、第1付勢力及び第2付勢力の差で装置の信頼できる操作がもたらされても、第1顎部材及び第2顎部材が閉位置にない場合には操作装置の作動が阻止されるように構成されたセキュリティ機器を提供することができる。

【0023】

外科用縫合装置は、任意の適当な材料、例えばプラスチック材料で作ることができ、及び、使い捨て用又は多重使用のために構成することができる。従来技術の縫合装置に比べ、本発明の装置は部品数が少なく低容積で実現することができる。

40

【0024】

本発明の外科用縫合装置は、使用者の片手で簡単に保持して操作することができ、もう片方の手は他の仕事のために空けておくことができる。

【0025】

第1保持装置及び第2保持装置はそれぞれ針端部を保持するように配設されている。好ましくは第1顎部材及び第2顎部材の先端又は先端近傍に配置された第1保持装置及び第2保持装置が、例えばその内容が参照により本願に組み込まれる欧州特許第1300116号に開示されているように構成されている。

【0026】

50

本実施形態では、各顎部材に、針溝が設けられている針端部を受け入れるように構成された凹部が設けられている。各顎部材に摺動ブレードの形の保持部材が設けられ、当該保持部材は、ブレードが部分的に針溝内に配置されて当該針が凹部外に移動することができない保持位置と、摺動可能なブレードが針の針溝内に位置しないために針端部が凹部の内外に自由に移動することができる自由位置との間を、顎部材の長手方向に移動可能とされている。

【0027】

針端部を第1保持装置及び第2保持装置の中に交互に保持するように構成された、第1顎部材及び第2顎部材の任意の他の適当な構成を適用することも可能である。第1保持装置及び第2保持装置は、例えば各針端部に針溝がない針などあらゆるタイプの針に適合させることができる。

10

【0028】

第1顎部材及び第2顎部材が引き渡し位置と開放位置との間で互いに対して移動可能である。引き渡し位置において針の両端は第1保持装置と第2保持装置の両方の中、例えば第1保持装置の凹部と第2保持装置の凹部の中に位置し、第1保持装置と第2保持装置を操作することにより、針を第1保持装置及び第2保持装置にそれぞれ移動することができる。

【0029】

開放位置においては、第1顎部材と第2顎部材及びそれらと共に第1保持装置と第2保持装置がお互いからさらに離間している。第1保持装置と第2保持装置との間の距離は、外科用装置を針自由端すなわち一方の保持装置によって保持されていない方の針端部と反対側の顎部材との間に組織を位置させるために操作することができるように、外科用縫合針の長さよりも実質的に大きい。その後、装置の更なる操作により、少なくとも針自由端が組織から出て来るまで、針は組織を適切な位置で貫通移動することができる。その後、作動力によって装置が作動され、これによって第1顎部材及び第2顎部材が引き渡し位置に移動し、また針が一方の保持装置から他方の保持装置に通されて、縫合糸が組織を貫通して提供される。第1顎部材及び第2顎部材は、針が組織を貫通する前に開放位置から引き渡し位置に移動することも可能であることが分かる。

20

【0030】

本発明の外科用縫合装置は、開腹手術及び内視鏡手術において使用することができる。

30

【0031】

装置の構成は特定の用途に適合させることができる。例えば、顎部材の長さ及び形状は、縫合しなければならない場所に適合させることができる。例えば、体の深い部分を縫合するには比較的長い顎部材が望ましいが、顕微鏡手術では小さくて短い顎部材の方が有利である。直線状にアクセスするのが困難な場所へより容易にアクセスするために顎部材を鉤状にしてもよい。

【0032】

一実施形態において、第1操作機構は第2顎部材から遠い側の第1顎部材上に配設されている。第1顎部材の当該側に操作機構を配置することにより、使用者は直接第1顎部材を操作し、したがって第1顎部材の位置及び第1顎部材に作用される力の直接的な手応えを得る。使用者の手の位置と向きが、第1顎部材の位置と向きに直接的にリンクしているので、使用者は患者に対する異なる位置で装置を操作する際の大きな適応性と感触を有する。

40

【0033】

代替的な実施形態において、操作機構を、例えば内視鏡手術のために、第1顎部材及び／又は第2顎部材を移動させるように構成されたハンドルに配設するか又は当該ハンドルと一体的に配設することができる。ハンドルは、第1顎部材及び／又は第2顎部材を操作するため、第1顎部材及び／又は第2顎部材に直接的又は間接的に接続することができる。連結部材はハンドルと第1顎部材及び／又は第2顎部材の間に設けることができる。

【0034】

50

本発明の装置は、ピンセットの一般的な構造を有利に有する。この構成では、第1操作機構を第1顎部材に配設することができる。圧迫作動力を装置の一方側の操作機構及び第2顎部材の反対側に与えることで、第1顎部材及び第2顎部材が互いに向かって引き渡し位置に至るまでの第1顎部材及び第2顎部材の動きをもたらし、それに続いて操作機構の作動による保持装置の作動をもたらし、第1顎部材及び第2顎部材は、好ましくは装置の先端又は先端付近に配置された第1保持装置及び第2保持装置の位置に関するより良好な操作性のために鉤状にしてもよい。

【0035】

第1操作機構は、第2顎部材に向かう第1顎部材の移動方向と実質的に同じ方向で通常位置と押圧位置との間で移動可能な例えば操作ボタンとすることができる。

10

【0036】

圧迫作動力は、従来の一つのピンセットの操作に類似して、好ましくは使用者の片手の親指と一本の指、例えば人差し指及び／又は中指との圧迫力によって提供される。このように装置を保持することにより使用者によって装置を適性に操作することができ、使用者は装置の少なくとも先端で良好な視野を有する。さらに、そのようなピンセットグリップにより、使用者の手のひらの中で顎部材を手の指と手のひらとの間で圧迫することによって顎部材の相対移動が得られる縫合装置よりも、より良い触覚フィードバックが得られる。

【0037】

所望の場合には、外科用縫合装置は、親指と人差し指及び／又は中指とによって作動力が提供されている間、使用者が外科用縫合装置を手のひらの中に保持することができるように構成することができる。状況次第では、例えば内視鏡手術においては、そのようなグリップはより有利かもしれない。

20

【0038】

一実施形態において、操作装置は、第2操作機構、例えば第2操作ボタンを有し、第2操作機構は通常位置と押圧位置との間で移動可能であり、第2操作機構は一又は二以上の第2ばね部材及び／又は第3付勢力を有する一又は二以上の第3ばね部材によって通常位置に付勢され、第1付勢力は第3付勢力よりも小さい。

【0039】

そのような実施形態においては、操作装置は、第1操作機構及び第2操作機構の押圧及び／又はそれに続く解放によって作動される。

30

【0040】

第2操作機構は対称的な作動構造を有するものを使用することができ、第1操作機構及び第2操作機構は、第1保持装置及び第2保持装置を操作するために同時に使用される。

【0041】

代替的な実施形態において、第1操作機構は第1保持装置を操作するように構成され、第2操作機構は第2保持装置を操作するように構成されている。

【0042】

一実施形態において、第1操作機構は第1顎部材上に配設され、第2操作機構は第2顎部材に配設され、第1操作機構と第2操作機構は外科用縫合装置の両側に配設されている。そのような実施形態では、手術装置は実質的に対称構造を有するという利点があり、外科用縫合装置の両側で操作機構に圧迫力又は絞り力を作用させることによって操作機構例えば操作ボタンを同時に作動させることができる。

40

【0043】

そのような実質的対称構造は、例えば前述した一つのピンセットの構造で適用することができ、その場合第1操作機構を使用者の親指によって作動させることができ、第2操作機構を使用者の1本の指によって作動させることができ、又はその逆にすることができる。

【0044】

ピンセットグリップにおいて、縫合装置の基端部は、好ましくは手や手首によって、例

50

例えば人差し指と親指との間の指間膜及び／又は人差し指の一部によって支持されるように構成されている。このように支持することで縫合装置を操作する際の安定性が高まる。縫合装置のこの基端支持部は、好ましくは連結部材によって形成される。

【0045】

代替実施形態において、第1操作機構及び第2操作機構は、第1顎部材及び／又は第2顎部材を操作するため、第1顎部材及び／又は第2顎部材に直接的又は間接的に接続された2つの操作ハンドルの両側に配設することができる。したがって、これは第1顎部材及び第2顎部材の相対移動及び操作装置の作動のための対称構造を提供する。二つの操作ハンドルはピンセットグリップでも操作される。

【0046】

一実施形態において、操作装置は二位置切替機構を有し、第1操作位置では第1保持装置が第1針端部を保持するとともに第2針端部が第2保持装置の内外に自由に移動することができ、第2操作位置では前記第2保持装置が第2針端部を保持するとともに第1針端部が第1保持装置の内外に自由に移動することができ、操作機構の押圧及び／又はそれに続く解放で第1操作位置から第2操作位置に又は第2操作位置から第1操作位置への位置変化が起きる。

【0047】

この二位置切替機構を設けることによって、操作装置は2つの操作位置のいずれか一つに位置付けられ、それにより針が保持装置のいずれか一方により保持されるのが保証される。

【0048】

代替実施形態において、第1保持装置と第2保持装置の各々に別個の操作装置を配設することができる。これにより、第1保持装置及び第2保持装置をそれぞれ別々に制御することが可能になる。そのような実施形態においては、二位置切替機構は第1保持装置及び第2保持装置の各々に配設することができる。

【0049】

縫合装置内に針を位置決めし又は縫合装置から針を解放することを可能にするために第1保持装置及び／又は第2保持装置を操作可能に縫合装置を構成する必要があることが分かる。

【0050】

一実施形態において、連結部材は、第1顎部材の基端を第2顎部材の基端に接続する円弧状の弾性部材である。アーク状の部材を配設することにより、第1顎部材及び第2顎部材を旋回機構なしで互いに移動可能に接続することができ、これにより簡単かつ信頼性の高い構造が得られる。

【0051】

さらに、連結部材の弾力性を第1顎部材及び第2顎部材を開放位置に付勢するために使用することができる。したがって、そのような実施形態においては、一又は二以上の第1ばね部材が連結部材を有する。

【0052】

また、円弧状の弾性部材は、人差し指と親指との間の指間膜及び／又は人差し指の一部で支持されるのに適している。そのような支持は、縫合装置を片手の親指と1本の指との間でピンセットグリップ状に保持する時に格別の安定性を提供する。縫合装置を親指と人差し指とで操作する時、縫合装置を中指によって支持することも可能である。

【0053】

連結部材を使用者の手又は手首の任意の他の適切な位置に支持することもできる。

【0054】

連結部材は、第1顎部材及び第2顎部材の直接的又は間接的な接続を提供する任意の装置又は機構とすることができることが分かる。例えば、第1顎部材と第2顎部材の基端を互いに溶接により直接接続する場合は、連結部材は当該溶接部によって形成される。

【0055】

一実施形態において、縫合装置は、第1顎部材及び第2顎部材が開放位置と引き渡し位置との間で移動する時、第1保持装置と第2保持装置が互いに直線状に移動するように構成されている。結果として、第1顎部材及び第2顎部材が開放位置から引き渡し位置に移動すると、第1保持装置及び第2保持装置の一方に保持された針は、第1保持装置及び第2保持装置の他方に向かって直線状に移動する。

【0056】

欧州特許第1300116号、GB特許2260704号及び欧州特許第0764426号のような従来技術の装置において、第1顎部材及び第2顎部材は互いに回転可能に結合されているため、開放位置から引き渡し位置に移動される時に、第1顎部材及び第2顎部材が相対的に回転する。その結果、そのような実施形態の第1保持装置及び第2保持装置のいずれか一方によって保持された針は、第1顎部材及び第2顎部材が開放位置から引き渡し位置に移動する時に、第1保持装置及び第2保持装置の他方に向かう円形線上を移動する。

10

【0057】

針の直線運動の利点は、針の信頼性と予測可能な動きをもたらすことである。針を保持していない針保持装置の位置で、針自由端が見えないときであっても、針が組織を貫通する場所をより正確に予測することができる。針の直線運動においては、直線針を有利に使用することができる。

【0058】

直線の用語は、本特許出願において使用される場合、実質的に直線状も包含することが分かる。しかしながら、各外科用縫合装置の顎部材の長さと同じか小さい半径を有する円形線は、実質的に直線状であるとはみなされない。

20

【0059】

実質的な直線は、それが曲線を有する場合、好ましくは、各外科用縫合装置の顎部材の長さよりも少なくとも大きい半径を有し、より好ましくは外科用縫合装置の顎部材の長さの少なくとも1.5倍の長さの半径を有し、さらにより好ましくは外科用縫合装置の顎部材の少なくとも2倍の長さを有する。

【0060】

第1保持装置と第2保持装置がお互いに対して直線上を移動する一実施形態において、第1顎部材及び第2顎部材、又は、針を保持するように構成された少なくとも針保持装置を支持する第1顎部材及び第2顎部材の部分は、第1顎部材と第2顎部材が開放位置と引き渡し位置との間を移動する間、大部分互いに平行移動する。第1顎部材と第2顎部材はわずかに回転する可能性がある。

30

【0061】

このような大部分の平行移動は、例えば、第1と第2顎部材を連結する連結部材を適切に構成することによって実現することができる。第1顎部材及び第2顎部材は、好ましくは、そのような大部分の平行移動を実現するために互いに回転不能に接続されている。例えば、弾力性の円弧状部材のような弾性部材を連結部材として使用することができ、これにより第1顎部材及び第2顎部材を回転可能に接続する旋回機構の必要性をなくすることができる。

40

【0062】

一実施形態において、外科用縫合装置は、第1顎部材及び第2顎部材が開放位置と引き渡し位置との間を互いに移動する時に、第1顎部材及び第2顎部材を大部分平行移動で案内するように構成された一又は二以上の案内要素を有する。

【0063】

一実施形態において、外科用縫合装置は、第1顎部材と第2顎部材との間に、第1顎部材及び第2顎部材を実質的に平行な位置に維持する案内装置を有することができる。この案内装置は操作装置によって形成してもよい。

【0064】

第1保持装置と第2保持装置の互いの直線運動を得るための案内装置のような他の任意

50

の装置又は手段を使用することも可能である。

【0065】

代替的な実施形態では、第1保持装置と第2保持装置が互いに円形の動きをするように、開放位置と引き渡し位置との間で、第1顎部材及び第2顎部材を互いに回転させるように外科用縫合装置を構成することも可能である。

【0066】

第1顎部材及び第2顎部材が開放位置から引き渡し位置に移動する時の第1顎部材及び第2顎部材の互いの有利な直線動は、操作装置を操作して顎部材を開放位置と引き渡し位置との間で移動させるために様々な作動力と配置が使用される外科用装置の実施形態でも使用することができることが分かる。そのような装置の構成においても、この特許出願に記載のいずれかの特徴を含むことができる。

10

【0067】

したがって、本発明は、両頭外科用縫合針を前後に通すための外科用縫合装置であって、当該外科用縫合装置は、

第1顎部材及び第2顎部材を有し、ここで第1顎部材は、外科用縫合針の第1針端部を保持する第1保持装置を有し、第2顎部材は、外科用縫合針の第2針端部を保持する第2保持装置を有し、第1顎部材及び第2顎部材は、外科用縫合針を第1保持装置と第2保持装置の間で渡すことができる引き渡し位置と、第1保持装置及び第2保持装置が互いにさらに離間している開放位置との間で互いに対して移動可能であり、外科用縫合装置は、第1顎部材及び第2顎部材を開放位置に第1顎部材で付勢する1つ以上の第1ばね部材を有し、

20

第1顎部材及び第2顎部材を連結する連結部材と、

第1保持装置による第1針端部の保持と、第2保持装置による第2針端部の保持を交互に行うために第1保持装置と第2保持装置を操作する操作装置とを有し

外科用縫合装置は、第1顎部材及び第2顎部材が開放位置と引き渡し位置との間で移動する時、第1保持装置と第2保持装置を互いに直線に沿って移動させるために構成されている。

【0068】

換言すれば、第1顎部材及び第2顎部材、又は、針を保持するように構成された針保持装置を少なくとも支持する第1顎部材及び第2顎部材の部分は、第1顎部材と第2顎部材が開放位置と引き渡し位置との間を移動する間、大部分平行移動する。

30

【0069】

第1顎部材及び／又は第2顎部材が開放位置と引き渡し位置との間を移動する時、第1顎部材及び／又は第2顎部材を大部分平行移動するように案内する一又は二以上の案内要素を配設することができる。

【0070】

本発明はまた、例えば血管、腸又は筋膜組織のための管状又は層状組織部分のような組織部分を通して縫合糸を通す方法に関し、当該方法は、外科用縫合装置を提供するステップを有し、当該外科用縫合装置は、

第1顎部材及び第2顎部材を有し、当該第1顎部材は外科手術用針の第1針端部を保持する第1保持装置を有し、第2顎部材は外科手術用針の第2針端部を保持する第2保持装置を有し、第1顎部材及び第2顎部材が、外科用縫合針を第1保持装置と第2保持装置との間で引き渡すことができる引き渡し位置と、第1保持装置及び第2保持装置がお互いからさらに離間している開放位置との間で互いに対して移動可能であり、外科用縫合装置は、第1顎部材及び第2顎部材を第1付勢力で開放位置に付勢する一又は二以上の第1ばね部材を有し、

40

第1顎部材及び第2顎部材を連結する連結部材と、及び、

第1保持装置による第1針端部の保持と、第2保持装置による第2針端部の保持を交互に行うために第1保持装置と第2保持装置を操作する操作装置を有し、

第1針保持装置と第2針保持装置の一方に保持された針を、第1針保持装置と第2針保

50

持装置の一方から、第1針保持装置と第2の針保持装置の他方へと通すことで、組織部分に針を貫通させる。

【0071】

そのような方法において、操作装置は第1操作機構を有し、第1操作機構は通常位置と押圧位置との間で移動可能であり、第1操作機構は、第2付勢力を有する一又は二以上の第2ばね部材によって通常位置に付勢され、操作装置は、第1操作機構の押圧及び／又はそれに続く解放によって作動され、第1付勢力は第2付勢力よりも小さく、

最初に第1操作機構に作動力を作用させると、第1顎部材と第2顎部材が互いに向かって引き渡し位置に動き、その後の第1操作機構の押圧とそれに続く解放により操作装置が作動する。

10

【0072】

当該方法は、さらに、第1針保持装置と第2針保持装置の一方から他方に針を通した後、当該針を引っ張って縫合糸を貫通組織部分を通して取り付けの工程を含むことができる。

【0073】

一実施形態において、当該方法は、組織部分に縫合糸の複数のループを提供するため、組織部分に針を貫通させる工程と、第1保持装置及び第2針保持装置の間に針を通す工程を繰り返すことができる。

【0074】

一実施形態において、当該方法は、針が再び組織部分を貫通する前に、第1針保持装置と第2針保持装置の他方から、第1針保持装置と第2針保持装置の一方に、針を逆に通す工程を含むことができる。

20

【0075】

一実施形態において、当該方法は、ピンセットグリップで外科用縫合装置を保持することを含むことができ、第1操作機構は人差し指又は中指によって操作され、縫合装置の反対側の第2操作機構は親指で操作されるか、又はその逆に操作される。

【0076】

そのようなピンセットグリップにおいて、縫合装置の基端部分は好ましくは人差し指と親指との間の指間膜及び／又は人差し指の一部で支持される。

【0077】

一実施形態において、第1顎部材及び第2顎部材が開放位置と引き渡し位置との間で移動する時、第1保持装置と第2保持装置は互いに対して直線上を移動する。

30

【0078】

本発明の外科用縫合装置の一実施形態を、添付図面を参照してほんの一例としてさらに詳細に説明する。

【図面の簡単な説明】

【0079】

【図1】図1は、針を有した本発明の外科用縫合装置の斜視図を示す。

【図2】図2は、図1の外科用縫合装置の上面図を示す。

【図3】図3は、第1保持装置及び第2保持装置を有する図1の装置の先端をより詳細に示す図である。

40

【図4】図4は、図1の装置の操作装置を示す図である。

【図5】図5は、図4の操作装置の第1操作機構部材を示す図である。

【図6】図6は、図4の操作装置の第2操作機構部材を示す図である。

【図7】図7は、第1保持装置と第2保持装置の間における針の引き渡しの間の図1の装置の異なる位置を示す。

【図8】図8は、第1保持装置と第2保持装置の間における針の引き渡しの間の図1の装置の異なる位置を示す。

【図9】図9は、第1保持装置と第2保持装置の間における針の引き渡しの間の図1の装置の異なる位置を示す。

50

【発明を実施するための形態】

【0080】

図1及び図2は、両頭型外科用縫合針100を前後に通すための外科用縫合装置の斜視図及び上面図を示す。この外科用縫合装置は全体的に参照番号1で示される。

【0081】

外科用縫合装置は第1顎部材2と第2顎部材3を有し、これらは両方とも鉤形に曲げられている。第1顎部材及び第2顎部材3の基端部は、円弧状の連結部材4で互いに接続されている。連結部材4は、弾性材料、例えば、ばね鋼、ステンレス鋼又はプラスチック材料で作られているので、第1顎部材及び第2顎部材3の先端部は互いに向かって移動させることができる。第1顎部材2、第2顎部材3及び連結部材4は、全体的にピンセット形状を有している。

10

【0082】

図1及び図2において、第1顎部材2及び第2顎部材3は開放位置で示されている。連結部材4のばね力に少なくとも部分的に起因して、第1顎部材2と第2顎部材3が開放位置に付勢されている。第1顎部材2及び第2顎部材3が、閉じた位置ないし引き渡し位置で互いに向かって移動可能とされている。この閉位置で、以下にさらに詳細に説明するように、外科用縫合針100を第1顎部材2と第2顎部材3との間で前後に渡すことができる。

【0083】

第1顎部材2の先端近傍で、第1保持装置5が外科用縫合針100の針端部を保持するために配設され、第2顎部材3の先端近傍で、第2保持装置6が外科用縫合針100の反対側の針端部を保持するために配設されている。この針100は、針100を保持し固定するため両端に針溝101を有する両頭針である。

20

【0084】

第1保持装置5と第2保持装置6は図3に詳細に示されている。

【0085】

第1保持装置5は、第1顎部材2の中の針100の針端部を受け入れる第1円筒状凹部7と、第1顎部材2の中に配設された案内溝9に配設された第1摺動ブレード8を有する。第1摺動ブレード8は、少なくとも、針100が第1摺動ブレード8によって保持される保持位置と、針100が第1凹部7の内外に自由移動する自由位置との間で、第1顎部材2の長手方向に移動することができる。

30

【0086】

図3では、第1保持装置5の第1摺動ブレード8が自由位置にある。この自由位置では、第1摺動ブレード8は、針を第1凹部7の内外に自由に移動させることができるように、第1摺動ブレード8が第1凹部7内に配置されない位置に移動されている。針端部が第1凹部7内に位置し、第1摺動ブレード8が保持位置に移動すると、第1摺動ブレード8は、針の端部が第1凹部7内で固定されるように、針100の針溝101内に部分的に配置される。

【0087】

第2保持装置6は、第2顎部材3の中の針100の反対側の針端部を受け入れるための第2円筒状凹部10と、第2顎部材3の中の案内溝12に配設された第2摺動ブレード11を有する。第2摺動ブレード11は、少なくとも、針100が第2摺動ブレード11によって保持される保持位置と、針100が第2凹部10の内外に移動可能な自由位置との間で、第2顎部材3の長手方向に移動することができる。

40

【0088】

図3において、第2摺動ブレード11は、針端部が第2凹部10内に固定されるように、第2摺動ブレード11が針100の針溝101内に配置される保持位置に位置している。第2摺動ブレード11が自由位置に移動すると、第2摺動ブレード11はもはや針100の針溝101内に位置せず、針は第2凹部10の外に移動自由になる。

【0089】

50

操作装置 1 3 は、第 1 保持装置 5 と第 2 保持装置 6 を操作して、針 1 0 0 をその針端部により交互に保持するために設けられている。操作装置 1 3 は図 4 に詳細に示されている。

【0090】

操作装置 1 3 は、第 1 顎部材 2 上に配置された第 1 操作ボタン 1 4 と、第 2 顎部材 3 上に配置された第 2 操作ボタン 1 5 を有している。第 1 操作ボタン 1 4 と第 2 操作ボタン 1 5 が、それぞれ、第 1 顎部材 2 及び第 2 顎部材 3 上に回動可能に取り付けられ、図 1 及び図 2 に示される通常位置と、第 1 操作ボタン 1 4 と第 2 操作ボタン 1 5 がそれぞれ顎部材 2、3 に向かって旋回される押圧位置との間で移動可能とされている。

【0091】

第 1 操作ボタン 1 4 と第 2 操作ボタン 1 5 を通常位置から押圧位置に同時に作動可能とするように、第 1 操作ボタン 1 4 と第 2 操作ボタン 1 5 が外科用縫合装置の両側に配設されている。

【0092】

二つの関節アーム 1 6 は、その一端がそれぞれ第 1 操作ボタン 1 4 及び第 2 操作ボタン 1 5 の一端に連結され、他端が第 1 顎部材 2 及び第 2 顎部材 3 との間に配置された操作機構 1 7 に連結されている。操作機構 1 7 は二位置切替機構であり、第 1 保持装置 5 が第 1 針端部を保持する一方、第 2 針端部が第 2 保持装置 6 の内外に自由に移動することができる第 1 操作位置と、第 2 保持装置 6 が第 2 針端部を保持する一方、第 1 針端部が第 1 保持装置 5 の内外に自由に移動することができる第 2 操作位置との間に配置することができ、操作ボタン 1 4、1 5 の押圧及び／又はそれに続く解放により、第 1 操作位置から第 2 操作位置に、又は第 2 操作位置から第 1 操作位置に位置変化が起きる。

【0093】

操作機構 1 7 は、図 5 及び図 6 に別々に示される第 1 操作機構部材 1 8 と第 2 操作機構部材 1 9 を有する。

【0094】

第 1 操作機構部材 1 8 と第 2 操作機構部材 1 9 は、二位置機構を形成するために互いに対して移動可能である。第 2 操作機構部材 1 9 は装置 1 の先端に向かってスプリング 2 0 によって付勢されている。

【0095】

第 1 操作機構部材 1 8 は連続した溝 2 1 を有する。第 2 操作機構部材 1 9 に取り付けられている板ばね 2 3 に接続されたピン 2 2 が溝 2 1 内に延び、第 1 操作機構部材 1 8 に対する第 2 操作機構部材 1 9 の動きで溝 2 1 によりピン 2 2 が移動する。ピン 2 2 は、溝 2 1 の形状とスプリング 2 0 の付勢力により、第 2 操作機構部材 1 9 に作動力が作用していない時、図 5 に示された 2 1 a 又は 2 1 b のいずれかの場所において押される。

【0096】

第 1 操作ボタン 1 4 と第 2 操作ボタン 1 5 を通常位置から押圧位置に移動させることにより、第 2 操作機構部材 1 9 に機械的に連結されている関節アーム 1 6 は、スプリング 2 0 のばね力に抗して、第 1 操作機構部材 1 8 に対して第 2 操作機構部材 1 9 を移動させる。第 1 操作ボタン 1 4 と第 2 操作ボタン 1 5 が解放されると、ピン 2 2 が位置 2 1 a 又は位置 2 1 b のいずれかに来るまで、スプリング 2 0 が第 2 操作機構部材 1 9 を押し戻す。

【0097】

板ばね 2 3 の作用と組み合わせた溝 2 1 の形状により、ピン 2 2 は、第 1 操作ボタン 1 4 と第 2 操作ボタン 1 5 が押圧されてその後に解放されることにより、溝 2 1 により、位置 2 1 a から位置 2 1 b に、又は位置 2 1 b から位置 2 1 a に、時計方向に移動する。

【0098】

結果として、位置 2 1 a と 2 1 b が操作機構 1 7 の 2 つの位置を規定する。これら 2 つの操作位置において、第 1 操作機構部材 1 8 と第 2 操作機構部材 1 9 の相対位置が異なる。第 1 操作機構部材 1 8 と第 2 操作機構部材 1 9 の相対位置におけるこの差は、第 1 保持装置 5 と第 2 保持装置 6 を作動させるために使用される。

【0099】

この目的のために、操作機構17が、第1操作機構部材18の軸受24aに回転自在に取り付けられた回転軸24を有する。回転軸24は、第2操作機構部材19上の歯車ラック25と噛み合っているギアホイール（図示せず）を有する。

【0100】

回転軸24上に第1偏心カム26及び第2偏心カム27が配設されている。第1カムフォロワ28と第2のカムフォロワ29が、それぞれ、第1偏心カム26及び第2偏心カム27と協働するように設けられている。

【0101】

第1カムフォロワ28が第1保持装置5の第1摺動ブレード8に結合され、第2カムフォロワ29が第2保持装置6の第2摺動ブレード11に結合されている。第1カムフォロワ28と第2カムフォロワ29が、第1カムフォロワ28と第1顎部材2との間及び第2カムフォロワ29と第2顎部材3との間に配設されたスプリング30により、各カム26、27に押圧されている。

10

【0102】

第1偏心カム26及び第2偏心カム27が、第1顎部材2と第2顎部材3を開放位置と予定の引き渡し位置との間で相対移動させるために、回転軸24上に摺動可能に配設されていることが分かる。しかし、第1カム26と第2カム27は、当該カム26、27が回転軸24の回転に追従するように回転軸24に固定されている。第1カム26と第2カム27を各顎部材2、3及び操作ボタン14、15に向けて押圧するために、複数のスプリング（図示せず）を配設することができる。したがって、これらスプリングのばね力は、顎部材2、3の位置及び操作ボタン14、15の位置に影響を与える可能性がある。

20

【0103】

操作機構17の非作動位置では、ピン22が位置21aと21bの一方に配置される。ピン22の各位置は、第1操作機構部材18に対する第2操作機構部材19の相対位置に対応し、かつ、その結果として、第1カムフォロワ28と第2カムフォロワ29のそれぞれに対する、第1カム26と第2カム27の二つの所定回転位置の一方と対応する。

【0104】

図2及び図4に示す位置において、第1カム26の大半径は、第1顎部材2に対する先端位置で第1摺動ブレード8を位置決めするために、第1カムフォロワ28に一致して位置している。この位置では、第1摺動ブレード8が第1凹部7内に位置せず、したがって針100は第1凹部の内外に自由に移動することができる。一方、第2カム27の小半径は、第2摺動ブレード11が第2顎部材3に対して基端位置にあるように、第2カムフォロワ29と位置合わせされている。この位置では、第2凹部10に配置された針が第2凹部10内に堅固に保持されるように、第2摺動ブレード11が第2凹部10内に部分的に位置する。

30

【0105】

第1操作ボタン14と第2操作ボタン15の押圧及びそれに続く解放によって操作装置13が作動されると、操作機構17は第1作動位置から第2操作位置に変わる、すなわちピン22の位置が位置21aから21bに又はその逆になり、そして第1操作機構部材18と第2操作機構部材19との間の当該相対位置変化の結果として回転軸24が約180度の角度で回転する。

40

【0106】

この第2操作位置では、第1カム26の小半径が第1カムフォロワ28と一致して位置し、第1顎部材2に対して第1摺動ブレード8を基端側位置で位置決めする。この位置で、第1摺動ブレード8は第1凹部7内に配置され、したがって針100が第1凹部7に堅固に保持される。そして第2カム27の大半径が第2カムフォロワ29と一致し、第2摺動ブレード11が第2顎部材3に対して先端側に位置する。この先端側位置では第2摺動ブレード11は第2凹部10内に位置せず、針は第2凹部10の内外に自由に移動可能である。

50

【0107】

操作装置13の次の作動、すなわち第1操作ボタン14と第2操作ボタン15の次の押圧及び解放で、再び第2操作位置から第1操作位置へ後続の変化が生じる。

【0108】

操作装置13は、第1顎部材2と第2顎部材3が引き渡し位置、すなわち第1顎部材2と第2顎部材3が、外科用縫合針100の針両端が第1凹部7と第2凹部10の両方に配置される相対的閉じ位置にある時、第1保持装置4と第2保持装置5の間で針100を前後に通すために使用することができる。

【0109】

図7～図9は、本発明に従った外科用縫合装置を使用している間の複数の工程を示している。これらの図では操作機構17はハウジングで覆われている。

10

【0110】

図7は、非作動位置にある装置1を示す。第1顎部材2及び第2顎部材3は、第1付勢力で開放位置に付勢され、第1操作ボタン14と第2操作ボタン15は第2付勢力で通常位置に付勢されている。第1操作ボタン14及び第2操作ボタン15の位置では第1付勢力は第2付勢力よりも小さい。

【0111】

使用者が第1操作ボタン14及び第2操作ボタン15に十分に大きい締付作動力AFを作用させると、第1顎部材2と第2顎部材3が互いに向かって開放位置から閉じた引き渡し位置に移動する。

20

【0112】

第1操作ボタン14及び第2操作ボタン15は、第1付勢力よりも大きな付勢力で開放位置に付勢されているので、第1操作ボタン14及び第2操作ボタン15は、第1顎部材2及び第2顎部材3が閉位置になるまで、操作装置13の作動のために押圧位置に押されることはない。いくつかの実施形態では、第1顎部材2及び第2顎部材3が開放位置から閉位置に動く前又は動いている間に、第1操作ボタン14及び第2操作ボタン15がある程度既に押圧されているかも知れないが、それは操作装置13を実際に操作するには不十分であることが分かる。

【0113】

装置1は、第1顎部材2及び第2顎部材3を開放位置から引き渡し位置へ又はその逆に移動させる時、互いに大部分平行移動させるように構成されている。回転軸24が第1顎部材2及び第2顎部材3を大部分平行移動で案内するための案内要素として機能するのに対し、弾性連結部材24は、当該大部分平行移動を可能にするように構成されている。この大部分平行移動により、第1保持装置4と第2保持装置5は開放位置と引き渡し位置との間でお互いに対して一直線A-A上を移動する。

30

【0114】

針100は直線針であって、有利には当該直線A-A上を移動する。そのような直線の動きは、針の信頼性があり予測可能な動きをもたらす。拘束されていない針先が見えないときでも、針を保持していない針保持装置の位置から、針が組織100を貫通する場所をより正確に予測することができる。

40

【0115】

第1顎部材2と第2顎部材3がいったん閉位置に位置すると、図8に示すように針は第1保持装置5と第2保持装置6に位置する。したがって、操作装置13は、針を第1保持装置5から第2保持装置6に又はその逆に通すために操作することができる。

【0116】

顎部材2、3が閉位置に既にあって互いに向かってさらに移動させることができないので、操作装置13の駆動のため第1操作ボタン14と第2操作ボタン15を押圧位置に向けて押圧するのに作動力が使用される。図9は、第1顎部材2と第2顎部材3が閉位置にあり、第1操作ボタン14と第2操作ボタン15が押圧位置にある装置1を示している。

【0117】

50

操作ボタン 1 4、1 5 の押圧の結果、ピン 2 2 は溝 2 1 を通って位置 2 1 a から位置 2 1 c に移動し、又は 位置 2 1 b から位置 2 1 d に移動する（図 5）。第 1 操作ボタン 1 4 と第 2 操作ボタン 1 5 を引き続いて解放すると、スプリング 2 0 によりピン 2 2 が位置 2 1 c から位置 2 1 b に移動し、又は位置 2 1 d から 2 1 a に移動する。したがって、操作ボタン 1 4、1 5 の押圧及びそれに続く解放は第 1 操作位置と第 2 操作位置の間の変化又はその逆の変化をもたらす。結果として針は他の保持装置 5、6 によって保持される。

【0 1 1 8】

装置のさらなる解放により第 1 顎部材 2 及び第 2 顎部材 3 の閉位置から開放位置への移動が起こるが、針は今や反対側の保持装置に保持されている。

【0 1 1 9】

第 1 操作ボタン 1 4 と第 2 操作ボタン 1 5 の圧迫力で装置が作動を再開すると、前述と同様の作用がもたらされることは明らかであるが、針は今や逆方向に移動される。

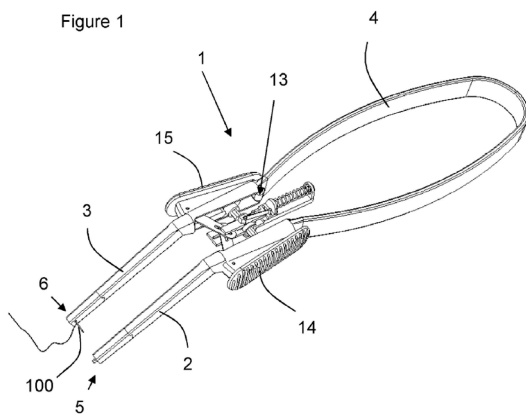
【0 1 2 0】

前述した装置 1 は、円弧状の連結部材 4 が使用者の手又は手首に対して使い勝手の良い支えを提供する一方、使用者の片手によって、例えば親指と人差し指との間で快適に保持することができる。

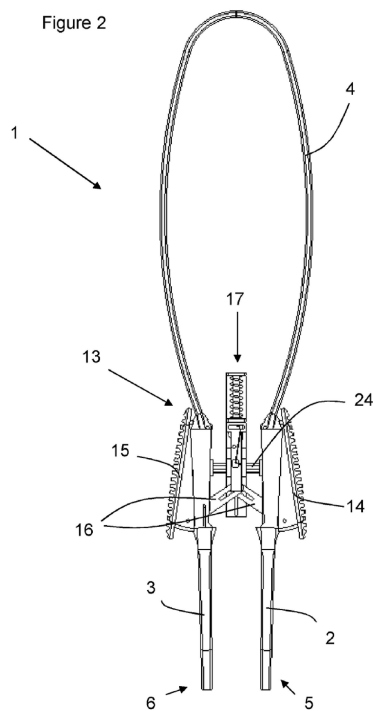
【0 1 2 1】

装置 1 は、装置 1 に対して手の位置を移動させることなく、使用者の片手によって手術部位で容易に操作可能である。さらに、装置 1 は針 1 0 0 及び第 1 保持装置 5 と第 2 保持装置 6 が配置されている装置の先端上の良好な視界を提供する。

【図 1】

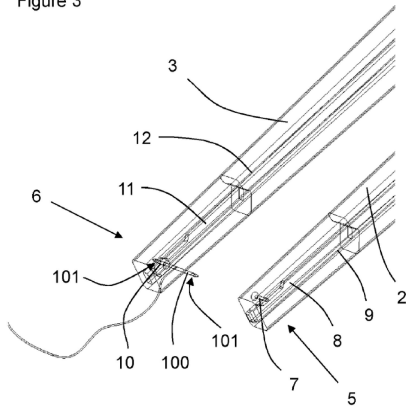


【図 2】



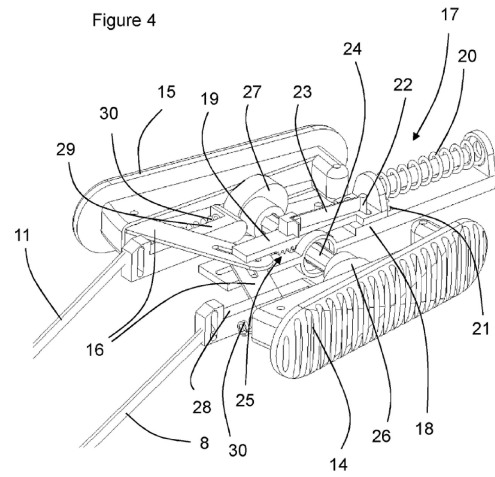
【図 3】

Figure 3



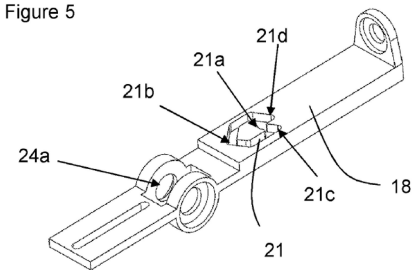
【図 4】

Figure 4



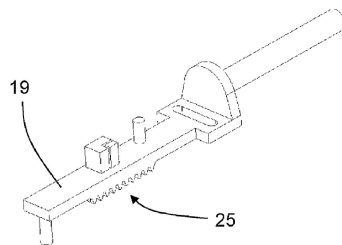
【図 5】

Figure 5



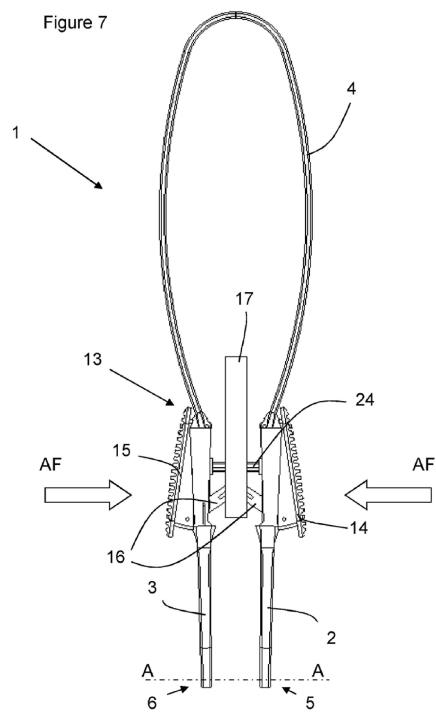
【図 6】

Figure 6

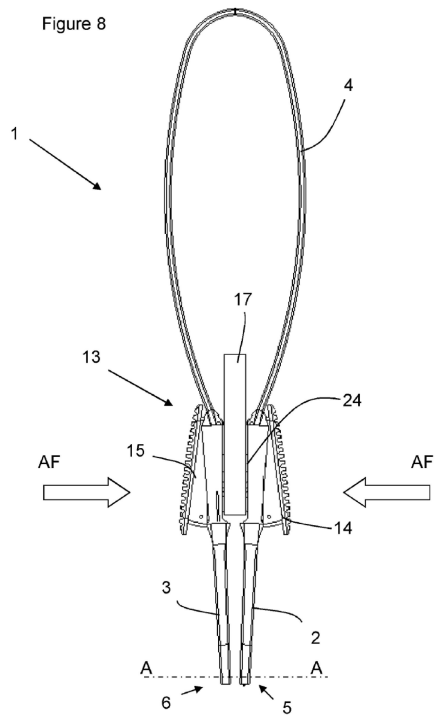


【図 7】

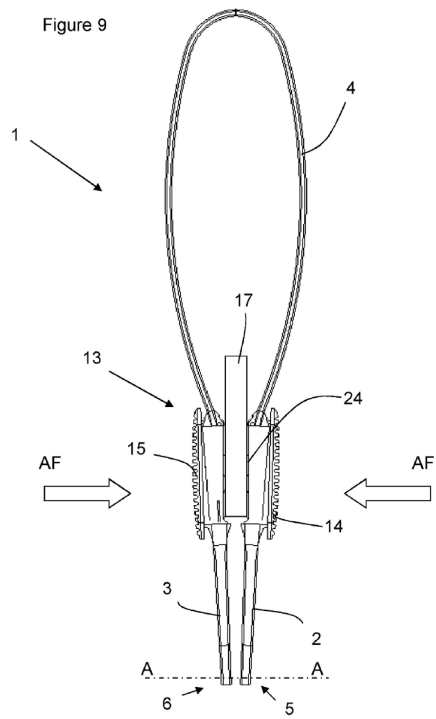
Figure 7



【図 8】



【図 9】



フロントページの続き

審査官 石田 宏之

- (56)参考文献 欧州特許出願公開第00764426 (EP, A2)
米国特許出願公開第2011/0130773 (US, A1)
米国特許第05728113 (US, A)
実開昭58-067413 (JP, U)
米国特許第04602631 (US, A)
特開2004-024909 (JP, A)
米国特許第05478344 (US, A)

- (58)調査した分野(Int.Cl., DB名)
A61B 17/062

专利名称(译)	外科用縫合装置		
公开(公告)号	JP6211520B2	公开(公告)日	2017-10-11
申请号	JP2014528319	申请日	2012-08-30
[标]申请(专利权)人(译)	医疗MELLON		
申请(专利权)人(译)	梅隆医疗蜂浮标		
当前申请(专利权)人(译)	梅隆医疗蜂浮标		
[标]发明人	ヴランケンペータースマークポールフランシスコマリア		
发明人	ヴランケン ペータース マークポール フランシスコ マリア		
IPC分类号	A61B17/062		
CPC分类号	A61B17/0469 A61B17/0491 A61B17/06061 A61B17/062 A61B17/0625 A61B17/2909 A61B2017/0472 A61B2017/06019 A61B2017/06042 A61B2017/0609 A61B2017/2936 A61B2017/305		
FI分类号	A61B17/062.100		
代理人(译)	熊野刚 田中 秀佳		
审查员(译)	石田博之		
优先权	2007318 2011-08-30 NL 61/560994 2011-11-17 US		
其他公开文献	JP2014529461A		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

本发明涉及一种手术缝合针，其包括第一钳口构件（2），其具有用于保持手术针的每个端部的保持装置（5,6）和第二钳口构件（3），双端手术缝合针（1）用于剖腹手术和/或内窥镜手术，其配置成来回前进（100）。第一钳口构件和/或第二钳口构件利用第一偏置力偏置到打开位置。该装置还包括用于操作第一保持装置和第二保持装置的操作装置（13）。操作装置具有第一操作机构（14），其通过具有第二偏置力的一个或多个第二弹簧构件（20）偏置到正常位置，并且第一偏置力施加到第二附件因此，当致动力首先施加到第一操作机构时，第一钳夹构件和第二钳夹构件朝向彼此移动，之后操作装置处于操作中。

(19) 日本国特許庁(JP)	(12) 特 許 公 報(B2)	(11) 特許番号 特許第6211520号 (P6211520)
(45) 発行日 平成29年10月11日(2017.10.11)	(24) 登録日 平成29年9月22日(2017.9.22)	
(51) Int. Cl. A 6 1 B 17/062 (2006.01)	F I A 6 1 B 17/062 1 0 0	
請求項の数 18 (全 19 頁)		
(21) 出願番号 特許2014-528319(P2014-528319)	(73) 特許権者 514046932 メロン メディカル ビー プイ オランダ国 N L - 6 5 3 4 A B ナイ マーヘン ヨンカーボスブレイン 5 2	
(86) (22) 出願日 平成24年8月30日(2012.8.30)	(74) 代理人 100107423 弁理士 城村 邦彦	
(65) 公表番号 特許2014-528461(P2014-528461A)	(74) 代理人 100120949 弁理士 熊野 剛	
(43) 公表日 平成26年11月13日(2014.11.13)	(74) 代理人 100083987 弁理士 田中 秀佳	
(86) 国際出願番号 PCT/NL2012/050593	(72) 発明者 ヴランケン ペータース マークポール フランシスコ マリア オランダ国 N L - 6 5 3 4 A T ナイ マーヘン トランシストルウェグ C/O 5	
(87) 国際公開番号 W02013/032329		
(87) 国際公開日 平成25年3月7日(2013.3.7)		
(87) 審査請求日 平成27年6月9日(2015.6.9)		
(31) 優先権主張番号 2007318		
(32) 優先日 平成23年8月30日(2011.8.30)		
(33) 優先権主張国 オランダ(NL)		
(31) 優先権主張番号 61/560,994		
(32) 優先日 平成23年11月17日(2011.11.17)		
(33) 優先権主張国 米国(US)		
前置審査		
(54) 【発明の名称】 外科用縫合装置		
最終頁に続く		