

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号
特許第6448076号
(P6448076)

(45) 発行日 平成31年1月9日(2019.1.9)

(24) 登録日 平成30年12月14日(2018.12.14)

(51) Int.Cl.
A 6 1 B 17/072 (2006.01)

F I
A 6 1 B 17/072

請求項の数 47 (全 45 頁)

(21) 出願番号	特願2014-79284 (P2014-79284)	(73) 特許権者	512269650
(22) 出願日	平成26年4月8日 (2014.4.8)		コヴィディエン リミテッド パートナー
(65) 公開番号	特開2014-200690 (P2014-200690A)		シップ
(43) 公開日	平成26年10月27日 (2014.10.27)		アメリカ合衆国 マサチューセッツ 02
審査請求日	平成29年3月23日 (2017.3.23)		048, マンスフィールド, ハンプシ
(31) 優先権主張番号	13/859,066		ャー ストリート 15
(32) 優先日	平成25年4月9日 (2013.4.9)	(74) 代理人	100107489
(33) 優先権主張国	米国 (US)		弁理士 大塩 竹志
		(72) 発明者	ポール エー. シリカ
			アメリカ合衆国 コネチカット 0648
			4, ハンティントン, トンプソン ス
			トリート 264

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 内視鏡手順のための装置

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

外科手術デバイスであって、該外科手術デバイスは、
顎アセンブリであって、該顎アセンブリは、第1の顎と該第1の顎に対して移動可能で
ある第2の顎とを含む、顎アセンブリと、

関節運動アセンブリであって、該関節運動アセンブリは、該顎アセンブリの近位端に取り
外し可能に連結され、該関節運動アセンブリは、遠位接合部材と、近位接合部材と、該
遠位接合部材内に回転可能に配置されているソケットと、 回転ピンとを含み、該回転ピン
は、該遠位接合部材に固定して連結され、該近位接合部材に回転可能に連結され、該顎ア
センブリおよび該遠位接合部材は、第1の長手方向軸を規定し、該第1の長手方向軸は、
該顎アセンブリの近位端と該遠位接合部材の遠位端との間に延び、該近位接合部材は、第
2の長手方向軸を規定する、関節運動アセンブリと、

第1の回転可能な駆動シャフトであって、該第1の回転可能な駆動シャフトは、旋回す
る歯車要素とかみ合って係合する第1の歯車要素を含み、該旋回する歯車要素は、該旋回
ピンに固定して連結され、該第1の回転可能な駆動シャフトの回転移動および長手方向移
動は、該回転ピンによって規定される旋回軸の周りを、該近位接合部材に対して該顎ア
センブリを旋回させ、該回転ピンは、該第1および第2の長手方向軸に対して直角である、
第1の回転可能な駆動シャフトと、

該回転ピンの周りに回転可能に配置され、該ソケットと機械的に係合する第2のトラン
スファー歯車要素と、

10

20

該遠位接合部材内に配置されている連結シャフトであって、該連結シャフトは、第 1 の複数の歯車を介して該第 2 のトランスファー歯車要素に機械的に連結されている、連結シャフトと、

ロックアウト機構であって、該ロックアウト機構は、ばねによって遠位方向に付勢される係止部材を含み、該係止部材は、該第 1 の複数の歯車のうちの少なくとも 1 つの歯車とかみ合って係合する少なくとも 1 つの係止ラグを含む、ロックアウト機構と

を含む、外科手術デバイス。

【請求項 2】

前記第 1 の歯車要素は、ウォーム歯車要素であり、前記旋回する歯車要素は、ウォームホイールドライブである、請求項 1 に記載の外科手術デバイス。

10

【請求項 3】

細長い部材であって、該細長い部材は、前記近位接合部材に連結され、前記第 1 の回転可能な駆動シャフトを含む、細長い部材をさらに含む、請求項 1 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 4】

ハンドルアセンブリであって、該ハンドルアセンブリは、前記細長い部材の近位端に取り外し可能に連結され、少なくとも 1 つのモーターを含み、該少なくとも 1 つのモーターは、前記第 1 の回転可能な駆動シャフトに機械的に連結され、該第 1 の回転可能な駆動シャフトを回転させるように構成されている、ハンドルアセンブリをさらに含む、請求項 3 に記載の外科手術デバイス。

20

【請求項 5】

前記ソケットは、その中に前記顎アセンブリを固定するように構成されている、請求項 1 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 6】

前記顎アセンブリは、駆動ねじをさらに含み、該駆動ねじは、駆動梁に螺合可能に連結されているねじ切りされた部分を有し、その結果、該駆動ねじの回転は、該駆動梁の長手方向の移動を伝え、それは、次に、前記第 2 の顎を前記第 1 の顎に対して移動させる、請求項 5 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 7】

第 2 の回転可能な駆動シャフトであって、該第 2 の回転可能な駆動シャフトは、第 1 のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第 2 の歯車要素を含み、該第 1 のトランスファー歯車要素は、前記旋回ピンの周りに回転可能に配置され、該第 1 のトランスファー歯車要素は、前記駆動ねじと機械的に係合し、該第 2 の回転可能な駆動シャフトの回転は、前記第 2 の顎を前記第 1 の顎に対して移動させる、第 2 の回転可能な駆動シャフトをさらに含む、請求項 6 に記載の外科手術デバイス。

30

【請求項 8】

前記第 2 の歯車要素および前記第 1 のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、該第 2 の歯車要素は、前記第 2 の長手方向軸の周りを回転するように構成され、該第 1 のトランスファー歯車要素は、前記旋回軸の周りを回転するように構成されている、請求項 7 に記載の外科手術デバイス。

40

【請求項 9】

第 3 の回転可能な駆動シャフトであって、該第 3 の回転可能な駆動シャフトは、前記第 2 のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第 3 の歯車要素を含み、その結果、該第 3 の回転可能な駆動シャフトの回転は、前記第 1 の長手方向軸の周りに前記顎アセンブリを回転させる、第 3 の回転可能な駆動シャフトをさらに含む、請求項 5 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 10】

前記連結シャフトは、前記ソケットに固定して連結されている、請求項 9 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 11】

50

前記第 3 の歯車要素および前記第 2 のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、該第 3 の歯車要素は、前記第 2 の長手方向軸の周りを回転するように構成され、該第 2 のトランスファー歯車要素は、前記回転軸の周りを回転するように構成されている、請求項 9 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 12】

前記ロックアウト機構は、プッシュロッドをさらに含み、該プッシュロッドは、前記ソケットの中への前記顎アセンブリの挿入の際に近位方向に押され、それにより、前記第 1 の複数の歯車のうちの前記少なくとも 1 つの歯車から前記係止部材を係合解除する、請求項 10 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 13】

前記顎アセンブリは、その近位端に配置されている少なくとも 1 つのポストを含み、該ポストは、前記ソケット内に規定される少なくとも 1 つのボアの中に挿入されるような構成および寸法にされている、請求項 5 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 14】

駆動リンケージであって、該駆動リンケージは、前記駆動ねじの近位端に連結されている、駆動リンケージをさらに含む、請求項 6 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 15】

前記駆動ねじは、長手方向軸を規定し、前記駆動リンケージは、該駆動ねじに対して軸を外れて配置されている、請求項 14 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 16】

連結部材であって、該連結部材は、前記ソケット内に配置され、その中で回転するように構成され、該連結部材は、第 2 の複数の歯車を介して前記第 1 のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、該連結部材は、該ソケットの中への前記顎アセンブリの挿入の際に前記駆動リンケージの近位端に連結される、連結部材をさらに含む、請求項 14 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 17】

前記第 1 の駆動シャフトは、該第 1 の駆動シャフトの回転移動および長手方向移動を防止するためにスラストプレートを含む、請求項 1 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 18】

外科手術デバイスであって、該外科手術デバイスは、
顎アセンブリであって、該顎アセンブリは、第 1 の顎と該第 1 の顎に対して移動可能である第 2 の顎とを含む、顎アセンブリと、
該顎アセンブリの近位端に取り外し可能に連結されている関節運動アセンブリであって、該関節運動アセンブリは、

遠位接合部材と、

該遠位接合部材内に回転可能に配置されているソケットであって、該ソケットは、その中に該顎アセンブリを固定するように構成されている、ソケットと、

近位接合部材と、

回転ピンであって、該回転ピンは、該遠位接合部材に固定して連結され、該近位接合部材に回転可能に連結されている、回転ピンと

を含み、該顎アセンブリおよび該遠位接合部材は、第 1 の長手方向軸を規定し、該第 1 の長手方向軸は、該顎アセンブリの近位端と該遠位接合部材の遠位端との間に延び、該近位接合部材は、第 2 の長手方向軸を規定する、関節運動アセンブリと、

駆動シャフトであって、該駆動シャフトは、トランスファー歯車要素とかみ合って係合する歯車要素を含み、該トランスファー歯車要素は、回転ピンの周りに回転可能に配置され、該トランスファー歯車要素は、該ソケットと機械的に係合され、その結果、該駆動シャフトの回転は、該第 1 の長手方向軸の周りで該顎アセンブリを回転させる、駆動シャフトと、

該遠位接合部材内に配置されている連結シャフトであって、該連結シャフトは、複数の歯車を介して前記トランスファー歯車要素に機械的に連結される、連結シャフトと、

10

20

30

40

50

ロックアウト機構であって、該ロックアウト機構は、ばねによって遠位方向に付勢される係止部材を含み、該係止部材は、該複数の歯車のうちの少なくとも1つの歯車とかみ合って係合する少なくとも1つの係止ラグを含む、ロックアウト機構と

を含む、外科手術デバイス。

【請求項 19】

細長い部材であって、該細長い部材は、前記近位接合部材に連結され、前記駆動シャフトを含む、細長い部材をさらに含む、請求項 18 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 20】

ハンドルアセンブリであって、該ハンドルアセンブリは、前記細長い部材の近位端に取り外し可能に連結され、少なくとも1つのモーターを含み、該少なくとも1つのモーターは、前記駆動シャフトに機械的に連結され、該駆動シャフトを回転させるように構成されている、ハンドルアセンブリをさらに含む、請求項 19 に記載の外科手術デバイス。

10

【請求項 21】

前記顎アセンブリは、駆動ねじをさらに含み、該駆動ねじは、駆動梁に螺合可能に連結されているねじ切りされた部分を有し、その結果、該駆動ねじの回転は、該駆動梁の長手方向の移動を伝え、それは、次に、前記第2の顎を前記第1の顎に対して移動させる、請求項 18 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 22】

前記連結シャフトは、前記ソケットに固定して連結されている、請求項 21 に記載の外科手術デバイス。

20

【請求項 23】

前記歯車要素および前記トランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、該歯車要素は、前記第2の長手方向軸の周りを回転するように構成され、該トランスファー歯車要素は、前記旋回軸の周りを回転するように構成されている、請求項 18 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 24】

前記ロックアウト機構は、プッシュロッドをさらに含み、該プッシュロッドは、前記ソケットの中への前記顎アセンブリの挿入の際に前記駆動梁の近位端に当接し、それにより、該プッシュロッドを近位方向に押し、前記複数の歯車のうちの前記少なくとも1つの歯車から前記係止部材に係合解除する、請求項 22 に記載の外科手術デバイス。

30

【請求項 25】

遠位方向への前記駆動梁の移動の際に、前記プッシュロッドは、遠位方向に移動させられ、それにより、前記係止部材が前記複数の歯車のうちの前記少なくとも1つの歯車を係合することを可能にする、請求項 24 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 26】

前記顎アセンブリは、その近位端に配置されている少なくとも1つのポストを含み、該ポストは、前記ソケット内に規定される少なくとも1つのボアの中に挿入されるような構成および寸法にされている、請求項 21 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 27】

駆動リンケージであって、該駆動リンケージは、前記駆動ねじの近位端に連結されている、駆動リンケージをさらに含む、請求項 26 に記載の外科手術デバイス。

40

【請求項 28】

前記駆動ねじは、長手方向軸を規定し、前記駆動リンケージは、該駆動ねじに対して軸を外れて配置されている、請求項 27 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 29】

外科手術デバイスであって、該外科手術デバイスは、

顎アセンブリであって、該顎アセンブリは、第1の顎と該第1の顎に対して移動可能である第2の顎とを含む、顎アセンブリと、

該顎アセンブリの近位端に取り外し可能に連結されている関節運動ネックアセンブリであって、該関節運動ネックアセンブリは、遠位接合部材と、近位接合部材と、該遠位接合

50

部材内に回転可能に配置されているソケットと、旋回ピンであって、該旋回ピンは、該遠位接合部材に固定して連結され、該近位接合部材に回転可能に連結されている、旋回ピンとを含み、該顎アセンブリおよび該遠位接合部材は、第1の長手方向軸を規定し、該第1の長手方向軸は、該顎アセンブリの近位端と該遠位接合部材の遠位端との間に延び、該近位接合部材は、第2の長手方向軸を規定する、関節運動ネックアセンブリと、

該旋回ピンに連結されている第1の回転可能な駆動シャフトであって、該第1の回転可能な駆動シャフトの回転移動および長手方向移動は、該旋回ピンによって規定される旋回軸の周りを、該近位接合部材に対して該顎アセンブリを旋回させ、該旋回ピンは、該第1および第2の長手方向軸に対して直角である、第1の回転可能な駆動シャフトと、

該顎アセンブリに連結されている第2の回転可能な駆動シャフトであって、該第2の回転可能な駆動シャフトの回転は、該第2の顎を該第1の顎に対して移動させる、第2の回転可能な駆動シャフトと、

該顎アセンブリに連結されている第3の回転可能な駆動シャフトであって、該第3の回転可能な駆動シャフトの回転は、該第1の長手方向軸の周りに該顎アセンブリを回転させる、第3の回転可能な駆動シャフトと、

該旋回ピンの周りに回転可能に配置され、該ソケットと機械的に係合する第2のトランスファー歯車要素と、

該遠位接合部材内に配置されている連結シャフトであって、該連結シャフトは、第1の複数の歯車を介して該第2のトランスファー歯車要素に機械的に連結される、連結シャフトと、

ロックアウト機構であって、該ロックアウト機構は、ばねによって遠位方向に付勢される係止部材を含み、該係止部材は、該第1の複数の歯車のうちの少なくとも1つの歯車とかみ合って係合する少なくとも1つの係止ラグを含む、ロックアウト機構と

を含む、外科手術デバイス。

【請求項30】

前記第1の回転可能な駆動シャフトは、旋回する歯車要素とかみ合って係合する第1の歯車要素を含み、該旋回する歯車要素は、前記旋回ピンに固定して連結されている、請求項29に記載の外科手術デバイス。

【請求項31】

前記第1の歯車要素は、ウォーム歯車要素であり、前記旋回する歯車要素は、ウォームホイールドライブである、請求項29に記載の外科手術デバイス。

【請求項32】

細長い部材であって、該細長い部材は、前記近位接合部材に連結され、前記第1の回転可能な駆動シャフトを含む、細長い部材をさらに含む、請求項29に記載の外科手術デバイス。

【請求項33】

ハンドルアセンブリであって、該ハンドルアセンブリは、前記細長い部材の近位端に取り外し可能に連結され、少なくとも1つのモーターを含み、該少なくとも1つのモーターは、前記第1の回転可能な駆動シャフトに機械的に連結され、該第1の回転可能な駆動シャフトを回転させるように構成されている、ハンドルアセンブリをさらに含む、請求項32に記載の外科手術デバイス。

【請求項34】

前記ソケットは、その中に前記顎アセンブリを固定するように構成されている、請求項29に記載の外科手術デバイス。

【請求項35】

前記顎アセンブリは、駆動ねじをさらに含み、該駆動ねじは、駆動梁に螺合可能に連結されているねじ切りされた部分を有し、その結果、該駆動ねじの回転は、該駆動梁の長手方向の移動を伝え、それは、次に、前記第2の顎を前記第1の顎に対して移動させる、請求項34に記載の外科手術デバイス。

【請求項36】

前記第 2 の回転可能な駆動シャフトは、第 1 のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第 2 の歯車要素を含み、該第 1 のトランスファー歯車要素は、前記旋回ピンの周りに回転可能に配置され、該第 1 のトランスファー歯車要素は、該駆動ねじと機械的に係合する、請求項 3 5 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 3 7】

前記第 2 の歯車要素および前記第 1 のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、該第 2 の歯車要素は、前記第 2 の長手方向軸の周りを回転するように構成され、該第 1 のトランスファー歯車要素は、前記旋回軸の周りを回転するように構成されている、請求項 3 6 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 3 8】

前記第 3 の回転可能な駆動シャフトは、前記第 2 のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第 3 の歯車要素を含む、請求項 3 5 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 3 9】

前記連結シャフトは、前記ソケットに固定して連結されている、請求項 3 8 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 4 0】

前記第 3 の歯車要素および前記第 2 のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、該第 3 の歯車要素は、前記第 2 の長手方向軸の周りを回転するように構成され、該第 2 のトランスファー歯車要素は、前記旋回軸の周りを回転するように構成されている、請求項 3 8 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 4 1】

前記ロックアウト機構は、プッシュロッドをさらに含み、該プッシュロッドは、前記ソケットの中への前記顎アセンブリの挿入の際に前記駆動梁の近位端に当接し、それにより、該プッシュロッドを近位方向に押し、前記第 1 の複数の歯車のうちの前記少なくとも 1 つの歯車から前記係止部材を係合解除する、請求項 3 9 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 4 2】

遠位方向への前記駆動梁の移動の際に、前記プッシュロッドは、遠位方向に移動させられ、それにより、前記係止部材が前記第 1 の複数の歯車のうちの前記少なくとも 1 つの歯車を係合することを可能にする、請求項 4 1 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 4 3】

前記顎アセンブリは、その近位端に配置されている少なくとも 1 つのポストを含み、該ポストは、前記ソケット内に規定される少なくとも 1 つのボアの中に挿入されるような構成および寸法にされている、請求項 3 4 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 4 4】

駆動リンケージであって、該駆動リンケージは、前記駆動ねじの近位端に連結されている、駆動リンケージをさらに含む、請求項 3 6 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 4 5】

前記駆動ねじは、長手方向軸を規定し、前記駆動リンケージは、該駆動ねじに対して軸を外れて配置されている、請求項 4 4 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 4 6】

連結部材であって、該連結部材は、前記ソケット内に配置され、その中で回転するように構成され、該連結部材は、第 2 の複数の歯車を介して前記第 1 のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、該連結部材は、該ソケットの中への前記顎アセンブリの挿入の際に前記駆動リンケージの近位端に連結される、連結部材をさらに含む、請求項 4 4 に記載の外科手術デバイス。

【請求項 4 7】

前記第 1 の駆動シャフトは、該第 1 の駆動シャフトの回転移動および長手方向移動を防止するためにスラストプレートを含む、請求項 2 9 に記載の外科手術デバイス。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

10

20

30

40

50

【 0 0 0 1 】

背景

１．技術分野

本開示は、内視鏡外科手術手順を実施するための外科手術装置、デバイスおよび／またはシステム、ならびにその使用方法に関する。より詳しくは、本開示は、組織を締め付け、切断、および／またはステーブル留めするために、取り外し可能な使い捨てローディングユニットおよび／または単回使用ローディングユニットとともに使用するために構成されている電気機械式、ロボット式および／またはハンドヘルドの外科手術装置、デバイスおよび／またはシステムに関する。

【背景技術】

10

【 0 0 0 2 】

２．関連技術の背景

多くの外科手術デバイス製造業者が、電気機械式外科手術デバイスを動作させるため、および／または操作するための自社の駆動システムを備えている製品種目を開発している。多くの例において、電気機械式外科手術デバイスは、再使用可能であるハンドルアセンブリと、使い捨てローディングユニットおよび／または単回使用ローディングユニットなどを含み、使い捨てローディングユニットおよび／または単回使用ローディングユニットなどは、使用前にハンドルアセンブリに選択的に接続され、次に、処分されるために、またはいくつかの例においては、再使用のために滅菌されるために、使用後にハンドルアセンブリから接続解除される。

20

【 0 0 0 3 】

様々な電気機械式リンケージは、１つ以上のモーターを含む再使用可能なハンドルアセンブリから使い捨てローディングユニットに電力を伝送して、回転、旋回、締め付け、締め具の射出などを達成するために利用される。電力伝送機構の複雑な構造および動作に起因して、これらの機構の不注意な作動は、使い捨てローディングユニットの意図されない動作をもたらし得、それは、外科手術デバイスへの損傷および／または患者への傷害をもたらし得る。

【 0 0 0 4 】

最小限に侵襲性の外科手術を実施するためのロボット操作のシステムも公知である。特許文献１において、外科手術器具が遠隔制御されるシステムが開示されている。

30

【 0 0 0 5 】

これらの電気機械式外科手術デバイスの多くは、製造すること、購入することおよび／または動作させることが比較的高価であり得る。製造すること、購入することおよび／または動作させることが比較的安価であり、必須の安全特徴とともに、大いなる操作性を依然として提供する電気機械式外科手術デバイスを開発することが、製造業者および最終使用者によって絶えず望まれている。従って、使い捨てユニットを作動させるための有効な電気機械式伝送システム、ならびに安全ロックアウトアセンブリを含む電気機械式外科手術の装置、デバイスおよび／またはシステムの必要性が存在する。

【先行技術文献】

【特許文献】

40

【 0 0 0 6 】

【特許文献１】国際公開第 0 0 / 5 1 4 8 6 号

【発明の概要】

【課題を解決するための手段】

【 0 0 0 7 】

概要

本開示の１つの実施形態に従って、外科手術デバイスが開示される。外科手術デバイスは、顎アセンブリであって、この顎アセンブリは、第１の顎と第１の顎に対して移動可能である第２の顎とを含む、顎アセンブリと、関節運動アセンブリであって、この関節運動アセンブリは、顎アセンブリの近位端に取り外し可能に連結され、この関節運動アセンブリ

50

りは、遠位接合部材と、近位接合部材と、旋回ピンとを含み、この旋回ピンは、遠位接合部材に固定して連結され、近位接合部材に回転可能に連結されている、関節運動アセンブリとを含み、顎アセンブリおよび遠位接合部材は、第1の長手方向軸を規定し、この第1の長手方向軸は、顎アセンブリの近位端と遠位接合部材の遠位端との間に延び、近位接合部材は、第2の長手方向軸を規定する。外科手術デバイスはまた、第1の回転可能な駆動シャフトを含み、この第1の回転可能な駆動シャフトは、旋回する歯車要素とかみ合って係合する第1の歯車要素を含み、この旋回する歯車要素は、旋回ピンに固定して連結され、第1の回転可能な駆動シャフトの回転移動および長手方向移動は、旋回ピンによって規定される旋回軸の周りを、近位接合部材に対して顎アセンブリを旋回させ、この旋回ピンは、第1および第2の長手方向軸に対して直角である。

10

【0008】

上の実施形態の1つの局面に従って、第1の歯車要素は、ウォーム歯車要素であり、旋回する歯車要素は、ウォームホイールドライブである。

【0009】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、細長い部材をさらに含み、この細長い部材は、近位接合部材に連結され、第1の回転可能な駆動シャフトを含む。

【0010】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、ハンドルアセンブリをさらに含み、このハンドルアセンブリは、細長い本体の近位端に取り外し可能に連結され、少なくとも1つのモーターを含み、この少なくとも1つのモーターは、第1の回転可能な駆動シャフトに機械的に連結され、第1の回転可能な駆動シャフトを回転させるように構成されている。

20

【0011】

上の実施形態の1つの局面に従って、関節運動アセンブリは、ソケットをさらに含み、このソケットは、遠位接合部材内に回転可能に配置され、ソケットは、その中に顎アセンブリを固定するように構成されている。

【0012】

上の実施形態の1つの局面に従って、顎アセンブリは、駆動ねじをさらに含み、この駆動ねじは、駆動梁に螺合可能に連結されているねじ切りされた部分を有し、その結果、駆動ねじの回転は、駆動梁の長手方向の移動を伝え、それは、次に、第2の顎を第1の顎に対して移動させる。

30

【0013】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、第2の回転可能な駆動シャフトをさらに含み、この第2の回転可能な駆動シャフトは、第1のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第2の歯車要素を含み、この第1のトランスファー歯車要素は、旋回ピンの周りに回転可能に配置され、第1のトランスファー歯車要素は、駆動ねじと機械的に係合し、第2の回転可能な駆動シャフトの回転は、第2の顎を第1の顎に対して移動させる。

【0014】

上の実施形態の1つの局面に従って、第2の歯車要素および第1のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、第2の歯車要素は、第2の長手方向軸の周りを回転するように構成され、第1のトランスファー歯車要素は、旋回軸の周りを回転するように構成されている。

40

【0015】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、第3の回転可能な駆動シャフトをさらに含み、この第3の回転可能な駆動シャフトは、第2のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第3の歯車要素を含み、この第2のトランスファー歯車要素は、旋回ピンの周りに回転可能に配置され、第2のトランスファー歯車要素は、ソケットと機械的に係合し、その結果、第3の回転可能な駆動シャフトの回転は、第1の長手方向軸の周りに顎アセンブリを回転させる。

50

【 0 0 1 6 】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、遠位接合部材内に配置されている連結シャフトをさらに含み、連結シャフトは、第2の複数の歯車を介して第2のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、連結シャフトは、ソケットに固定して連結されている。

【 0 0 1 7 】

上の実施形態の1つの局面に従って、第3の歯車要素および第2のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、第3の歯車要素は、第2の長手方向軸の周りを回転するように構成され、第2のトランスファー歯車要素は、旋回軸の周りを回転するように構成されている。

10

【 0 0 1 8 】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、ロックアウト機構をさらに含み、このロックアウト機構は、ばねによって近位方向に付勢される係止部材を含み、係止部材は、第2の複数の歯車のうちの少なくとも1つの歯車とかみ合って係合する少なくとも1つの係止ラグを含む。

【 0 0 1 9 】

上の実施形態の1つの局面に従って、ロックアウト機構は、プッシュロッドをさらに含み、このプッシュロッドは、ソケットの中への顎アセンブリの挿入の際に遠位方向に押され、それにより、第2の複数の歯車のうちの少なくとも1つの歯車から係止部材に係合解除する。

20

【 0 0 2 0 】

上の実施形態の1つの局面に従って、顎アセンブリは、その近位端に配置されている少なくとも1つのポストを含み、このポストは、ソケット内に規定される少なくとも1つのボアの中に挿入されるような構成および寸法にされている。

【 0 0 2 1 】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、駆動リンケージをさらに含み、駆動リンケージは、駆動ねじの遠位端に連結されている。

【 0 0 2 2 】

上の実施形態の1つの局面に従って、駆動ねじは、長手方向軸を規定し、駆動リンケージは、駆動ねじに対して軸を外れて配置されている。

30

【 0 0 2 3 】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、連結部材をさらに含み、この連結部材は、ソケット内に配置され、その中で回転するように構成され、連結部材は、第1の複数の歯車を介して第1のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、連結部材は、ソケットの中への顎アセンブリの挿入の際に駆動リンケージの近位端に連結される。

【 0 0 2 4 】

上の実施形態の1つの局面に従って、第1の駆動シャフトは、第1の駆動シャフトの回転移動および長手方向移動を防止するためにスラストプレートを含む。

【 0 0 2 5 】

本開示の別の実施形態に従って、外科手術デバイスが開示される。外科手術デバイスは、顎アセンブリであって、この顎アセンブリは、第1の顎と第1の顎に対して移動可能である第2の顎とを含む、顎アセンブリと、顎アセンブリの近位端に取り外し可能に連結されている関節運動アセンブリとを含む。関節運動アセンブリは、遠位接合部材と、遠位接合部材内に回転可能に配置されているソケットであって、ソケットは、その中に顎アセンブリを固定するように構成されている、ソケットと、近位接合部材と、旋回ピンであって、この旋回ピンは、遠位接合部材に固定して連結され、近位接合部材に回転可能に連結されている、旋回ピンとを含み、顎アセンブリおよび遠位接合部材は、第1の長手方向軸を規定し、この第1の長手方向軸は、顎アセンブリの近位端と遠位接合部材の遠位端との間に延び、近位接合部材は、第2の長手方向軸を規定する。外科手術デバイスは、駆動シャフトをさらに含み、この駆動シャフトは、トランスファー歯車要素とかみ合って係合する

40

50

歯車要素を含み、このトランスファー歯車要素は、旋回ピンの周りに回転可能に配置され、トランスファー歯車要素は、ソケットと機械的に係合され、その結果、駆動シャフトは、第1の長手方向軸の周りで顎アセンブリを回転させる。

【0026】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、細長い部材をさらに含み、この細長い部材は、近位接合部材に連結され、第1の回転可能な駆動シャフトを含む。

【0027】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、ハンドルアセンブリをさらに含み、このハンドルアセンブリは、細長い本体の近位端に取り外し可能に連結され、少なくとも1つのモーターを含み、この少なくとも1つのモーターは、駆動シャフトに機械的に連結され、駆動シャフトを回転させるように構成されている。

10

【0028】

上の実施形態の1つの局面に従って、顎アセンブリは、駆動ねじをさらに含み、この駆動ねじは、駆動梁に螺合可能に連結されているねじ切りされた部分を有し、その結果、駆動ねじの回転は、駆動梁の長手方向の移動を伝え、それは、次に、第2の顎を第1の顎に対して移動させる。

【0029】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、連結シャフトをさらに含み、この連結シャフトは、遠位接合部材内に配置され、連結シャフトは、複数の歯車を介して第2のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、連結シャフトは、ソケットに固定して連結されている。

20

【0030】

上の実施形態の1つの局面に従って、歯車要素およびトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、歯車要素は、第2の長手方向軸の周りを回転するように構成され、トランスファー歯車要素は、旋回軸の周りを回転するように構成されている。

【0031】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、ロックアウト機構をさらに含み、このロックアウト機構は、ばねによって近位方向に付勢される係止部材を含み、係止部材は、複数の歯車のうちの少なくとも1つの歯車とかみ合って係合する少なくとも1つの係止ラグを含む。

30

【0032】

上の実施形態の1つの局面に従って、ロックアウト機構は、プッシュロッドをさらに含み、このプッシュロッドは、ソケットの中への顎アセンブリの挿入の際に駆動梁の近位端に当接し、それにより、プッシュロッドを近位方向に押し、複数の歯車のうちの少なくとも1つの歯車から係止部材を係合解除する。

【0033】

上の実施形態の1つの局面に従って、遠位方向への駆動梁の移動の際に、プッシュロッドは、遠位方向に移動させられ、それにより、係止部材が複数の歯車のうちの少なくとも1つの歯車を係合することを可能にする。

【0034】

上の実施形態の1つの局面に従って、顎アセンブリは、その近位端に配置されている少なくとも1つのポストを含み、このポストは、ソケット内に規定される少なくとも1つのボアの中に挿入されるような構成および寸法にされている。

40

【0035】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、駆動リンケージをさらに含み、駆動リンケージは、駆動ねじの遠位端に連結されている。

【0036】

上の実施形態の1つの局面に従って、駆動ねじは、長手方向軸を規定し、駆動リンケージは、駆動ねじに対して軸を外れて配置されている。

【0037】

50

本開示のさらなる実施形態に従って、外科手術デバイスが開示される。外科手術デバイスは、顎アセンブリであって、この顎アセンブリは、第1の顎と第1の顎に対して移動可能である第2の顎とを含む、顎アセンブリと、顎アセンブリの近位端に取り外し可能に連結されている関節運動ネックアセンブリとを含む。関節運動ネックアセンブリは、遠位接合部材と、近位接合部材と、旋回ピンであって、この旋回ピンは、遠位接合部材に固定して連結され、近位接合部材に回転可能に連結されている、旋回ピンとを含み、顎アセンブリおよび遠位接合部材は、第1の長手方向軸を規定し、この第1の長手方向軸は、顎アセンブリの近位端と遠位接合部材の遠位端との間に延び、近位接合部材は、第2の長手方向軸を規定する。外科手術デバイスはまた、旋回ピンに連結されている第1の回転可能な駆動シャフトであって、第1の回転可能な駆動シャフトの回転移動および長手方向移動は、旋回ピンによって規定される旋回軸の周りを、近位接合部材に対して顎アセンブリを旋回させ、この旋回ピンは、第1および第2の長手方向軸に対して直角である、第1の回転可能な駆動シャフトと、顎アセンブリに連結されている第2の回転可能な駆動シャフトであって、第2の回転可能な駆動シャフトの回転は、第2の顎を第1の顎に対して移動させる、第2の回転可能な駆動シャフトと、顎アセンブリに連結されている第3の回転可能な駆動シャフトであって、第3の回転可能な駆動シャフトの回転は、第1の長手方向軸の周りに顎アセンブリを回転させる、第3の回転可能な駆動シャフトとを含む。

10

【0038】

上の実施形態の1つの局面に従って、第1の回転可能な駆動シャフトは、旋回する歯車要素とかみ合って係合する第1の歯車要素を含み、この旋回する歯車要素は、旋回ピンに固定して連結されている。

20

【0039】

上の実施形態の1つの局面に従って、第1の歯車要素は、ウォーム歯車要素であり、旋回する歯車要素は、ウォームホイールドライブである。

【0040】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、細長い部材をさらに含み、この細長い部材は、近位接合部材に連結され、第1の回転可能な駆動シャフトを含む。

【0041】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、ハンドルアセンブリをさらに含み、このハンドルアセンブリは、細長い本体の近位端に取り外し可能に連結され、少なくとも1つのモーターを含み、この少なくとも1つのモーターは、第1の回転可能な駆動シャフトに機械的に連結され、第1の回転可能な駆動シャフトを回転させるように構成されている。

30

【0042】

上の実施形態の1つの局面に従って、関節運動ネックアセンブリは、遠位接合部材内に回転可能に配置されているソケットをさらに含み、ソケットは、その中に顎アセンブリを固定するように構成されている。

【0043】

上の実施形態の1つの局面に従って、顎アセンブリは、駆動ねじをさらに含み、この駆動ねじは、駆動梁に螺合可能に連結されているねじ切りされた部分を有し、その結果、駆動ねじの回転は、駆動梁の長手方向の移動を伝え、それは、次に、第2の顎を第1の顎に対して移動させる。

40

【0044】

上の実施形態の1つの局面に従って、第2の回転可能な駆動シャフトは、第1のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第2の歯車要素を含み、この第1のトランスファー歯車要素は、旋回ピンの周りに回転可能に配置され、第1のトランスファー歯車要素は、駆動ねじと機械的に係合する。

【0045】

上の実施形態の1つの局面に従って、第2の歯車要素および第1のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、第2の歯車要素は、第2の長手方向軸の周りを回転するよ

50

うに構成され、第1のトランスファー歯車要素は、旋回軸の周りを回転するように構成されている。

【0046】

上の実施形態の1つの局面に従って、第3の回転可能な駆動シャフトは、第2のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第3の歯車要素を含み、この第2のトランスファー歯車要素は、旋回ピンの周りに回転可能に配置され、第2のトランスファー歯車要素は、ソケットと機械的に係合する。

【0047】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、遠位接合部材内に配置されている連結シャフトをさらに含み、連結シャフトは、第2の複数の歯車を介して第2のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、連結シャフトは、ソケットに固定して連結されている。

10

【0048】

上の実施形態の1つの局面に従って、第3の歯車要素および第2のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、第3の歯車要素は、第2の長手方向軸の周りを回転するように構成され、第2のトランスファー歯車要素は、旋回軸の周りを回転するように構成されている。

【0049】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、ロックアウト機構をさらに含み、このロックアウト機構は、ばねによって近位方向に付勢される係止部材を含み、係止部材は、第2の複数の歯車のうちの少なくとも1つの歯車とかみ合って係合する少なくとも1つの係止ラグを含む。

20

【0050】

上の実施形態の1つの局面に従って、ロックアウト機構は、プッシュロッドをさらに含み、このプッシュロッドは、ソケットの中への顎アセンブリの挿入の際に駆動梁の近位端に当接し、それにより、プッシュロッドを近位方向に押し、複数の歯車のうちの少なくとも1つの歯車から係止部材を係合解除する。

【0051】

上の実施形態の1つの局面に従って、遠位方向への駆動梁の移動の際に、プッシュロッドは、遠位方向に移動させられ、それにより、係止部材が複数の歯車のうちの少なくとも1つの歯車を係合することを可能にする。

30

【0052】

上の実施形態の1つの局面に従って、顎アセンブリは、その近位端に配置されている少なくとも1つのポストを含み、このポストは、ソケット内に規定される少なくとも1つのボアの中に挿入されるような構成および寸法にされている。

【0053】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、駆動リンケージをさらに含み、駆動リンケージは、駆動ねじの遠位端に連結されている。

【0054】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、駆動ねじをさらに含み、この駆動ねじは、長手方向軸を規定し、駆動リンケージは、駆動ねじに対して軸を外れて配置されている。

40

【0055】

上の実施形態の1つの局面に従って、外科手術デバイスは、連結部材をさらに含み、この連結部材は、ソケット内に配置され、その中で回転するように構成され、連結部材は、第1の複数の歯車を介して第1のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、連結部材は、ソケットの中への顎アセンブリの挿入の際に駆動リンケージの近位端に連結される。

【0056】

上の実施形態の1つの局面に従って、第1の駆動シャフトは、第1の駆動シャフトの回転移動および長手方向移動を防止するためにスラストプレートを含む。

50

【 0 0 5 7 】

本発明の例示的な実施形態のさらなる詳細および局面は、添付の図面を参照して、より詳細に下に記載される。

【 0 0 5 8 】

本発明は、例えば以下の項目を提供する。

(項目 1)

外科手術デバイスであって、該外科手術デバイスは、

顎アセンブリであって、該顎アセンブリは、第 1 の顎と該第 1 の顎に対して移動可能である第 2 の顎とを含む、顎アセンブリと、

関節運動アセンブリであって、該関節運動アセンブリは、該顎アセンブリの近位端に取り外し可能に連結され、該関節運動アセンブリは、遠位接合部材と、近位接合部材と、旋回ピンとを含み、該旋回ピンは、該遠位接合部材に固定して連結され、該近位接合部材に回転可能に連結され、該顎アセンブリおよび該遠位接合部材は、第 1 の長手方向軸を規定し、該第 1 の長手方向軸は、該顎アセンブリの近位端と該遠位接合部材の遠位端との間に延び、該近位接合部材は、第 2 の長手方向軸を規定する、関節運動アセンブリと、

第 1 の回転可能な駆動シャフトと

を含み、該第 1 の回転可能な駆動シャフトは、旋回する歯車要素とかみ合って係合する第 1 の歯車要素を含み、該旋回する歯車要素は、該旋回ピンに固定して連結され、該第 1 の回転可能な駆動シャフトの回転移動および長手方向移動は、該旋回ピンによって規定される旋回軸の周りを、該近位接合部材に対して該顎アセンブリを旋回させ、該旋回ピンは、該第 1 および第 2 の長手方向軸に対して直角である、外科手術デバイス。

(項目 2)

上記第 1 の歯車要素は、ウォーム歯車要素であり、上記旋回する歯車要素は、ウォームホイールドライブである、上記項目に記載の外科手術デバイス。

(項目 3)

細長い部材であって、該細長い部材は、上記近位接合部材に連結され、上記第 1 の回転可能な駆動シャフトを含む、細長い部材をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 4)

ハンドルアセンブリであって、該ハンドルアセンブリは、上記細長い本体の近位端に取り外し可能に連結され、少なくとも 1 つのモーターを含み、該少なくとも 1 つのモーターは、上記第 1 の回転可能な駆動シャフトに機械的に連結され、該第 1 の回転可能な駆動シャフトを回転させるように構成されている、ハンドルアセンブリをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 5)

上記関節運動アセンブリは、ソケットをさらに含み、該ソケットは、上記遠位接合部材内に回転可能に配置され、該ソケットは、その中に上記顎アセンブリを固定するように構成されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 6)

上記顎アセンブリは、駆動ねじをさらに含み、該駆動ねじは、駆動梁に螺合可能に連結されているねじ切りされた部分を有し、その結果、該駆動ねじの回転は、該駆動梁の長手方向の移動を伝え、それは、次に、上記第 2 の顎を上記第 1 の顎に対して移動させる、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 7)

第 2 の回転可能な駆動シャフトであって、該第 2 の回転可能な駆動シャフトは、第 1 のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第 2 の歯車要素を含み、該第 1 のトランスファー歯車要素は、上記旋回ピンの周りに回転可能に配置され、該第 1 のトランスファー歯車要素は、上記駆動ねじと機械的に係合し、該第 2 の回転可能な駆動シャフトの回転は、上記第 2 の顎を上記第 1 の顎に対して移動させる、第 2 の回転可能な駆動シャフトをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 8)

上記第 2 の歯車要素および上記第 1 のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、該第 2 の歯車要素は、上記第 2 の長手方向軸の周りを回転するように構成され、該第 1 のトランスファー歯車要素は、上記旋回軸の周りを回転するように構成されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 9)

第 3 の回転可能な駆動シャフトであって、該第 3 の回転可能な駆動シャフトは、第 2 のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第 3 の歯車要素を含み、該第 2 のトランスファー歯車要素は、上記旋回ピンの周りに回転可能に配置され、該第 2 のトランスファー歯車要素は、上記ソケットと機械的に係合し、その結果、該第 3 の回転可能な駆動シャフトの回転は、上記第 1 の長手方向軸の周りに上記顎アセンブリを回転させる、第 3 の回転可能な駆動シャフトをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

10

(項目 10)

上記遠位接合部材内に配置されている連結シャフトであって、該連結シャフトは、第 2 の複数の歯車を介して上記第 2 のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、該連結シャフトは、上記ソケットに固定して連結されている、連結シャフトをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 11)

上記第 3 の歯車要素および上記第 2 のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、該第 3 の歯車要素は、上記第 2 の長手方向軸の周りを回転するように構成され、該第 2 のトランスファー歯車要素は、上記旋回軸の周りを回転するように構成されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

20

(項目 12)

ロックアウト機構であって、該ロックアウト機構は、ばねによって近位方向に付勢される係止部材を含み、該係止部材は、上記第 2 の複数の歯車のうちの少なくとも 1 つの歯車とかみ合って係合する少なくとも 1 つの係止ラグを含む、ロックアウト機構をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 13)

上記ロックアウト機構は、プッシュロッドをさらに含み、該プッシュロッドは、上記ソケットの中への上記顎アセンブリの挿入の際に遠位方向に押され、それにより、上記第 2 の複数の歯車のうちの上記少なくとも 1 つの歯車から上記係止部材に係合解除する、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

30

(項目 14)

上記顎アセンブリは、その近位端に配置されている少なくとも 1 つのポストを含み、該ポストは、上記ソケット内に規定される少なくとも 1 つのボアの中に挿入されるような構成および寸法にされている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 15)

駆動リンケージであって、該駆動リンケージは、上記駆動ねじの遠位端に連結されている、駆動リンケージをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

40

(項目 16)

上記駆動ねじは、長手方向軸を規定し、上記駆動リンケージは、該駆動ねじに対して軸を外れて配置されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 17)

連結部材であって、該連結部材は、上記ソケット内に配置され、その中で回転するように構成され、該連結部材は、第 1 の複数の歯車を介して上記第 1 のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、該連結部材は、該ソケットの中への上記顎アセンブリの挿入の際に上記駆動リンケージの近位端に連結される、連結部材をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

50

(項目 18)

上記第1の駆動シャフトは、該第1の駆動シャフトの回転移動および長手方向移動を防止するためにスラストプレートを含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 19)

外科手術デバイスであって、該外科手術デバイスは、

顎アセンブリであって、該顎アセンブリは、第1の顎と該第1の顎に対して移動可能である第2の顎とを含む、顎アセンブリと、

該顎アセンブリの近位端に取り外し可能に連結されている関節運動アセンブリであって、該関節運動アセンブリは、

遠位接合部材と、

該遠位接合部材内に回転可能に配置されているソケットであって、該ソケットは、その中に該顎アセンブリを固定するように構成されている、ソケットと、

近位接合部材と、

旋回ピンであって、該旋回ピンは、該遠位接合部材に固定して連結され、該近位接合部材に回転可能に連結されている、旋回ピンと

を含み、該顎アセンブリおよび該遠位接合部材は、第1の長手方向軸を規定し、該第1の長手方向軸は、該顎アセンブリの近位端と該遠位接合部材の遠位端との間に延び、該近位接合部材は、第2の長手方向軸を規定する、関節運動アセンブリと、

駆動シャフトと

を含み、該駆動シャフトは、トランスファー歯車要素とかみ合って係合する歯車要素を含み、該トランスファー歯車要素は、旋回ピンの周りに回転可能に配置され、該トランスファー歯車要素は、該ソケットと機械的に係合され、その結果、該駆動シャフトは、該第1の長手方向軸の周りで該顎アセンブリを回転させる、外科手術デバイス。

(項目 20)

細長い部材であって、該細長い部材は、上記近位接合部材に連結され、上記第1の回転可能な駆動シャフトを含む、細長い部材をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 21)

ハンドルアセンブリであって、該ハンドルアセンブリは、上記細長い本体の近位端に取り外し可能に連結され、少なくとも1つのモーターを含み、該少なくとも1つのモーターは、上記駆動シャフトに機械的に連結され、該駆動シャフトを回転させるように構成されている、ハンドルアセンブリをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 22)

上記顎アセンブリは、駆動ねじをさらに含み、該駆動ねじは、駆動梁に螺合可能に連結されているねじ切りされた部分を有し、その結果、該駆動ねじの回転は、該駆動梁の長手方向の移動を伝え、それは、次に、上記第2の顎を上記第1の顎に対して移動させる、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 23)

上記遠位接合部材内に配置されている連結シャフトであって、該連結シャフトは、複数の歯車を介して上記第2のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、該連結シャフトは、上記ソケットに固定して連結されている、連結シャフトをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 24)

上記歯車要素および上記トランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、該歯車要素は、上記第2の長手方向軸の周りを回転するように構成され、該トランスファー歯車要素は、上記旋回軸の周りを回転するように構成されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 25)

ロックアウト機構であって、該ロックアウト機構は、ばねによって近位方向に付勢される係止部材を含み、該係止部材は、上記複数の歯車のうちの少なくとも１つの歯車とかみ合って係合する少なくとも１つの係止ラグを含む、ロックアウト機構をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目２６)

上記ロックアウト機構は、プッシュロッドをさらに含み、該プッシュロッドは、上記ソケットの中への上記顎アセンブリの挿入の際に上記駆動梁の近位端に当接し、それにより、該プッシュロッドを近位方向に押し、上記複数の歯車のうちの上記少なくとも１つの歯車から上記係止部材を係合解除する、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

10

(項目２７)

遠位方向への上記駆動梁の移動の際に、上記プッシュロッドは、遠位方向に移動させられ、それにより、上記係止部材が上記複数の歯車のうちの上記少なくとも１つの歯車を係合することを可能にする、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目２８)

上記顎アセンブリは、その近位端に配置されている少なくとも１つのポストを含み、該ポストは、上記ソケット内に規定される少なくとも１つのボアの中に挿入されるような構成および寸法にされている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目２９)

駆動リンケージであって、該駆動リンケージは、上記駆動ねじの遠位端に連結されている、駆動リンケージをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

20

(項目３０)

上記駆動ねじは、長手方向軸を規定し、上記駆動リンケージは、該駆動ねじに対して軸を外れて配置されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目３１)

外科手術デバイスであって、該外科手術デバイスは、

顎アセンブリであって、該顎アセンブリは、第１の顎と該第１の顎に対して移動可能である第２の顎とを含む、顎アセンブリと、

該顎アセンブリの近位端に取り外し可能に連結されている関節運動ネックアセンブリであって、該関節運動ネックアセンブリは、遠位接合部材と、近位接合部材と、旋回ピンであって、該旋回ピンは、該遠位接合部材に固定して連結され、該近位接合部材に回転可能に連結されている、旋回ピンとを含み、該顎アセンブリおよび該遠位接合部材は、第１の長手方向軸を規定し、該第１の長手方向軸は、該顎アセンブリの近位端と該遠位接合部材の遠位端との間に延び、該近位接合部材は、第２の長手方向軸を規定する、関節運動ネックアセンブリと、

30

該旋回ピンに連結されている第１の回転可能な駆動シャフトであって、該第１の回転可能な駆動シャフトの回転移動および長手方向移動は、該旋回ピンによって規定される旋回軸の周りを、該近位接合部材に対して該顎アセンブリを旋回させ、該旋回ピンは、該第１および第２の長手方向軸に対して直角である、第１の回転可能な駆動シャフトと、

40

該顎アセンブリに連結されている第２の回転可能な駆動シャフトであって、該第２の回転可能な駆動シャフトの回転は、該第２の顎を該第１の顎に対して移動させる、第２の回転可能な駆動シャフトと、

該顎アセンブリに連結されている第３の回転可能な駆動シャフトであって、該第３の回転可能な駆動シャフトの回転は、該第１の長手方向軸の周りに該顎アセンブリを回転させる、第３の回転可能な駆動シャフトと

を含む、外科手術デバイス。

(項目３２)

上記第１の回転可能な駆動シャフトは、旋回する歯車要素とかみ合って係合する第１の歯車要素を含み、該旋回する歯車要素は、上記旋回ピンに固定して連結されている、上記

50

項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 3 3)

上記第 1 の歯車要素は、ウォーム歯車要素であり、上記旋回する歯車要素は、ウォームホイールドライブである、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 3 4)

細長い部材であって、該細長い部材は、上記近位接合部材に連結され、上記第 1 の回転可能な駆動シャフトを含む、細長い部材をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 3 5)

ハンドルアセンブリであって、該ハンドルアセンブリは、上記細長い本体の近位端に取り外し可能に連結され、少なくとも 1 つのモーターを含み、該少なくとも 1 つのモーターは、上記第 1 の回転可能な駆動シャフトに機械的に連結され、該第 1 の回転可能な駆動シャフトを回転させるように構成されている、ハンドルアセンブリをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

10

(項目 3 6)

上記関節運動ネックアセンブリは、上記遠位接合部材内に回転可能に配置されているソケットをさらに含み、該ソケットは、その中に上記顎アセンブリを固定するように構成されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 3 7)

上記顎アセンブリは、駆動ねじをさらに含み、該駆動ねじは、駆動梁に螺合可能に連結されているねじ切りされた部分を有し、その結果、該駆動ねじの回転は、該駆動梁の長手方向の移動を伝え、それは、次に、上記第 2 の顎を上記第 1 の顎に対して移動させる、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

20

(項目 3 8)

上記第 2 の回転可能な駆動シャフトは、第 1 のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第 2 の歯車要素を含み、該第 1 のトランスファー歯車要素は、上記旋回ピンの周りに回転可能に配置され、該第 1 のトランスファー歯車要素は、該駆動ねじと機械的に係合する、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 3 9)

上記第 2 の歯車要素および上記第 1 のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、該第 2 の歯車要素は、上記第 2 の長手方向軸の周りを回転するように構成され、該第 1 のトランスファー歯車要素は、上記旋回軸の周りを回転するように構成されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

30

(項目 4 0)

上記第 3 の回転可能な駆動シャフトは、第 2 のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第 3 の歯車要素を含み、該第 2 のトランスファー歯車要素は、上記旋回ピンの周りに回転可能に配置され、該第 2 のトランスファー歯車要素は、上記ソケットと機械的に係合する、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 4 1)

上記遠位接合部材内に配置されている連結シャフトであって、該連結シャフトは、第 2 の複数の歯車を介して上記第 2 のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、該連結シャフトは、上記ソケットに固定して連結されている、連結シャフトをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

40

(項目 4 2)

上記第 3 の歯車要素および上記第 2 のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、該第 3 の歯車要素は、上記第 2 の長手方向軸の周りを回転するように構成され、該第 2 のトランスファー歯車要素は、上記旋回軸の周りを回転するように構成されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 4 3)

ロックアウト機構であって、該ロックアウト機構は、ばねによって近位方向に付勢され

50

る係止部材を含み、該係止部材は、上記第 2 の複数の歯車のうちの少なくとも 1 つの歯車とかみ合って係合する少なくとも 1 つの係止ラグを含む、ロックアウト機構をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 4 4)

上記ロックアウト機構は、ブッシュロッドをさらに含み、該ブッシュロッドは、上記ソケットの中への上記顎アセンブリの挿入の際に上記駆動梁の近位端に当接し、それにより、該ブッシュロッドを近位方向に押し、上記複数の歯車のうちの上記少なくとも 1 つの歯車から上記係止部材を係合解除する、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 4 5)

遠位方向への上記駆動梁の移動の際に、上記ブッシュロッドは、遠位方向に移動させられ、それにより、上記係止部材が上記複数の歯車のうちの上記少なくとも 1 つの歯車を係合することを可能にする、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 4 6)

上記顎アセンブリは、その近位端に配置されている少なくとも 1 つのポストを含み、該ポストは、上記ソケット内に規定される少なくとも 1 つのボアの中に挿入されるような構成および寸法にされている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 4 7)

駆動リンケージであって、該駆動リンケージは、上記駆動ねじの遠位端に連結されている、駆動リンケージをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 4 8)

上記駆動ねじは、長手方向軸を規定し、上記駆動リンケージは、該駆動ねじに対して軸を外れて配置されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 4 9)

連結部材であって、該連結部材は、上記ソケット内に配置され、その中で回転するように構成され、該連結部材は、第 1 の複数の歯車を介して上記第 1 のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、該連結部材は、該ソケットの中への上記顎アセンブリの挿入の際に上記駆動リンケージの近位端に連結される、連結部材をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 5 0)

上記第 1 の駆動シャフトは、該第 1 の駆動シャフトの回転移動および長手方向移動を防止するためにスラストプレートを含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 1 A)

外科手術デバイスであって、該外科手術デバイスは、

顎アセンブリであって、該顎アセンブリは、第 1 の顎と該第 1 の顎に対して移動可能である第 2 の顎とを含む、顎アセンブリと、

関節運動アセンブリであって、該関節運動アセンブリは、該顎アセンブリの近位端に取り外し可能に連結され、該関節運動は、遠位接合部材と、近位接合部材と、旋回ピンとを含み、該旋回ピンは、該遠位接合部材に固定して連結され、該近位接合部材に回転可能に連結され、該顎アセンブリおよび該遠位接合部材は、第 1 の長手方向軸を規定し、該第 1 の長手方向軸は、該顎アセンブリの近位端と該遠位接合部材の遠位端との間に延び、該近位接合部材は、第 2 の長手方向軸を規定する、関節運動アセンブリと、

第 1 の回転可能な駆動シャフトと

を含み、該第 1 の回転可能な駆動シャフトは、旋回する歯車要素とかみ合って係合する第 1 の歯車要素を含み、該旋回する歯車要素は、該旋回ピンに固定して連結され、該第 1 の回転可能な駆動シャフトの回転移動および長手方向移動は、該旋回ピンによって規定される旋回軸の周りを、該近位接合部材に対して該顎アセンブリを旋回させ、該旋回ピンは、該第 1 および第 2 の長手方向軸に対して直角である、外科手術デバイス。

10

20

30

40

50

(項目 2 A)

上記第 1 の歯車要素は、ウォーム歯車要素であり、上記旋回する歯車要素は、ウォームホイールドライブである、上記項目に記載の外科手術デバイス。

(項目 3 A)

細長い部材であって、該細長い部材は、上記近位接合部材に連結され、上記第 1 の回転可能な駆動シャフトを含む、細長い部材をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 4 A)

ハンドルアセンブリであって、該ハンドルアセンブリは、上記細長い本体の近位端に取り外し可能に連結され、少なくとも 1 つのモーターを含み、該少なくとも 1 つのモーターは、上記第 1 の回転可能な駆動シャフトに機械的に連結され、該第 1 の回転可能な駆動シャフトを回転させるように構成されている、ハンドルアセンブリをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

10

(項目 5 A)

上記関節運動アセンブリは、ソケットをさらに含み、該ソケットは、上記遠位接合部材内に回転可能に配置され、該ソケットは、その中に上記顎アセンブリを固定するように構成されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 6 A)

上記顎アセンブリは、駆動ねじをさらに含み、該駆動ねじは、駆動梁に螺合可能に連結されているねじ切りされた部分を有し、その結果、該駆動ねじの回転は、該駆動梁の長手方向の移動を伝え、それは、次に、上記第 2 の顎を上記第 1 の顎に対して移動させる、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

20

(項目 7 A)

第 2 の回転可能な駆動シャフトであって、該第 2 の回転可能な駆動シャフトは、第 1 のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第 2 の歯車要素を含み、該第 1 のトランスファー歯車要素は、上記旋回ピンの周りに回転可能に配置され、該第 1 のトランスファー歯車要素は、上記駆動ねじと機械的に係合し、該第 2 の回転可能な駆動シャフトの回転は、上記第 2 の顎を上記第 1 の顎に対して移動させる、第 2 の回転可能な駆動シャフトをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 8 A)

30

上記第 2 の歯車要素および上記第 1 のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、該第 2 の歯車要素は、上記第 2 の長手方向の周りを回転するように構成され、該第 1 のトランスファー歯車要素は、上記旋回軸の周りを回転するように構成されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 10 A)

第 3 の回転可能な駆動シャフトであって、該第 3 の回転可能な駆動シャフトは、第 2 のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第 3 の歯車要素を含み、該第 2 のトランスファー歯車要素は、上記旋回ピンの周りに回転可能に配置され、該第 2 のトランスファー歯車要素は、上記ソケットと機械的に係合し、その結果、該第 3 の回転可能な駆動シャフトの回転は、上記第 1 の長手方向軸の周りに上記顎アセンブリを回転させる、第 3 の回転可能な駆動シャフトをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

40

(項目 11 A)

上記遠位接合部材内に配置されている連結シャフトであって、該連結シャフトは、第 2 の複数の歯車を介して上記第 2 のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、該連結シャフトは、上記ソケットに固定して連結されている、連結シャフトをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 12 A)

上記第 3 の歯車要素および上記第 2 のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、該第 3 の歯車要素は、上記第 2 の長手方向の周りを回転するように構成され、該第 2 の

50

トランスファー歯車要素は、上記旋回軸の周りを回転するように構成されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目13A)

ロックアウト機構であって、該ロックアウト機構は、ばねによって近位方向に付勢される係止部材を含み、該係止部材は、上記第2の複数の歯車のうちの少なくとも1つの歯車とかみ合って係合する少なくとも1つの係止ラグを含む、ロックアウト機構をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目14A)

上記ロックアウト機構は、プッシュロッドをさらに含み、該プッシュロッドは、上記ソケットの中への上記顎アセンブリの挿入の際に遠位方向に押され、それにより、上記第2の複数の歯車のうちの上記少なくとも1つの歯車から上記係止部材を係合解除する、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目15A)

上記顎アセンブリは、その近位端に配置されている少なくとも1つのポストを含み、該ポストは、上記ソケット内に規定される少なくとも1つのボアの中に挿入されるような構成および寸法にされている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目16A)

駆動リンケージであって、該駆動リンケージは、上記駆動ねじの遠位端に連結されている、駆動リンケージをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目17A)

上記駆動ねじは、長手方向軸を規定し、上記駆動リンケージは、該駆動ねじに対して軸を外れて配置されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目18A)

連結部材であって、該連結部材は、上記ソケット内に配置され、その中で回転するように構成され、該連結部材は、第1の複数の歯車を介して上記第1のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、該連結部材は、該ソケットの中への上記顎アセンブリの挿入の際に上記駆動リンケージの近位端に連結される、連結部材をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目19A)

上記第1の駆動シャフトは、該第1の駆動シャフトの回転移動および長手方向移動を防止するためにスラストプレートを含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目20A)

外科手術デバイスであって、該外科手術デバイスは、

顎アセンブリであって、該顎アセンブリは、第1の顎と該第1の顎に対して移動可能である第2の顎とを含む、顎アセンブリと、

該顎アセンブリの近位端に取り外し可能に連結されている関節運動アセンブリであって、該関節運動アセンブリは、

遠位接合部材と、

該遠位接合部材内に回転可能に配置されているソケットであって、該ソケットは、その中に該顎アセンブリを固定するように構成されている、ソケットと、

近位接合部材と、

旋回ピンであって、該旋回ピンは、該遠位接合部材に固定して連結され、該近位接合部材に回転可能に連結されている、旋回ピンと

を含み、該顎アセンブリおよび該遠位接合部材は、第1の長手方向軸を規定し、該第1の長手方向軸は、該顎アセンブリの近位端と該遠位接合部材の遠位端との間に延び、該近位接合部材は、第2の長手方向軸を規定する、関節運動アセンブリと、

駆動シャフトと

を含み、該駆動シャフトは、トランスファー歯車要素とかみ合って係合する歯車要素を

10

20

30

40

50

含み、該トランスファー歯車要素は、旋回ピンの周りに回転可能に配置され、該トランスファー歯車要素は、該ソケットと機械的に係合され、その結果、該駆動シャフトは、該第1の長手方向軸の周りで該顎アセンブリを回転させる、外科手術デバイス。

(項目21A)

細長い部材であって、該細長い部材は、上記近位接合部材に連結され、上記第1の回転可能な駆動シャフトを含む、細長い部材をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目22A)

ハンドルアセンブリであって、該ハンドルアセンブリは、上記細長い本体の近位端に取り外し可能に連結され、少なくとも1つのモーターを含み、該少なくとも1つのモーターは、上記駆動シャフトに機械的に連結され、該駆動シャフトを回転させるように構成されている、ハンドルアセンブリをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

10

(項目23A)

上記顎アセンブリは、駆動ねじをさらに含み、該駆動ねじは、駆動梁に螺合可能に連結されているねじ切りされた部分を有し、その結果、該駆動ねじの回転は、該駆動梁の長手方向の移動を伝え、それは、次に、上記第2の顎を上記第1の顎に対して移動させる、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目24A)

上記遠位接合部材内に配置されている連結シャフトであって、該連結シャフトは、複数の歯車を介して上記第2のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、該連結シャフトは、上記ソケットに固定して連結されている、連結シャフトをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

20

(項目25A)

上記歯車要素および上記トランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、該歯車要素は、上記第2の長手方向の周りを回転するように構成され、該トランスファー歯車要素は、上記旋回軸の周りを回転するように構成されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目26A)

ロックアウト機構であって、該ロックアウト機構は、ばねによって近位方向に付勢される係止部材を含み、該係止部材は、上記複数の歯車のうちの少なくとも1つの歯車とかみ合って係合する少なくとも1つの係止ラグを含む、ロックアウト機構をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

30

(項目27A)

上記ロックアウト機構は、プッシュロッドをさらに含み、該プッシュロッドは、上記ソケットの中への上記顎アセンブリの挿入の際に上記駆動梁の近位端に当接し、それにより、該プッシュロッドを近位方向に押し、上記複数の歯車のうちの上記少なくとも1つの歯車から上記係止部材を係合解除する、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目28A)

40

遠位方向への上記駆動梁の移動の際に、上記プッシュロッドは、遠位方向に移動させられ、それにより、上記係止部材が上記複数の歯車のうちの上記少なくとも1つの歯車を係合することを可能にする、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目29A)

上記顎アセンブリは、その近位端に配置されている少なくとも1つのポストを含み、該ポストは、上記ソケット内に規定される少なくとも1つのボアの中に挿入されるような構成および寸法にされている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目30A)

駆動リンケージであって、該駆動リンケージは、上記駆動ねじの遠位端に連結されている、駆動リンケージをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバ

50

イス。

(項目 3 1 A)

上記駆動ねじは、長手方向軸を規定し、上記駆動リンクージは、該駆動ねじに対して軸を外れて配置されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 3 2 A)

外科手術デバイスであって、該外科手術デバイスは、

顎アセンブリであって、該顎アセンブリは、第 1 の顎と該第 1 の顎に対して移動可能である第 2 の顎とを含む、顎アセンブリと、

該顎アセンブリの近位端に取り外し可能に連結されている関節運動ネックアセンブリであって、該関節運動ネックは、遠位接合部材と、近位接合部材と、旋回ピンであって、該旋回ピンは、該遠位接合部材に固定して連結され、該近位接合部材に回転可能に連結されている、旋回ピンとを含み、該顎アセンブリおよび該遠位接合部材は、第 1 の長手方向軸を規定し、該第 1 の長手方向軸は、該顎アセンブリの近位端と該遠位接合部材の遠位端との間に延び、該近位接合部材は、第 2 の長手方向軸を規定する、関節運動ネックアセンブリと、

該旋回ピンに連結されている第 1 の回転可能な駆動シャフトであって、該第 1 の回転可能な駆動シャフトの回転移動および長手方向移動は、該旋回ピンによって規定される旋回軸の周りを、該近位接合部材に対して該顎アセンブリを旋回させ、該旋回ピンは、該第 1 および第 2 の長手方向軸に対して直角である、第 1 の回転可能な駆動シャフトと、

該顎アセンブリに連結されている第 2 の回転可能な駆動シャフトであって、該第 2 の回転可能な駆動シャフトの回転は、該第 2 の顎を該第 1 の顎に対して移動させる、第 2 の回転可能な駆動シャフトと、

該顎アセンブリに連結されている第 3 の回転可能な駆動シャフトであって、該第 3 の回転可能な駆動シャフトの回転は、該第 1 の長手方向軸の周りに該顎アセンブリを回転させる、第 3 の回転可能な駆動シャフトと

を含む、外科手術デバイス。

(項目 3 3 A)

上記第 1 の回転可能な駆動シャフトは、旋回する歯車要素とかみ合って係合する第 1 の歯車要素を含み、該旋回する歯車要素は、上記旋回ピンに固定して連結されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 3 4 A)

上記第 1 の歯車要素は、ウォーム歯車要素であり、上記旋回する歯車要素は、ウォームホイールドライブである、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 3 5 A)

細長い部材であって、該細長い部材は、上記近位接合部材に連結され、上記第 1 の回転可能な駆動シャフトを含む、細長い部材をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 3 6 A)

ハンドルアセンブリであって、該ハンドルアセンブリは、上記細長い本体の近位端に取り外し可能に連結され、少なくとも 1 つのモーターを含み、該少なくとも 1 つのモーターは、上記第 1 の回転可能な駆動シャフトに機械的に連結され、該第 1 の回転可能な駆動シャフトを回転させるように構成されている、ハンドルアセンブリをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 3 7 A)

上記関節運動ネックアセンブリは、上記遠位接合部材内に回転可能に配置されているソケットをさらに含み、該ソケットは、その中に上記顎アセンブリを固定するように構成されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 3 8 A)

上記顎アセンブリは、駆動ねじをさらに含み、該駆動ねじは、駆動梁に螺合可能に連結されているねじ切りされた部分を有し、その結果、該駆動ねじの回転は、該駆動梁の長手

10

20

30

40

50

方向の移動を伝え、それは、次に、上記第2の顎を上記第1の顎に対して移動させる、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目39A)

上記第2の回転可能な駆動シャフトは、第1のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第2の歯車要素を含み、該第1のトランスファー歯車要素は、上記旋回ピンの周りに回転可能に配置され、該第1のトランスファー歯車要素は、該駆動ねじと機械的に係合する、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目40A)

上記第2の歯車要素および上記第1のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、該第2の歯車要素は、上記第2の長手方向の周りを回転するように構成され、該第1のトランスファー歯車要素は、上記旋回軸の周りを回転するように構成されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

10

(項目41A)

上記第3の回転可能な駆動シャフトは、第2のトランスファー歯車要素とかみ合って係合する第3の歯車要素を含み、該第2のトランスファー歯車要素は、上記旋回ピンの周りに回転可能に配置され、該第2のトランスファー歯車要素は、上記ソケットと機械的に係合する、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目42A)

上記遠位接合部材内に配置されている連結シャフトであって、該連結シャフトは、第2の複数の歯車を介して上記第2のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、該連結シャフトは、上記ソケットに固定して連結されている、連結シャフトをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

20

(項目43A)

上記第3の歯車要素および上記第2のトランスファー歯車要素は、かさ歯車要素であり、該第3の歯車要素は、上記第2の長手方向の周りを回転するように構成され、該第2のトランスファー歯車要素は、上記旋回軸の周りを回転するように構成されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目44A)

ロックアウト機構であって、該ロックアウト機構は、ばねによって近位方向に付勢される係止部材を含み、該係止部材は、上記第2の複数の歯車のうちの少なくとも1つの歯車とかみ合って係合する少なくとも1つの係止ラグを含む、ロックアウト機構をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

30

(項目45A)

上記ロックアウト機構は、プッシュロッドをさらに含み、該プッシュロッドは、上記ソケットの中への上記顎アセンブリの挿入の際に上記駆動梁の近位端に当接し、それにより、該プッシュロッドを近位方向に押し、上記複数の歯車のうちの上記少なくとも1つの歯車から上記係止部材に係合解除する、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目46A)

遠位方向への上記駆動梁の移動の際に、上記プッシュロッドは、遠位方向に移動させられ、それにより、上記係止部材が上記複数の歯車のうちの上記少なくとも1つの歯車を係合することを可能にする、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

40

(項目47A)

上記顎アセンブリは、その近位端に配置されている少なくとも1つのポストを含み、該ポストは、上記ソケット内に規定される少なくとも1つのボアの中に挿入されるような構成および寸法にされている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目48A)

駆動リンケージであって、該駆動リンケージは、上記駆動ねじの遠位端に連結されている、駆動リンケージをさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

50

(項目 49A)

上記駆動ねじは、長手方向軸を規定し、上記駆動リンケージは、該駆動ねじに対して軸を外れて配置されている、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 50A)

連結部材であって、該連結部材は、上記ソケット内に配置され、その中で回転するように構成され、該連結部材は、第1の複数の歯車を介して上記第1のトランスファー歯車要素に機械的に連結され、該連結部材は、該ソケットの中への上記顎アセンブリの挿入の際に上記駆動リンケージの近位端に連結される、連結部材をさらに含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

(項目 51A)

上記第1の駆動シャフトは、該第1の駆動シャフトの回転移動および長手方向移動を防止するためにスラストプレートを含む、上記項目のうちのいずれか一項に記載の外科手術デバイス。

【0059】

(摘要)

外科手術デバイスが開示される。外科手術デバイスは、顎アセンブリであって、この顎アセンブリは、第1の顎と第1の顎に対して移動可能である第2の顎とを含む、顎アセンブリと、関節運動アセンブリであって、この関節運動アセンブリは、顎アセンブリの近位端に取り外し可能に連結され、この関節運動は、遠位接合部材と、近位接合部材と、旋回ピンとを含み、この旋回ピンは、遠位接合部材に固定して連結され、近位接合部材に回転可能に連結されている、関節運動アセンブリとを含み、顎アセンブリおよび遠位接合部材は、第1の長手方向軸を規定し、この第1の長手方向軸は、顎アセンブリの近位端と遠位接合部材の遠位端との間に延び、近位接合部材は、第2の長手方向軸を規定する。外科手術デバイスはまた、第1の回転可能な駆動シャフトを含み、この第1の回転可能な駆動シャフトは、旋回する歯車要素とかみ合って係合する第1の歯車要素を含み、この旋回する歯車要素は、旋回ピンに固定して連結され、第1の回転可能な駆動シャフトの回転移動および長手方向移動は、旋回ピンによって規定される旋回軸の周りを、近位接合部材に対して顎アセンブリを旋回させ、この旋回ピンは、第1および第2の長手方向軸に対して直角である。

【0060】

本開示の実施形態は、添付の図面を参照して本明細書中に記載される。

【図面の簡単な説明】

【0061】

【図1】図1は、本開示に従う、外科手術器具と、アダプターアセンブリと、エンドエフェクターとを含む電気機械式外科手術システムの斜視解体図である。

【図2】図2は、本開示に従う、図1の外科手術器具の斜視図である。

【図3】図3は、本開示に従う、図1の外科手術器具の斜視分解図である。

【図4】図4は、本開示に従う、図1の外科手術器具の電池の斜視図である。

【図5】図5は、本開示に従う、図1の外科手術器具の上面の部分的解体図である。

【図6】図6は、本開示に従う、図1の外科手術器具の、細長い部材がそこから分離されている正面斜視図である。

【図7】図7は、本開示に従う、図1の外科手術器具の、図2の7-7を通過して得られる場合の断面側面図である。

【図8】図8は、本開示に従う、図1の外科手術器具の、図2の8-8を通過して得られる場合の上面断面図である。

【図9】図9は、本開示に従う、図1の外科手術器具の制御アセンブリの斜視分解図である。

【図10】図10は、本開示に従う、関節運動ネックアセンブリを有する、図1のアダプターアセンブリの斜視図である。

【図11】図11は、本開示に従う、図1のアダプターアセンブリの斜視の部分的分解図

10

20

30

40

50

である。

【図 1 2】図 1 2 は、本開示に従う、図 1 のアダプターアセンブリの遠位端に接続されているエンドエフェクターの斜視図であり、このアダプターアセンブリは、直線的で関節運動させられていない配向に配向されている。

【図 1 3】図 1 3 は、本開示に従う、図 1 2 のエンドエフェクターの分解図である。

【図 1 4】図 1 4 は、本開示に従う、図 1 2 のエンドエフェクターの斜視断面図である。

【図 1 5】図 1 5 は、本開示に従う、図 1 2 のエンドエフェクターの拡大された断面側面図である。

【図 1 6】図 1 6 は、本開示に従う、関節運動ネックアセンブリから接続解除された、図 1 2 のエンドエフェクターの拡大された断面側面図である。

【図 1 7 A】図 1 7 A は、本開示に従う、関節運動ネックアセンブリの分解図である。

【図 1 7 B】図 1 7 B は、本開示に従う、関節運動ネックアセンブリの部分の斜視図である。

【図 1 8】図 1 8 は、本開示に従う、関節運動ネックアセンブリの上面切断斜視図である。

。

【図 1 9】図 1 9 は、本開示に従う、関節運動ネックアセンブリの底面切断斜視図である。

。

【図 2 0】図 2 0 は、本開示に従う、関節運動ネックアセンブリの側面切断斜視図である。

。

【図 2 1】図 2 1 は、本開示に従う、関節運動ネックアセンブリの上面切断斜視図である。

。

【図 2 2】図 2 2 は、本開示に従う、関節運動ネックアセンブリの上面斜視図である。

【図 2 3】図 2 3 は、本開示に従う、関節運動させられた配向にある関節運動ネックアセンブリの側面図である。

【図 2 4】図 2 4 は、本開示に従う、関節運動ネックアセンブリに接続されている、図 1 2 のエンドエフェクターの拡大された断面側面図である。

【図 2 5】図 2 5 は、本開示に従う、図 1 2 のエンドエフェクターの断面側面図であり、このエンドエフェクターは、直線的で関節運動させられていない配向に配向されている関節運動ネックアセンブリに接続されている。

【図 2 6】図 2 6 は、本開示に従う、図 1 2 のエンドエフェクターの断面側面図であり、このエンドエフェクターは、第 1 の関節運動させられた配向に配向されている関節運動ネックアセンブリに接続されている。

【図 2 7】図 2 7 は、本開示に従う、図 1 2 のエンドエフェクターの断面側面図であり、このエンドエフェクターは、第 2 の関節運動させられた配向に配向されている関節運動ネックアセンブリに接続されている。

【発明を実施するための形態】

【0062】

実施形態の詳細な説明

本開示の電気機械式外科手術のシステム、装置および／またはデバイスの実施形態が、図面を参照して詳細に記載され、図面において、類似の参照数字は、数枚の図の各々における、同一の要素または対応する要素を表す。本明細書中で使用される場合、用語「遠位」は、電気機械式外科手術のシステム、装置および／またはデバイス、あるいはその構成要素の、使用者からより遠い部分を指し、用語「近位」は、電気機械式外科手術のシステム、装置および／またはデバイス、あるいはその構成要素の、使用者により近い部分を指す。用語「左」および「右」は、外科手術のシステム、装置および／またはデバイスが回転しない構成に配向されているときに、電気機械式外科手術のシステム、装置および／またはデバイスの近位端から遠位端に向いている使用者から見て、電気機械式外科手術のシステム、装置および／またはデバイス、あるいはその構成要素の、それぞれ左（側）および右（側）にある部分を指す。

【0063】

10

20

30

40

50

例示的な電気機械式ハンドヘルド動力式外科手術器具 100 の構築および動作の詳細な説明について、2008 年 9 月 22 日に出願された、国際出願第 PCT/US2008/077249 号（国際公開第 WO 2009/039506 号）、および 2009 年 11 月 20 日に出願された、米国特許出願第 12/622,827 号が参照され得、これらの各々の内容全体は、これにより本明細書中で参考として援用される。

【0064】

図 1 ~ 図 8 を最初に参照すると、本開示の実施形態に従って、電気機械式ハンドヘルド動力式外科手術システムが示され、全体的に 10 と表される。電気機械式外科手術システム 10 は、電気機械式ハンドヘルド動力式外科手術器具 100 の形態での外科手術装置またはデバイスを含み、この外科手術装置またはデバイスは、外科手術装置またはデバイスへのアダプターアセンブリ（例えば、細長い本体）200 を介した複数の異なるエンドエフェクター 300 の選択的な取り付けのために構成されている。エンドエフェクター 300 およびアダプターアセンブリ 200 は、電気機械式ハンドヘルド動力式外科手術器具 100 による作動および操作のために構成されている。特に、外科手術器具 100、アダプターアセンブリ 200、およびエンドエフェクター 300 は、外科手術器具 100 がアダプターアセンブリ 200 との選択的な接続のために構成され、次に、アダプターアセンブリ 200 が複数の異なるエンドエフェクター 300 のうちの任意の 1 つとの選択的な接続のために構成されるように互いに分離可能である。

【0065】

例示的な電気機械式ハンドヘルド動力式外科手術器具 100 の構築および動作の詳細な説明について、2008 年 9 月 22 日に出願された、国際出願第 PCT/US2008/077249 号（国際公開第 WO 2009/039506 号）、および 2009 年 11 月 20 日に出願された、米国特許出願第 12/622,827 号が参照され得、これらの全ての内容全体は、これにより本明細書中で参考として援用される。

【0066】

エンドエフェクターおよび / またはアダプターは、本明細書中に開示される実施形態の任意のものにおいて、一体化されたユニットとして構成され得る。エンドエフェクターおよび / またはアダプターは、本明細書中に開示される実施形態の任意のものにおいて、動力式ハンドル、コンソール、および / または外科手術ロボットとともに使用するために構成され得る。

【0067】

図 1 ~ 図 3 に例示されるように、ハンドヘルド外科手術器具 100 は、ハンドルハウジング 102 を含み、このハンドルハウジング 102 は、下方ハウジング部分 104 と、下方ハウジング部分 104 から延び、および / または下方ハウジング部分 104 において支持されている中間ハウジング部分 106 と、中間ハウジング部分 106 から延び、および / または中間ハウジング部分 106 において支持されている上方ハウジング部分 108 とを有する。中間ハウジング部分 106 および上方ハウジング部分 108 は、下方部分 104 と一体的に形成され、下方部分 104 から延びている遠位半体セクション 110a と、近位半体セクション 110b とに分離され、この近位半体セクション 110b は、複数の締め具によって遠位半体セクション 110a に接続可能である。接合された場合、遠位半体セクション 110a および近位半体セクション 110b は、ハンドルハウジング 102 を規定し、このハンドルハウジング 102 は、その中に空洞 102a を有し、この空洞 102a の中に回路基板 150 および駆動機構 160 が置かれている。

【0068】

図 2 および図 3 を参照すると、遠位半体セクション 110a および近位半体セクション 110b は、上方ハウジング部分 108 の長手方向軸「A - A」を横切る垂直面に沿って分割される（図 2）。ハンドルハウジング 102 は、ガスケット 112 を含み、このガスケット 112 は、遠位半体セクション 110a および / または近位半体セクション 110b のリムの周りに完全に延び、遠位半体セクション 110a と近位半体セクション 110b との間に挿入されている。ガスケット 112 は、遠位半体セクション 110a および近

位半体セクション 110b の周囲を密封する。ガスケット 112 は、回路基板 150 および駆動機構 160 が、滅菌および / または洗浄手順から保護されるように、遠位半体セクション 110a と近位半体セクション 110b との間に気密密封を確立するために機能する。

【0069】

この態様において、ハンドルハウジング 102 の空洞 102a は、遠位半体セクション 110a および近位半体セクション 110b の周囲に沿って密封されるが、ハンドルハウジング 102 において、回路基板 150 および駆動機構 160 のより容易でより効率的な組み立てを可能にするように構成されている。

【0070】

ハンドルハウジング 102 の中間ハウジング部分 106 は、ハウジングを提供し、このハウジングの中に回路基板 150 が置かれている。回路基板 150 は、さらなる詳細が下に明記されるように、外科手術器具 100 の様々な動作を制御するように構成されている。

【0071】

外科手術器具 100 の下方ハウジング部分 104 は、その上方表面に形成されるアパーチャ (示されない) を規定し、このアパーチャは、中間ハウジング部分 106 の下または中間ハウジング部分 106 の中に位置する。図 3 および図 4 に示されるように、下方ハウジング部分 104 のアパーチャは、通路を提供し、ワイヤー 152 は、その通路を通過して、下方ハウジング部分 104 の中に置かれている電氣的構成要素 (例えば、電池 156、および回路基板 154) を、中間ハウジング部分 106 および / または上方ハウジング部分 108 の中に置かれている電氣的構成要素 (例えば、回路基板 150、駆動機構 160 など) と電氣的に相互接続する。

【0072】

ハンドルハウジング 102 は、ガスケット 107 を含み、このガスケット 107 は、下方ハウジング部分 104 のアパーチャ内に配置され、それにより下方ハウジング部分 104 のアパーチャを塞ぐか、または密封し、一方で、ワイヤー 152 がそれを通過することを可能にする (図 3 を参照のこと)。ガスケット 107 は、回路基板 150 および駆動機構 160 が、滅菌および / または洗浄手順から保護されるように、下方ハウジング部分 104 と中間ハウジング部分 106 との間に気密密封を確立するために機能する。

【0073】

図 3 および図 4 を引き続き参照すると、ハンドルハウジング 102 の下方ハウジング部分 104 は、ハウジングを提供し、このハウジングの中に電池 156 が取り外し可能に置かれる。電池 156 は、再充電可能な電池 (例えば、鉛ベース、ニッケルベース、リチウムイオンベースなど) であり得る。電池 156 は、単回使用の再充電可能ではない電池であり得ることも想定される。電池 156 は、外科手術器具 100 の電氣的構成要素のうちの任意のものに電力を供給するように構成されている。下方ハウジング部分 104 は、空洞 (示されない) を規定し、この空洞の中に電池 156 が挿入されている。下方ハウジング部分 104 は、ドア 105 を含み、このドア 105 は、下方ハウジング部分 104 の空洞を閉じ、その中に電池 156 を保持するために下方ハウジング部分 104 に旋回可能に接続されている。

【0074】

図 3 および図 5 を引き続き参照すると、上方ハウジング部分 108 の遠位半体セクション 110a は、ノーズまたは接続部分 108a を規定する。ノーズコーン 114 は、上方ハウジング部分 108 のノーズ部分 108a に支持されている。ノーズコーン 114 は、透明な光透過材料から製作されている。照明部材 116 は、照明部材 116 がノーズコーン 114 を通して見えるように、ノーズコーン 114 内に配置されている。ノーズコーン 114 は、照明部材 116 が点灯している場合に見えるように、色合いを付けられ得る。

【0075】

図 5 を参照すると、照明部材 116 は、長手方向軸「A - A」を横切る垂直面に配置さ

10

20

30

40

50

れている複数の任意の適切な発光デバイス、例えば、印刷回路基板に配置されている発光ダイオード（ＬＥＤ）（ＬＥＤ ＰＣＢ）１１６ａを含み得る。照明部材１１６は、複数の色を照らし、特定のカラーパターンが独特な別個のイベントと関連付けられるように構成されている。実施形態において、ＬＥＤは、シングルカラーＬＥＤまたはマルチカラーＬＥＤであり得る。

【００７６】

ハンドルハウジング１０２の上方ハウジング部分１０８は、ハウジングを提供し、このハウジングの中に駆動機構１６０が置かれている。図５に例示されるように、駆動機構１６０は、外科手術器具１００の様々な動作を実施するために、シャフトおよび／または歯車構成要素を駆動するように構成されている。特に、駆動機構１６０は、エンドエフェクター３００のツールアセンブリ３０４をアダプターアセンブリに対して選択的に移動させること、エンドエフェクター３００を長手方向軸「Ａ－Ａ」（図２）周りにハンドルハウジング１０２に対して回転させること、アンビルアセンブリ３０６をエンドエフェクター３００のカートリッジアセンブリ３０８に対して移動させること、ならびに／またはエンドエフェクター３００のカートリッジアセンブリ３０８内のステーブル留めおよび切断カートリッジを発射することを行うために、シャフトおよび／または歯車構成要素を駆動するように構成されている。

10

【００７７】

駆動機構１６０は、選択機歯車箱アセンブリ１６２を含み、この選択機歯車箱アセンブリ１６２は、アダプターアセンブリ２００に対してすぐ近くに位置する。選択機歯車箱アセンブリ１６２の近位に、第１の（例えば、選択機）モーター１６４を有する機能選択モジュール１６３があり、この第１のモーター１６４は、選択機歯車箱アセンブリ１６２内の歯車要素を、第２の（例えば、駆動）モーター１６６を有する入力駆動構成要素１６５との係合へ選択的に移動させるように機能する。

20

【００７８】

図１～図４に例示されるように、上方ハウジング部分１０８の遠位半体セクション１１０ａは、接続部分１０８ａを規定し、この接続部分１０８ａは、アダプターアセンブリ２００の対応するシャフト連結アセンブリ２１４を受け入れるように構成されている。

【００７９】

図６～図８に例示されるように、外科手術器具１００の接続部分１０８ａは、円柱形凹部１０８ｂを有し、この円柱形凹部１０８ｂは、アダプターアセンブリ２００が外科手術器具１００に嵌合される場合、アダプターアセンブリ２００を受け取る。接続部分１０８ａは、３つの回転可能な駆動コネクタースリーブ１１８、１２０、１２２を収容する。

30

【００８０】

図６を参照すると、アダプターアセンブリ２００が外科手術器具１００に嵌合される場合、外科手術器具１００の回転可能な駆動コネクタースリーブ１１８、１２０、１２２の各々は、アダプターアセンブリ２００の対応する回転可能なコネクタースリーブ２１８、２２０、２２２と連結する。この点において、対応する第１の駆動コネクタースリーブ１１８と第１のコネクタースリーブ２１８との間のインターフェイス、対応する第２の駆動コネクタースリーブ１２０と第２のコネクタースリーブ２２０との間のインターフェイス、および対応する第３の駆動コネクタースリーブ１２２と第３のコネクタースリーブ２２２との間のインターフェイスは、外科手術器具１００の駆動コネクタースリーブ１１８、１２０、１２２の各々の回転が、アダプターアセンブリ２００の対応するコネクタースリーブ２１８、２２０、２２２の対応する回転をもたらすようにキー止めされている。

40

【００８１】

上に記載される実施形態において、ハンドヘルド外科手術器具１００は、第１の（例えば、選択機）モーター１６４を含み得、この第１のモーター１６４は、選択機歯車箱アセンブリ１６２の歯車を、第２の（例えば、駆動）モーターを有する入力駆動構成要素との係合へ選択的に移動させるように機能する。実施形態において、他のモーターの構成も使用され得る（例えば、異なるモーターがコネクタースリーブの各々を駆動するために使用

50

され得る)。さらなる実施形態において、コネクタースリーブを作動するための他の駆動機構が使用され得、それには、空気圧および/または液圧ドライバー、ばね、ソレノイド、付勢部材、ならびにそれらの組み合わせが挙げられるが、これらに限定されない。

【0082】

アダプターアセンブリ200のコネクタースリーブ218、220、222との外科手術器具100の駆動コネクタースリーブ118、120、122の嵌合は、回転力が、3つのそれぞれのコネクタースリーブの各々を介して独立して伝送されることを可能にする。外科手術器具100の駆動コネクタースリーブ118、120、122は、駆動機構160によって独立して回転させられるように構成されている。この点において、駆動機構160の機能選択モジュール163は、外科手術器具100の駆動コネクタースリーブ118、120、122のどの1つまたは複数が、駆動機構160の入力駆動構成要素165によって駆動されるべきかを選択する。選択機歯車箱アセンブリ162および機能選択モジュール163は、共有に係る米国特許出願第13/280,898号において、より詳細に開示され、その内容全体は、これにより本明細書中で参考として援用される。

10

【0083】

外科手術器具100の駆動コネクタースリーブ118、120、122の各々は、アダプターアセンブリ200のそれぞれのコネクタースリーブ218、220、222に対してキー止めされ、および/または実質的に回転不可能なインターフェイスを有するので、アダプターアセンブリ200が外科手術器具100に連結される場合、回転力(複数可)は、外科手術器具100の駆動機構160からアダプターアセンブリ200に選択的に伝えられる。

20

【0084】

外科手術器具100の駆動コネクタースリーブ(複数可)118、120および/または122の選択的な回転は、外科手術器具100が、エンドエフェクター300の異なる機能を選択的に作動させることを可能にする。より詳細に下で論議されるように、外科手術器具100の第1の駆動コネクタースリーブ118の選択的で独立した回転は、エンドエフェクター300のツールアセンブリ304の選択的で独立した開閉、およびエンドエフェクター300のツールアセンブリ304のステープル留め/切断構成要素の駆動に対応する。また、外科手術器具100の第2の駆動コネクタースリーブ120の選択的で独立した回転は、エンドエフェクター300のツールアセンブリ304の、長手方向軸「A-A」(図2)を横切るピン505によって規定される関節運動「B-B」(図12)周りの選択的で独立した関節運動に対応する。特に、エンドエフェクター300は、第2の長手方向軸「C-C」(図12)を規定し、第2の長手方向軸「C-C」(図12)が第1の長手方向軸「A-A」と実質的に整列している第1の位置から第2の長手方向軸「C-C」が第1の長手方向軸「A-A」に対して0ではない角度で配置されている少なくとも第2の位置に移動可能である。さらに、外科手術器具100の第3の駆動コネクタースリーブ122の選択的で独立した回転は、エンドエフェクター300の、外科手術器具100のハンドルハウジング102に対する長手方向軸「A-A」周りの選択的で独立した回転に対応する。

30

【0085】

図5および図8に例示されるように、駆動機構160は、選択機歯車箱アセンブリ162と機能選択モジュール163とを含み、この機能選択モジュール163は、選択機歯車箱アセンブリ162の近位に位置し、選択機歯車箱アセンブリ162内の歯車要素を、第2のモーター166との係合へ選択的に移動させるように機能する。従って、駆動機構160は、所予の時点において、外科手術器具100の駆動コネクタースリーブ118、120、122のうちの1つを選択的に駆動する。

40

【0086】

図1~図3および図9に例示されるように、ハンドルハウジング102は、中間ハウジング部分106の遠位表面または遠位側に制御アセンブリ103を支持する。制御アセンブリ103は、中間ハウジング部分106とともに、指で作動させられる1対の制御ボタン124、126、および揺動デバイス128、130を支持する。特に、制御アセンブリ

50

リ 1 0 3 は、第 1 の制御ボタン 1 2 4 をスライド可能に受け取るための上方アパーチャ 1 2 4 a と、第 2 の制御ボタン 1 2 6 をスライド可能に受け取るための下方アパーチャ 1 2 6 b とを規定する。

【 0 0 8 7 】

制御ボタン 1 2 4、1 2 6、および揺動デバイス 1 2 8、1 3 0 の各々は、それぞれの磁石（示されない）を含み、この磁石は、操作者の作動によって移動させられる。さらに、回路基板 1 5 0 は、制御ボタン 1 2 4、1 2 6、および揺動デバイス 1 2 8、1 3 0 の各々に対して、それぞれのホール効果スイッチ 1 5 0 a ~ 1 5 0 d を含み、これらのホール効果スイッチは、制御ボタン 1 2 4、1 2 6、および揺動デバイス 1 2 8、1 3 0 における磁石の移動によって作動させられる。特に、制御ボタン 1 2 4 のすぐ近くに、第 1 のホール効果スイッチ 1 5 0 a（図 3 および図 7）が位置し、このホール効果スイッチは、操作者が制御ボタン 1 2 4 を作動させる場合の制御ボタン 1 2 4 内の磁石の移動の際に作動させられる。制御ボタン 1 2 4 に対応する第 1 のホール効果スイッチ 1 5 0 a の作動は、回路基板 1 5 0 が、駆動機構 1 6 0 の機能選択モジュール 1 6 3 および入力駆動構成要素 1 6 5 に適切な信号を提供することをもたらし、エンドエフェクター 3 0 0 のツールアセンブリ 3 0 4 を閉じ、および / またはエンドエフェクター 3 0 0 のツールアセンブリ 3 0 4 内のステーブル留め / 切断カートリッジを発射する。

【 0 0 8 8 】

また、揺動デバイス 1 2 8 のすぐ近くに、第 2 のホール効果スイッチ 1 5 0 b（図 3 および図 7）が位置し、このホール効果スイッチは、操作者が揺動デバイス 1 2 8 を作動させる場合の揺動デバイス 1 2 8 内の磁石（示されない）の移動の際に作動させられる。揺動デバイス 1 2 8 に対応する第 2 のホール効果スイッチ 1 5 0 b の作動は、回路基板 1 5 0 が、駆動機構 1 6 0 の機能選択モジュール 1 6 3 および入力駆動構成要素 1 6 5 に適切な信号を提供することをもたらし、ツールアセンブリ 3 0 4 をアダプターアセンブリ 2 0 0 に対して関節運動させる。有利に、第 1 の方向への揺動デバイス 1 2 8 の移動は、ツールアセンブリ 3 0 4 が、アダプターアセンブリ 2 0 0 に対して第 1 の方向に関節運動することをもたらし、一方で、逆の（例えば、第 2 の）方向への揺動デバイス 1 2 8 の移動は、ツールアセンブリ 3 0 4 がアダプターアセンブリ 2 0 0 に対して、逆の（例えば、第 2 の）方向に関節運動することをもたらし。

【 0 0 8 9 】

さらに、制御ボタン 1 2 6 のすぐ近くに、第 3 のホール効果スイッチ 1 5 0 c（図 3 および図 7）が位置し、このホール効果スイッチは、操作者が制御ボタン 1 2 6 を作動させる場合の制御ボタン 1 2 6 内の磁石（示されない）の移動の際に作動させられる。制御ボタン 1 2 6 に対応する第 3 のホール効果スイッチ 1 5 0 c の作動は、回路基板 1 5 0 が、駆動機構 1 6 0 の機能選択モジュール 1 6 3 および入力駆動構成要素 1 6 5 に適切な信号を提供することをもたらし、エンドエフェクター 3 0 0 のツールアセンブリ 3 0 4 を開ける。

【 0 0 9 0 】

さらに、揺動デバイス 1 3 0 のすぐ近くには、第 4 のホール効果スイッチ 1 5 0 d（図 3 および図 7）が位置し、このホール効果スイッチは、操作者が揺動デバイス 1 3 0 を作動させる場合の揺動デバイス 1 3 0 内の磁石（示されない）の移動の際に作動させられる。揺動デバイス 1 3 0 に対応する第 4 のホール効果スイッチ 1 5 0 d の作動は、回路基板 1 5 0 が、駆動機構 1 6 0 の機能選択モジュール 1 6 3 および入力駆動構成要素 1 6 5 に適切な信号を提供することをもたらし、エンドエフェクター 3 0 0 を外科手術器具 1 0 0 のハンドルハウジング 1 0 2 に対して回転させる。特に、第 1 の方向への揺動デバイス 1 3 0 の移動は、エンドエフェクター 3 0 0 が、ハンドルハウジング 1 0 2 に対して第 1 の方向に回転することをもたらし、一方で、逆の（例えば、第 2 の）方向への揺動デバイス 1 3 0 の移動は、エンドエフェクター 3 0 0 が、ハンドルハウジング 1 0 2 に対して、逆の（例えば、第 2 の）方向に回転することをもたらし。

【 0 0 9 1 】

次に図 1 および図 10 に目を向けると、アダプターアセンブリ 200 が詳細に示され、記載される。アダプターアセンブリ 200 は、外科手術器具 100 の第 1、第 2、および第 3 の回転可能な駆動コネクタ 118、120、および 122 の回転力をエンドエフェクター 300 に伝えるように構成されている。上で言及されるように、アダプターアセンブリ 200 は、外科手術器具 100 への選択的な接続のために構成されている。

【0092】

図 1、図 6、図 10、および図 11 に見られるように、アダプターアセンブリ 200 は、近位端 210a と遠位端 210b とを有する細長くて実質的に堅い細長い本体部分 210 と、トランスミッションハウジング 212 とを含み、このトランスミッションハウジング 212 は、細長い本体部分 210 の近位端 210a に連結され、外科手術器具 100 への選択的な接続のために構成されている。アダプターアセンブリ 200 は、エンドエフェクター 300 に連結するために、遠位端 210b に配置されている関節運動アセンブリ 230 も含む。

10

【0093】

実施形態において、トランスミッションハウジング 212 は、その中に 1 つ以上の歯車列システムを含み得、歯車列システムは、外科手術器具 100 の第 1、第 2 および / または第 3 の回転可能な駆動コネクタ 118、120、および / または 122 の回転の速度 / 力を、そのような回転速度 / 力をエンドエフェクター 300 に伝送する前に、変化（例えば、増加または減少）させるためのものである。

【0094】

20

アダプターアセンブリ 200 のトランスミッションハウジング 212 は、外科手術器具 100 の上方ハウジング部分 108 の接続部分 108a に接続されるように構成され、適合されている。図 1 および図 6 に見られるように、アダプターアセンブリ 200 のトランスミッションハウジング 212 は、その近位端 210a に支持されているシャフト連結アセンブリ 214 を含む。

【0095】

アダプターアセンブリ 200 は、第 1 の歯車列システムと第 2 の歯車列システムとを含み得、各々は、トランスミッションハウジング 212 および細長い本体部分 210 の中に配置されている。各歯車列システムは、外科手術器具 100 の第 1、および第 2 の回転可能な駆動コネクタ 118、および 120 の回転の速度 / 力を、そのような回転速度 / 力をエンドエフェクター 300 に伝送する前に、変化（例えば、増加または減少）させるように構成され、適合されている。複数の歯車列を有するアダプターアセンブリが、共有に係る米国特許出願第 13 / 280,898 号において、より詳細に開示され、その内容全体は、これにより本明細書中で参考として援用される。

30

【0096】

図 11 に見られるように、アダプターアセンブリ 200 は、第 1、第 2、および第 3 の駆動シャフト 218a、220a、222a を回転可能に支持し得、これらの駆動シャフトは、トランスミッションハウジング 212、すなわち、対応する回転可能なコネクタスリーブ 218、220、222 に接続されている近位端を含む。駆動シャフト 218a、220a、222a の各々は、遠位端も含み、この遠位端は、より詳細に下で議論されるように、関節運動アセンブリ 230 に延び、関節運動アセンブリ 230 に動作的に接続されている。アダプターアセンブリ 200 の細長い本体部分 210 は、本体部分 210 を通る少なくとも 3 つの長手方向に延びているチャネルを含む。チャネルは、駆動シャフト 218a、220a、222a を回転可能に受け取り、支持するような構成および寸法にされ、これらの駆動シャフトは、それぞれの歯車システム（示されない）に接続され得る。駆動シャフト 218a、220a、222a の各々は、トランスミッションハウジング 212 から関節運動アセンブリ 230 に回転力を伝送するために細長くて十分に堅いものであり、それらは、さらに詳細に下に記載されるように、エンドエフェクター 300 を駆動するために使用される。

40

【0097】

50

図12～図16は、エンドエフェクター300の構成要素および動作を例示している。エンドエフェクター300は、カートリッジアセンブリ308とアンビル306とを含む1対の顎部材を含む。カートリッジアセンブリ308は、その中に配置されている1つ以上の締め具433(図13)を収容し、カートリッジアセンブリ308は、器具100の発射の際に締め具433を配備するように構成されている。アンビル306は、エンドエフェクター300に移動可能に(例えば、旋回可能に)取り付けられ、カートリッジアセンブリ308から間隔が空けられた開いた位置と、アンビル306がカートリッジアセンブリ308と密接に協働して整列している閉じた位置との間で移動可能であり、それにより組織を締め付ける。

【0098】

10

図13を参照すると、エンドエフェクター300の分解図が示されている。エンドエフェクター300は、キャリアー431も含み、このキャリアー431は、カートリッジアセンブリ308およびアンビル306を支持するために、細長いチャンネル411と、ベース412と、いくつかの取り付け構造(例えば、切欠き439)を含む2つの平行な直立した壁414および416とを有する。長手方向スロット413は、細長いチャンネル411を通して延びている。

【0099】

キャリアー431は、その底部表面に配置されているプレートカバー415も含む。プレートカバー415は、キャリアー431のチャンネル411と摩擦係合するように構成され、キャリアー431の外部に沿って移動するパーツから組織を保護するように機能する。キャリアー431は、それぞれの壁414、416の近位端に配置されている1対のタブ407および409も含み、1対のタブ407および409は、エンドエフェクター300のハウジング部分410に連結するために構成されている。

20

【0100】

キャリアー431は、その上部表面に配置されているホルダープレート402も含む。ホルダープレート402は、その中に締め具433およびプッシャー437を固定するために、キャリアー431およびカートリッジアセンブリ308を摩擦係合するように構成されている。ホルダープレート402は、1対の遠位ウイング402aと1対の近位ウイング402bとを含み、1対の遠位ウイング402aおよび1対の近位ウイング402bは、カートリッジアセンブリ308の遠位タブ436aおよび近位タブ436bをそれぞれ係合するように構成されている。ホルダープレート402の遠位ウイング402aはまた、キャリアー431の遠位端に配置されているスロット439aを係合するような構成および寸法にされ、それにより、カートリッジアセンブリ308をキャリアー431に固定する。

30

【0101】

図13を引き続き参照すると、チャンネル411の遠位部分は、カートリッジアセンブリ308を支持し、このカートリッジアセンブリ308は、複数の外科手術締め具433と複数の対応するエゼクターまたはプッシャー437とを含む。エンドエフェクター300は、作動そり440を含み、この作動そり440は、締め具駆動力をプッシャー437に及ぼすように構成されている直立したカムウェッジ444を有し、これは、より詳細に下に記載されるように、カートリッジアセンブリ308から締め具433を駆動する。カートリッジアセンブリ308は、側面支柱436によって、チャンネル411内に維持され、この側面支柱436は、チャンネル壁414および416の上部表面に形成される対応する切欠き439を摩擦係合する。これらの構造は、チャンネル411内でのカートリッジアセンブリ308の左右移動、長手方向移動、および上下移動を制限するように役立つ。本明細書中に開示される実施形態のうちの任意のものにおいて、カートリッジアセンブリ308は、エンドエフェクター300が特定の外科手術において再使用され得、単一のエンドエフェクター300の複数の発射を可能にするように、取り外し可能で交換可能であり得る。

40

【0102】

50

複数の離して間隔が空けられた長手方向スロット（示されない）は、カートリッジアセンブリ 308 を通って延び、作動そり 440 の直立したカムウェッジ 444 を収容する。スロットは、複数のポケット 442 と連通し、その中で複数の締め具 433 およびプッシャー 437 がそれぞれ支持される。プッシャー 437 は、カートリッジアセンブリ 308 の下に配置されているプッシャーリテーナ（示されない）によって固定され、プッシャーリテーナは、作動そり 440 によるその係合の前に、プッシャー 437 を支持し、整列させる。作動中、作動そり 440 が、カートリッジアセンブリ 308 を通って並進すると、カムウェッジ 444 の角度付けされたリーディングエッジは、連続してプッシャー 437 と接触し、プッシャーがスロット 446 内で垂直に並進することをもたらし、そこから締め具 306 を押す。カートリッジアセンブリ 308 は、より詳細に下に記載されるように、ナイフ刃 474 がそれを通して移動することを可能にするために、長手方向スロット 485 も含む。

10

【0103】

図 13 および図 14 を引き続き参照すると、エンドエフェクター 300 は、アンビル 306 を覆って配置されているアンビルカバー 435 を含む。アンビルカバー 435 は、アンビル 306 の外部に沿って移動するパーツから組織を保護する。アンビルカバー 435 は、対向する取り付けウイング 450 および 452 を含み、対向する取り付けウイング 450 および 452 は、アンビル 306 の移動止め 454 および 456 をそれぞれ係合するような寸法および構成にされている。取り付けウイング 450 および 452 は、閉じる間にアンビル 306 をカートリッジアセンブリ 308 と整列させるように機能する。アンビル 306 およびカバー 435 は、より詳細に下に記載されるように、閉じられるまで、開いた構成にとどまるように構成されている。

20

【0104】

アンビル 306 は、キャリアー 431 に旋回可能に連結されている。キャリアー 431 は、それぞれのタブ 407、409 に形成される 1 対の開口部 421 および 422 を含む。アンビルカバー 435 は、その中に見出される 1 対の対向する開口部 457 および 459 も含む。旋回ピン 417、または 1 対のピンは、開口部 421、422、457、および 459 を通過し、キャリアー 431 およびカートリッジアセンブリ 308 に対するアンビル 306 の旋回可能な連結を可能にする。

【0105】

30

図 13 および図 14 に見られるように、エンドエフェクター 300 は、さらに詳細に下に記載されるように、ステープル留め手順中に、第 2 の駆動シャフト 220a によって及ぼされる回転駆動力を作動そり 440 に伝送するための軸方向の駆動ねじ 460 をさらに含む。駆動ねじ 460 は、キャリアー 431 に回転可能に支持され、ねじ切りされた部分 460a と近位係合部分 460b とを含む。駆動ねじ 460 は、駆動ねじ 460 がキャリアー 431 に対して回転させられ得るように、遠位ハウジング部材 410 内にスラストプレート 410b によって回転可能に固定される。エンドエフェクター 300 の遠位ハウジング部材 410 は、旋回ピン 417 を介してキャリアー 431 の近位端に連結される。ハウジング部材 410 は、それを通して規定されるボア 414（図 14）を含み、このボア 414 は、その中に係合部分 460b を収容する。駆動ねじ 460 の遠位先端は、キャリアー 431 のチャンネル 411 の端に規定される凹部の中に置かれている。

40

【0106】

図 13 ~ 図 15 に見られるように、駆動ねじ 460 は、駆動リンケージ 600 に連結され、この駆動リンケージ 600 は、さらに詳細に下に記載されるように、第 2 の駆動シャフト 220a、およびエンドエフェクター 300 の駆動ねじ 460 を機械的に係合する。ハウジング部分 410 内に配置されている駆動リンケージ 600 は、駆動ねじ 460 に対して軸がずれている。特に、駆動リンケージ 600 によって規定される長手方向軸は、駆動ねじ 460 によって規定される長手方向軸に対して平行ではない角度（例えば、0 ではない角度）である。実施形態において、駆動リンケージ 600 は、駆動ねじ 460 と同じ長手方向軸に沿って配置され得る。

50

【0107】

図15を参照すると、駆動リンケージ600は、近位係合部分601と遠位係合部分603とを含む。近位係合部分601は、連結部材515によって係合させられるように構成され、遠位係合部分603は、駆動ねじ460の近位係合部分460bを係合するような寸法および構成にされている。特に、係合部分601は、ファセットを有する表面を含み、この表面は、連結部材515のソケット516とインターフェイス接続するような構成および寸法にされており、この連結部材515のソケット516は、対応するファセットを有する表面を有する。係合部分603はまた、ファセットを有する表面を含み、この表面は、係合部分460bのソケット460cとインターフェイス接続するような構成および寸法にされており、この係合部分460bのソケット460cは、対応するファセットを有する表面を有する。係合部分601および603の、それぞれソケット516および460cとの機械的な連結は、係合部分601および603の雄型のファセットを有する表面の、対応する雌型のファセットを有するソケット516および460cとのアバットメントを介して起こり、それは、連結部材515の回転運動を駆動リンケージ600に伝え、次に、駆動ねじ460に伝えることを可能にする。実施形態において、駆動リンケージ600は、任意の他の適切な機械的連結を用いて、駆動ねじ460および連結部材515と機械的にインターフェイス接続し得る（例えば、ピン留めされる）。

10

【0108】

図13および図14を参照すると、エンドエフェクター300は、キャリアー431内に配置されている駆動梁462をさらに含む。駆動梁462は、垂直支持支柱472とアバットメント表面476とを含み、アバットメント表面476は、ナイフ刃474を係合し、それは次に、作動そり440を係合する。駆動梁462は、垂直支持支柱472の上に配置されているカム部材480も含む。カム部材480は、発射中に、身体組織に対してアンビル306を漸進的に締め付けるために、アンビル306の外部カム作用表面482に対して係合および並進するような寸法および構成にされている。

20

【0109】

長手方向スロット484は、アンビル306を通して延び、垂直支柱472の並進を可能にする。このことは、発射中にカバー435とアンビル306との間をカム部材480が移動することを可能にする。実施形態において、アンビルカバー435は、その下側に形成される対応する長手方向スロット（示されない）も含み得、アンビル306の上部表面に固定されて、その間にチャンネルを形成する。

30

【0110】

駆動梁462は、保持部分488を含み、この保持部分488は、それを通して規定されるねじ切りされたボア489を有する。駆動ねじ460が回転させられる場合、駆動梁462が駆動ねじ460によって規定される長手方向軸に沿って長手方向に移動するように、駆動ねじ460は、ボア489を通して保持部分488に螺合可能に連結されている。

【0111】

使用において、駆動ねじ460が時計回りの方向に回転させられると、駆動梁462は、遠位方向に移動し、カム部材480がそのカム作用表面482に押し付けられるにつれてアンビル306を閉じる。駆動梁462はまた、そり440を遠位方向に押し、それは次に、カムウェッジ444を介してプッシャー437を係合し、締め具433を射出する。駆動梁462は、任意の適切な第1の材料で作製され得、それには、プラスチック、金属、およびそれらの組み合わせが挙げられるが、これらに限定されない。第1および第2の材料は、同じであり得るか、または異なり得る。

40

【0112】

ナイフ刃474は、ステーブル留め手順中に、作動そり440のわずかに後ろを移動して、締め具の列の間の身体組織に切開を形成する。駆動梁462が遠位方向に駆動されると、垂直支柱472のアバットメント表面476は、ナイフ刃474を押し、それは次に、そり440を遠位方向に押し、締め具433を射出し、同時にナイフ刃474で組織を

50

切開する。ナイフ刃 474 および駆動梁 462 は、長手方向スロット 484 および 485 を通って移動する。駆動梁 462 は、駆動梁 462 が遠位方向に駆動されるにつれてアンビルを閉じ、またそり 440 を押し、それは次に、ナイフ刃 474 の前で締め具 433 を射出する。締め具 433 が射出されると、それらは、複数のアンビルポケット（示されない）を有するアンビル 306 の組織接触（例えば、下側）表面に対して変形させられる。

【0113】

図 11、図 12、および図 14 ~ 図 17 A を参照すると、関節運動アセンブリ 230 が示されている。アセンブリ 230 は、エンドエフェクター 300 の近位端に連結するための遠位接合部材 232 と、本体部分 210 の遠位端 210 b に連結されている近位接合部材 234 とを含む。

10

【0114】

図 13、および図 16 ~ 図 21 を参照すると、エンドエフェクター 300 のハウジング部分 410 は、ソケット 580 内の 1 つ以上の対応するボア 580 a の中に挿入するための 1 つ以上のポスト 410 a を含む。ソケット 580 は、接合部材 232 内に回転可能に配置されている。特に、ソケット 580 は、スペーサー 232 a 内に配置されており、ソケット 580 の外側表面に配置されている質感を付けられたリング 232 b を含む。このことは、ソケット 580 がシャフト 513 によって、長手方向軸「C - C」（図 12）周りに回転させられることを可能にし、このシャフト 513 は、さらに詳細に下に記載されるように、接合部材 232 内に長手方向に配置されている。

【0115】

20

シャフト 513 は、シャフト 513 がソケット 580 の中央ボア 580 b に対してキー止めされるように、1 つ以上のファセット 513 a を含む。このことは、シャフト 513 とともにソケット 580 の回転を可能にする。図 16 に示されるように、挿入中、駆動リンク 600 の近位係合部分 601 はまた、連結部材 515 のソケット 516 を係合し、それは、さらに詳細に下に記載されるように、駆動ねじ 460 を作動させる。

【0116】

図 17 A ~ 図 19 を参照すると、近位接合部材 234 および遠位接合部材 232 は、クレビスとして構成され、ピン 505 とインターフェイス接続するための寸法にされている。ピン 505 は、ピン 505 の少なくとも一部分に沿って、1 つ以上の長手方向ファセット 505 a を含む。ネックアセンブリ 230 の近位接合部材 234 は、1 対の対向するアーム 235、237 を含み、1 対の対向するアーム 235、237 は、それぞれ 1 対の対向する円形ボア 235 a、237 a を含み、ピン 505 が、対向するアーム 235、237 のボア 235 a、237 a 内に回転可能に連結されることを可能にする。図 17 A ~ B を参照すると、アセンブリ 230 の接合部材 232 はまた、1 対の対向するアーム 239、241 を含み、1 対の対向するアーム 239、241 は、1 対の対向するボア 239 a、241 a を含む。図 17 B を参照すると、ピン 505 がボア 235 a、237 a、239 a、241 a の中に挿入される場合、ピン 505 が、ボア 235 a、237 a 内で自由に回転し得るように、ボア 239 a、241 a の各々は、ファセット 239 b、241 b を含む。これは、ピン 505 のファセット 505 a の、ファセット 239 b、241 b との嵌合を介して、接合部材 232 をボア 239 a、241 a の周りでピン 505 に固定する。ピン 505 は、図 22 に示され、さらに詳細に下に記載されるように、接合部材 232 のボア 239 a、241 a に対してキー止めされ、近位接合部材 234 のボア 235 a、237 a 内で自由に動くので、エンドエフェクター 300 とともに接合部材 232 は、ピン 505 によって規定される関節運動軸「B - B」（図 12）周りに近位接合部材 234 に対して自由に回転させられ得る。

30

40

【0117】

図 17 A および図 18 を参照すると、アセンブリ 230 は、第 2 の（例えば、作動 / 発射する）駆動シャフト 220 a も含み、この第 2 の駆動シャフト 220 a は、本体部分 210 内で軸方向に回転可能であり得る。駆動シャフト 220 a は、駆動シャフト 220 a に連結されている第 2 の歯車要素 502 を含み、この第 2 の歯車要素 502 は、駆動シャ

50

フト 2 2 0 a によって規定される長手方向軸周りに駆動シャフト 2 2 0 a とともに回転するように構成されている。歯車要素 5 0 2 は、第 1 のトランスファー歯車要素 5 0 4 とかみ合って係合する。歯車要素 5 0 4 は、ピン 5 0 5 によって適所に保持され、ピン 5 0 5 の周りを回転するように構成されている。

【 0 1 1 8 】

歯車要素 5 0 4 はまた、接合部材 2 3 2 内で歯車要素 5 0 6 とかみ合って係合する。歯車要素 5 0 2、5 0 4、5 0 6 は、かさ歯車であり、接合部材 2 3 2 およびエンドエフェクター 3 0 0 が本体部分 2 1 0 に対して旋回させられる場合でさえ、そのかみ合った係合を可能にする。歯車要素 5 0 2 は、軸「A - A」と平行である長手方向軸周りに回転する。歯車要素 5 0 4 は、軸「B - B」(図 1 2) 周りに回転し、歯車要素 5 0 6 は、軸「C - C」(図 2 および図 1 0) と平行である長手方向軸周りに回転する。歯車要素 5 0 6 は、シャフト 5 0 8 によって歯車要素 5 1 0 に接続されている。歯車要素 5 0 6、歯車要素 5 1 0、およびシャフト 5 0 8 は、シャフト 5 0 8 の中央軸によって規定される長手方向軸周りに接合部材 2 3 2 内で回転する。歯車要素 5 1 0 は、次に、シャフト 5 1 3 の周りに回転する歯車要素 5 1 2 とかみ合って係合し、このシャフト 5 1 3 は、接合部材 2 3 2 内に長手方向に配置される。歯車要素 5 1 2 は、連結部材 5 1 5 の歯車要素 5 1 4 とかみ合って係合する。連結部材 5 1 5 は、ソケット 5 1 6 へ遠位方向に延びているシャフト部分を含み、それは、上に記載されるように、駆動リンケージ 6 0 0 に連結されている。駆動シャフト 2 2 0 a の回転は、歯車要素 5 0 2、5 0 4、5 0 6、5 1 0、5 1 2、5 1 4 およびソケット 5 1 6 の回転をもたらし、それは、次に、駆動リンケージ 6 0 0 を介して駆動ねじ 4 6 0 を回転させ、それにより、上に記載されるように、発射プロセスを作動させる。

【 0 1 1 9 】

図 1 6 ~ 図 2 1 を引き続き参照すると、アセンブリ 2 3 0 は、第 3 の(例えば、回転する)駆動シャフト 2 2 2 a も含み、この第 3 の駆動シャフト 2 2 2 a は、本体部分 2 1 0 内で軸方向に回転可能であり得る。駆動シャフト 2 2 2 a は、駆動シャフト 2 2 2 a に連結されている第 3 の歯車要素 5 5 2 を含み、この第 3 の歯車要素 5 5 2 は、駆動シャフト 2 2 2 a によって規定される長手方向軸周りに駆動シャフト 2 2 2 a とともに回転するように構成されている。歯車要素 5 5 2 は、第 2 のトランスファー歯車要素 5 5 4 とかみ合って係合する。歯車要素 5 5 4 は、ピン 5 0 5 によって適所に保持され、ピン 5 0 5 の周りを回転するように構成されている。

【 0 1 2 0 】

歯車要素 5 5 4 はまた、接合部材 2 3 2 内で歯車要素 5 5 6 とかみ合って係合する。歯車要素 5 5 2、5 5 4、5 5 6 は、かさ歯車であり、接合部材 2 3 2 およびエンドエフェクター 3 0 0 が本体部分 2 1 0 に対して旋回させられる場合でさえ、そのかみ合った係合を可能にする。歯車要素 5 5 2 は、軸「A - A」と平行である長手方向軸周りに回転する。歯車要素 5 5 4 は、軸「B - B」周りに回転し、歯車要素 5 5 6 は、軸「C - C」と平行である長手方向軸周りに回転する。かさ歯車、すなわち、歯車要素 5 0 2、5 0 4、5 0 6、5 5 2、5 5 4、5 5 6 の使用は、図 2 3 に示されるように、アダプターアセンブリ 2 0 0 の本体部分 2 1 0 に対する関節運動中、接合部材 2 3 2 の、可能なかぎりの屈曲角度の最もきつい 9 0 ° の屈曲角度を可能にし、図 2 3 は、接合部材 2 3 4 に対して旋回させられた接合部材 2 3 2 を示している。

【 0 1 2 1 】

図 1 6 ~ 図 2 1 を引き続き参照すると、歯車要素 5 5 6 は、シャフト 5 5 8 によって歯車要素 5 6 0 に接続されている。歯車要素 5 5 6、歯車要素 5 6 0、およびシャフト 5 5 8 は、接合部材 2 3 2 内でシャフト 5 5 8 の中央軸によって規定される長手方向軸周りに回転する。歯車要素 5 6 0 は、次に、歯車要素 5 6 2 とかみ合って係合し、歯車要素 5 6 2 は、歯車要素 5 6 2 の回転がシャフト 5 1 3 の回転をもたらすように、シャフト 5 1 3 に固定して連結されている。上に記載されるように、ソケット 5 8 0 は、シャフト 5 1 3 に固定して連結され、その結果、シャフト 5 1 3 が、時計回りまたは反時計回りの方向に

長手方向軸「C - C」周りに回転させられる場合、ソケット 5 8 0 も同じ方向に回転させられる。エンドエフェクター 3 0 0 は、上に記載されるように、ソケット 5 8 0 と係合するので、エンドエフェクター 3 0 0 は、シャフト 5 1 3 によって同様に回転させられる。エンドエフェクター 3 0 0 は、この態様において、それ自体の長手方向軸周りに回転するように構成されている。

【0122】

本開示はまた、発射中、エンドエフェクター 3 0 0 の回転を防止するために回転ロックアウトアセンブリ 7 0 0 を提供する。これは、発射プロセス中に生み出されるトルクに起因する組織の損傷の防止を可能にし、そうでなければ、このトルクは、ネックアセンブリ 2 3 0 内の歯車をバックフィードし、エンドエフェクターを不注意に回転させる。

10

【0123】

図 1 3、図 1 5、および図 1 7 A を参照すると、ハウジング 4 1 0 は、遠位部分 4 2 7 a と近位部分 4 2 7 b とを含み得、遠位部分 4 2 7 a および近位部分 4 2 7 b は、ボルト 4 2 9 によって相互接続されており、ボア 4 2 3 a (図 1 3) がボルト 4 2 9 を通って規定される。接合部材 2 3 2 内に配置されているシャフト 5 1 3 は、それを通して規定されるボア 4 2 3 b (図 1 7 A) を含む。ボア 4 2 3 a および 4 2 3 b は、長手方向に整列している。

【0124】

図 1 5 ~ 図 1 7 A を参照すると、ロックアウトアセンブリ 7 0 0 は、ボア 4 2 3 a 内に配置されているプッシュロッド 7 0 2 と、接合部材 2 3 2 内に配置されている係止部材 7 0 4 とを含む。係止部材 7 0 4 は、ボア 4 2 3 b 内に配置されているロッド 7 0 6 を含む。ロッド 7 0 6 の遠位端は、プッシュロッド 7 0 2 の近位端と接触しており、その結果、プッシュロッド 7 0 2 または係止部材 7 0 4 のいずれかの長手方向移動は、その間で伝送される。係止部材 7 0 4 は、1 つ以上の係止ラグ 7 0 7 も含み、1 つ以上の係止ラグ 7 0 7 は、歯車要素 5 6 2 とかみ合って係合するような構成および寸法にされている。係止機構 7 0 0 はまた、ばね 7 0 8 を含み、このばね 7 0 8 は、接合部材 2 3 2 に連結され、係止部材 7 0 4 を遠位方向に押す。

20

【0125】

図 1 6 を参照すると、接合部材 2 3 2 の中へのエンドエフェクター 3 0 0 の挿入前に、係止部材 7 0 4 は、その係止ラグ 7 0 7 と係合し、連結部材 5 1 5 の作動を防止する。図 1 5 および図 1 8 に見られるように、エンドエフェクター 3 0 0 の挿入後、駆動梁 4 6 2 は、発射されていないので、その最近位位置にあり、従って、プッシュロッド 7 0 2 の遠位端に当接している。これは、プッシュロッド 7 0 2 を近位方向に移動させ、それはまた、係止部材 7 0 4 を近位方向に移動させ、係止ラグ 7 0 7 を歯車要素 5 6 2 の歯から係合解除する。係止部材 7 0 4 の係合解除は、長手方向軸「C - C」周りの時計回りまたは反時計回りのいずれかの方向への、シャフト 5 1 3、ソケット 5 8 0、および次にエンドエフェクター 3 0 0 の回転を可能にする。

30

【0126】

所望の回転位置が達成されると、発射は、上に記載されるように開始され得る。発射は、駆動梁 4 6 2 を遠位方向に移動させ、それは、図 2 4 に示されるように、ばね 7 0 8 の付勢力に起因して、係止部材 7 0 4 とともにプッシュロッド 7 0 2 が遠位方向に移動することを可能にする。これは、歯車要素 5 6 2 との係合へ係止部材 7 0 4 の係止ラグ 7 0 7 を移動させ、発射プロセス中、エンドエフェクター 3 0 0 の回転を防止する。

40

【0127】

図 1 7 A、図 1 8、および図 2 5 ~ 図 2 7 を参照すると、アセンブリは、第 1 の (例えば、旋回する) 駆動シャフト 2 1 8 a も含み、この第 1 の駆動シャフト 2 1 8 a は、本体部分 2 1 0 内で軸方向に回転可能であり得る。駆動シャフト 2 1 8 a は、その遠位端に第 1 の歯車要素 5 7 0 を含み、この第 1 の歯車要素 5 7 0 は、ウォーム歯車として構成されている。歯車要素 5 7 0 は、旋回する歯車要素 5 7 2 とかみ合って係合し、この旋回する歯車要素 5 7 2 は、ウォームホイールドライブとして構成されている。歯車要素 5 7 2 は

50

、それを通るボア 5 7 4 a を含み、このボア 5 7 4 a は、ファセット 5 7 4 b を有する。歯車要素 5 7 2 は、歯車要素 5 0 4、5 5 4 の間に配置され、キー止め関係にある歯車要素 5 7 2 のボア 5 7 4 a のファセット 5 7 4 b とのピン 5 0 5 のファセット 5 0 5 a の嵌合を介して、ボア 5 7 4 a の周りでピン 5 0 5 に固定されている。従って、歯車要素 5 7 2 は、接合部材 2 3 2 とともにピン 5 0 5 に固定され、それは、さらに詳細に下に記載されるように、ピン 5 0 5 によって規定される関節運動軸「B - B」周りに本体部分 2 1 0 に対して、エンドエフェクター 3 0 0 とともに接合部材 2 3 2 の回転を可能にする。

【0128】

図 2 5 ~ 図 2 7 に見られるように、関節運動軸「B - B」周りの接合部材 2 3 2 の関節運動は、駆動シャフト 2 1 8 a の、その長手方向軸周りの回転、およびその長手方向軸に沿った駆動シャフト 2 1 8 a の同時の長手方向移動、次に、それが歯車要素 5 7 0 を介して歯車要素 5 7 2 を回転させることによって伝えられる。駆動シャフト 2 1 8 a の同時の回転移動および長手方向移動は、その近位端における相補的なウォーム歯車機構を介して達成され得る。歯車要素 5 7 2 は、ピン 5 0 5 に固定して連結されているので、歯車要素 5 7 2 の回転は、ピン 5 0 5、および上に記載されるように、それに固定して連結されている接合部材 2 3 2 を回転させる。駆動シャフト 2 1 8 a は、スラストプレート 2 1 8 b を含み、このスラストプレート 2 1 8 b は、停止部材として働き、特定の点を越える駆動シャフト 2 1 8 a の長手方向移動を防止し、それは次に、所望の停止点を越える接合部材 2 3 2 およびエンドエフェクター 3 0 0 の回転を防止する。実施形態において、接合部材 2 3 2 は、第 2 の長手方向軸「C - C」が第 1 の長手方向軸「A - A」と実質的に整列している第 1 の整列させられた位置から両方向へ約 1 5 0 ° で約 3 0 0 ° まで、関節運動軸「B - B」周りに回転させられ得る。さらなる実施形態において、接合部材 2 3 2 は、第 1 の整列させられた位置から両方向へ約 9 0 ° で約 1 8 0 ° まで、関節運動軸「B - B」周りに回転させられ得る。

【0129】

歯車要素 5 7 0 と歯車要素 5 7 2 との間の歯車装置関係は、アダプターアセンブリ 2 0 0 に対するエンドエフェクター 3 0 0 の正確な旋回を可能にする。さらに、歯車要素 5 7 0 および 5 7 2 は、ウォーム歯車 / ウォームホイールドライブ関係に起因して、歯車装置の減速を提供し、それにより、アダプターアセンブリ 2 0 0 の近位端におけるさらなる歯車減速機構の必要性を取り除く。

【0130】

本明細書中に開示される実施形態に対して、様々な改変がなされ得ることが理解される。例えば、外科手術器具 1 0 0 および / またはエンドエフェクター 3 0 0 は、必ずしもステープルを適用する必要はなく、むしろ、当該分野において公知であるような 2 部品の締め具を適用してもよい。さらに、ステープルまたは締め具の直線状の列の長さは、特定の外科手術手順の要件に合うように改変され得る。従って、ステープルカートリッジアセンブリ内のステープルおよび / または締め具の直線状の列の長さは、これに従って変わり得る。従って、上の記載は、限定するものではなく、単に好ましい実施形態の例証と解釈されるべきである。当業者は、ここに添付される特許請求の範囲の趣旨および範囲内で他の改変を想定する。

【符号の説明】

【0131】

2 1 8 a、2 2 0 a、2 2 2 a 駆動シャフト
2 3 0 関節運動アセンブリ
2 3 2 遠位接合部材
2 3 4 近位接合部材
5 7 0 第 1 の歯車要素
5 7 2 旋回する歯車要素

【 図 1 】

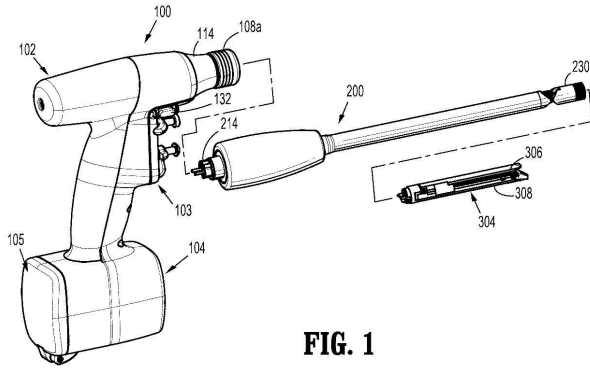


FIG. 1

【 図 2 】

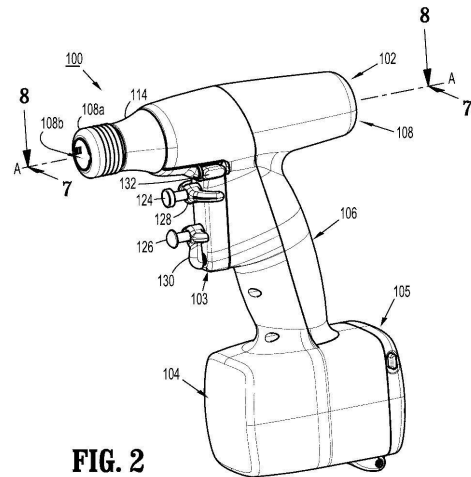


FIG. 2

【 図 4 】

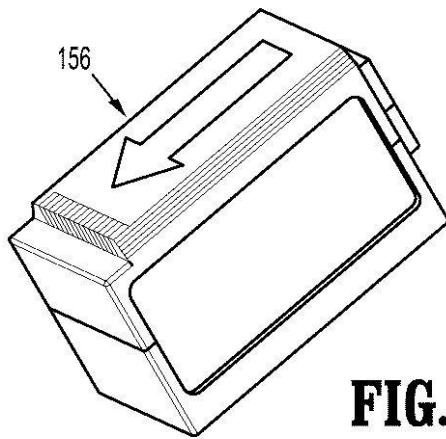


FIG. 4

【 図 3 】

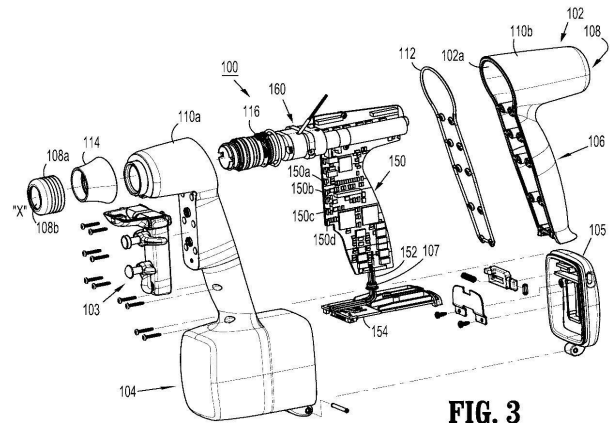


FIG. 3

【 図 5 】

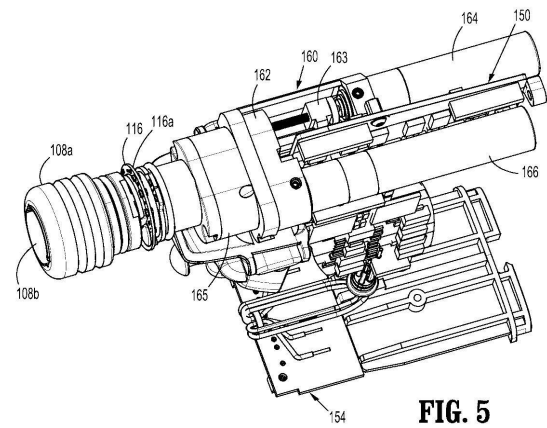


FIG. 5

【 図 6 】

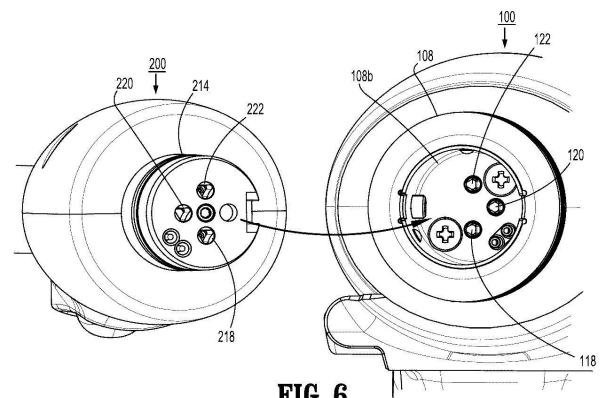


FIG. 6

【図 7】

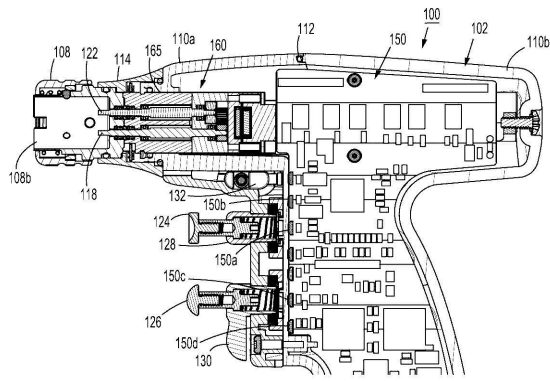


FIG. 7

【図 8】

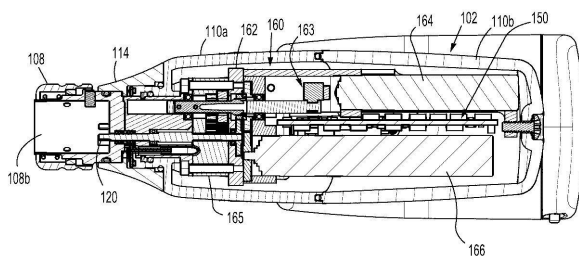


FIG. 8

【図 9】

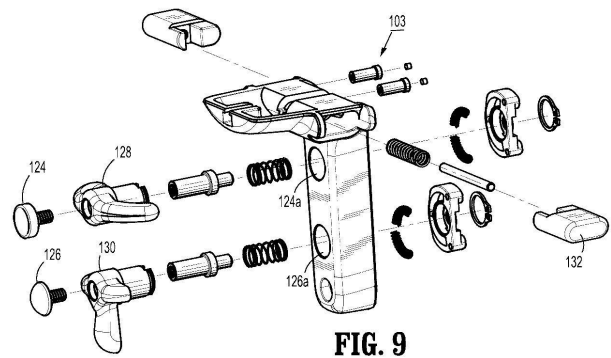


FIG. 9

【図 10】

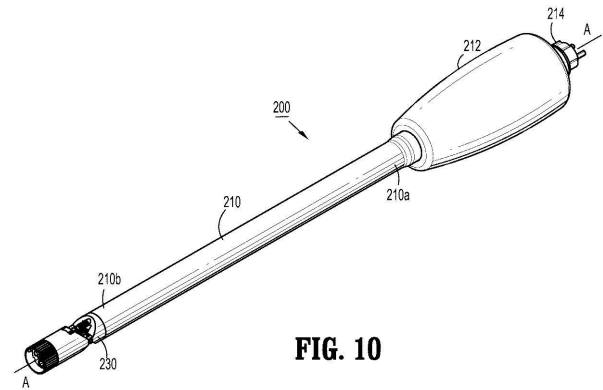


FIG. 10

【図 11】

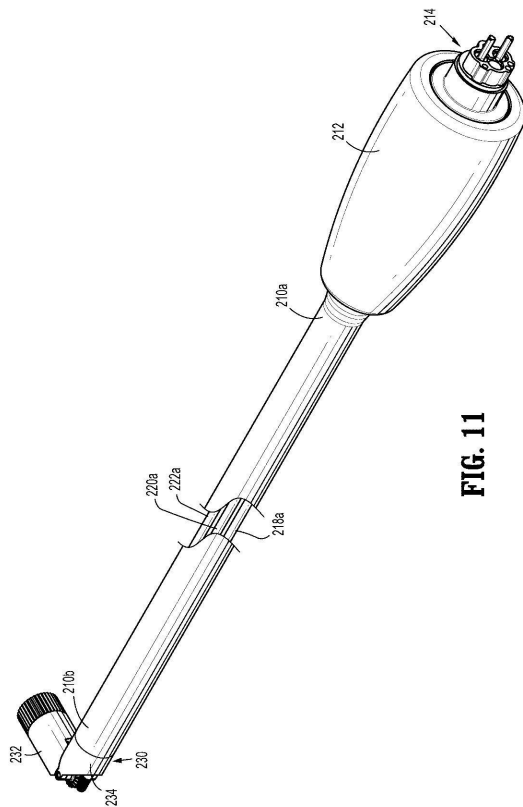


FIG. 11

【図 12】

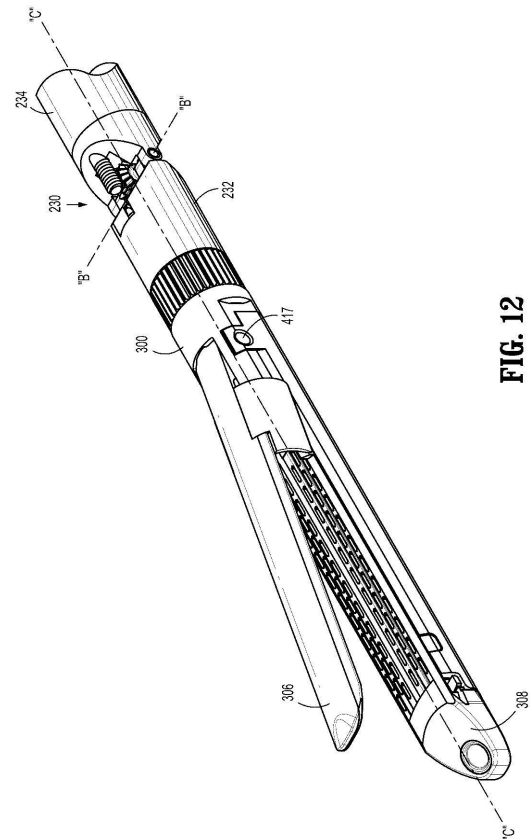


FIG. 12

This exploded perspective view illustrates the assembly of a mechanical device. The components are labeled with reference numerals: 306, 308, 336, 336a, 336b, 337, 338, 339, 340, 341, 342, 343, 344, 345, 346, 347, 348, 349, 350, 351, 352, 353, 354, 355, 356, 357, 358, 359, 360, 361, 362, 363, 364, 365, 366, 367, 368, 369, 370, 371, 372, 373, 374, 375, 376, 377, 378, 379, 380, 381, 382, 383, 384, 385, 386, 387, 388, 389, 390, 391, 392, 393, 394, 395, 396, 397, 398, 399, 400, 401, 402, 402a, 402b, 403, 404, 405, 406, 407, 408, 409, 410, 410b, 411, 412, 413, 414, 415, 416, 417, 418, 419, 420, 421, 422, 423, 423a, 423b, 424, 425, 426, 427, 427a, 427b, 428, 429, 430, 431, 432, 433, 434, 435, 436, 437, 438, 439, 440, 441, 442, 443, 444, 445, 446, 447, 448, 449, 450, 451, 452, 453, 454, 455, 456, 457, 458, 459, 460, 460a, 460b, 461, 462, 463, 464, 465, 466, 467, 468, 469, 470, 471, 472, 473, 474, 475, 476, 477, 478, 479, 480, 481, 482, 483, 484, 485, 486, 487, 488, 489, 490, 491, 492, 493, 494, 495, 496, 497, 498, 499, 500, 501, 502, 503, 504, 505, 506, 507, 508, 509, 510, 511, 512, 513, 514, 515, 516, 517, 518, 519, 520, 521, 522, 523, 524, 525, 526, 527, 528, 529, 530, 531, 532, 533, 534, 535, 536, 537, 538, 539, 540, 541, 542, 543, 544, 545, 546, 547, 548, 549, 550, 551, 552, 553, 554, 555, 556, 557, 558, 559, 560, 561, 562, 563, 564, 565, 566, 567, 568, 569, 570, 571, 572, 573, 574, 575, 576, 577, 578, 579, 580, 581, 582, 583, 584, 585, 586, 587, 588, 589, 590, 591, 592, 593, 594, 595, 596, 597, 598, 599, 600, 601, 602, 603, 604, 605, 606, 607, 608, 609, 610, 611, 612, 613, 614, 615, 616, 617, 618, 619, 620, 621, 622, 623, 624, 625, 626, 627, 628, 629, 630, 631, 632, 633, 634, 635, 636, 637, 638, 639, 640, 641, 642, 643, 644, 645, 646, 647, 648, 649, 650, 651, 652, 653, 654, 655, 656, 657, 658, 659, 660, 661, 662, 663, 664, 665, 666, 667, 668, 669, 670, 671, 672, 673, 674, 675, 676, 677, 678, 679, 680, 681, 682, 683, 684, 685, 686, 687, 688, 689, 690, 691, 692, 693, 694, 695, 696, 697, 698, 699, 700, 701, 702, 703, 704, 705, 706, 707, 708, 709, 710, 711, 712, 713, 714, 715, 716, 717, 718, 719, 720, 721, 722, 723, 724, 725, 726, 727, 728, 729, 730, 731, 732, 733, 734, 735, 736, 737, 738, 739, 740, 741, 742, 743, 744, 745, 746, 747, 748, 749, 750, 751, 752, 753, 754, 755, 756, 757, 758, 759, 760, 761, 762, 763, 764, 765, 766, 767, 768, 769, 770, 771, 772, 773, 774, 775, 776, 777, 778, 779, 780, 781, 782, 783, 784, 785, 786, 787, 788, 789, 790, 791, 792, 793, 794, 795, 796, 797, 798, 799, 800, 801, 802, 803, 804, 805, 806, 807, 808, 809, 810, 811, 812, 813, 814, 815, 816, 817, 818, 819, 820, 821, 822, 823, 824, 825, 826, 827, 828, 829, 830, 831, 832, 833, 834, 835, 836, 837, 838, 839, 840, 841, 842, 843, 844, 845, 846, 847, 848, 849, 850, 851, 852, 853, 854, 855, 856, 857, 858, 859, 860, 861, 862, 863, 864, 865, 866, 867, 868, 869, 870, 871, 872, 873, 874, 875, 876, 877, 878, 879, 880, 881, 882, 883, 884, 885, 886, 887, 888, 889, 890, 891, 892, 893, 894, 895, 896, 897, 898, 899, 900, 901, 902, 903, 904, 905, 906, 907, 908, 909, 910, 911, 912, 913, 914, 915, 916, 917, 918, 919, 920, 921, 922, 923, 924, 925, 926, 927, 928, 929, 930, 931, 932, 933, 934, 935, 936, 937, 938, 939, 940, 941, 942, 943, 944, 945, 946, 947, 948, 949, 950, 951, 952, 953, 954, 955, 956, 957, 958, 959, 960, 961, 962, 963, 964, 965, 966, 967, 968, 969, 970, 971, 972, 973, 974, 975, 976, 977, 978, 979, 980, 981, 982, 983, 984, 985, 986, 987, 988, 989, 990, 991, 992, 993, 994, 995, 996, 997, 998, 999, 1000.

FIG. 13

FIG. 14

FIG. 15

FIG. 16

【図 17 A】

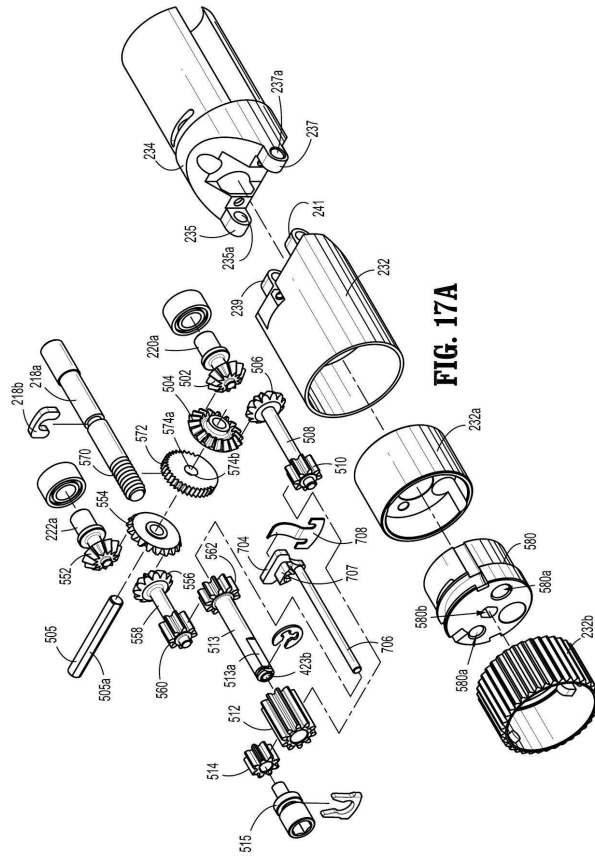


FIG. 17A

【図 17 B】

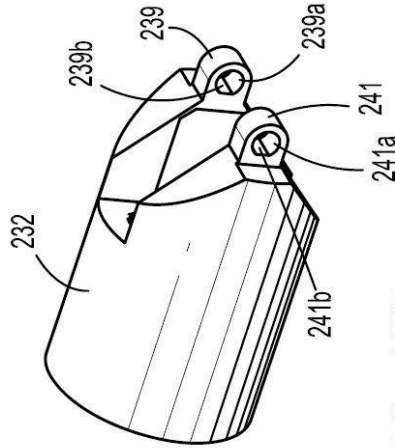


FIG. 17B

【図 18】

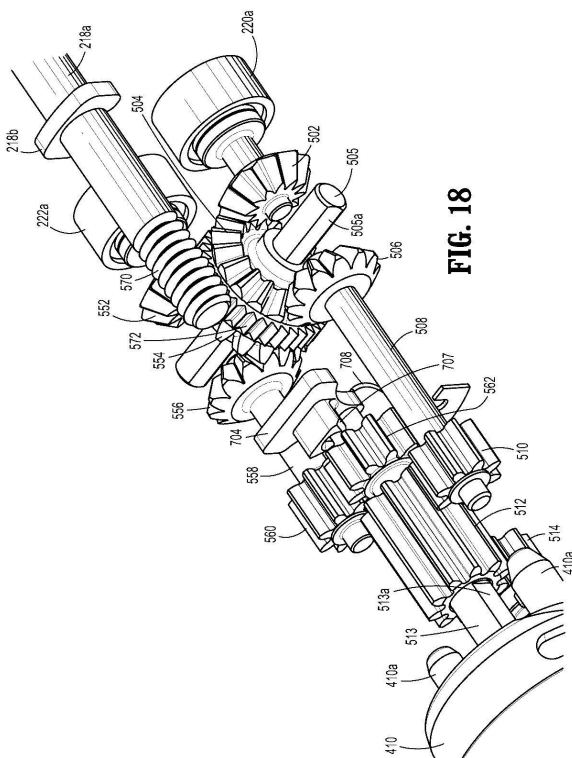


FIG. 18

【図 19】

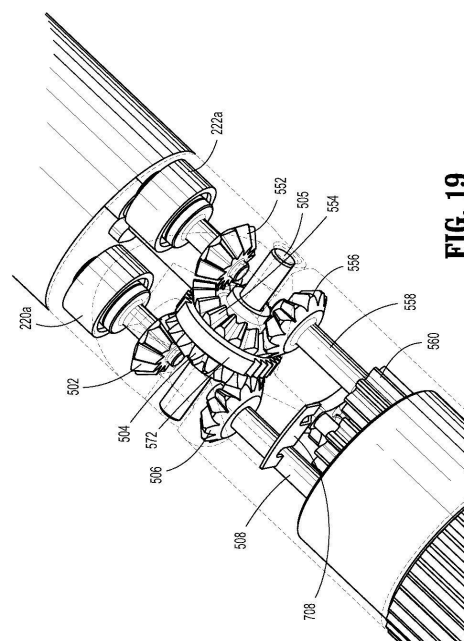
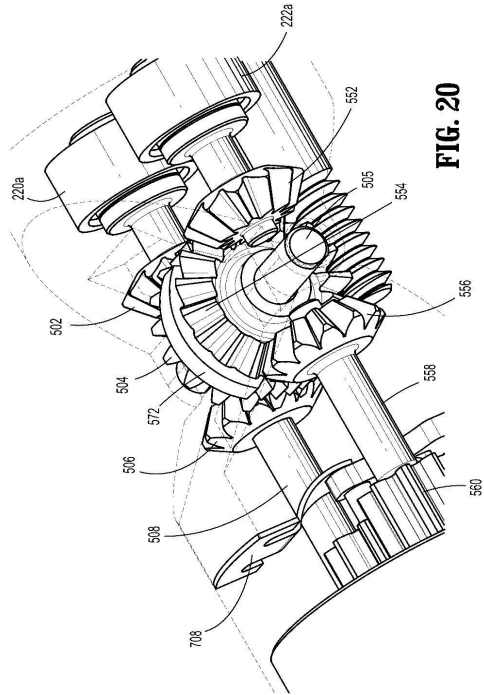
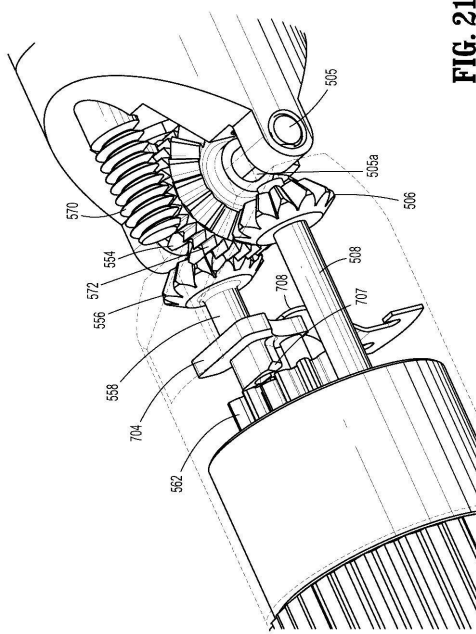


FIG. 19

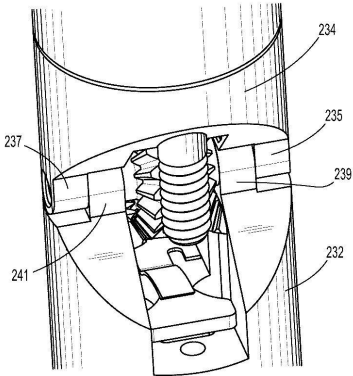
【図 20】



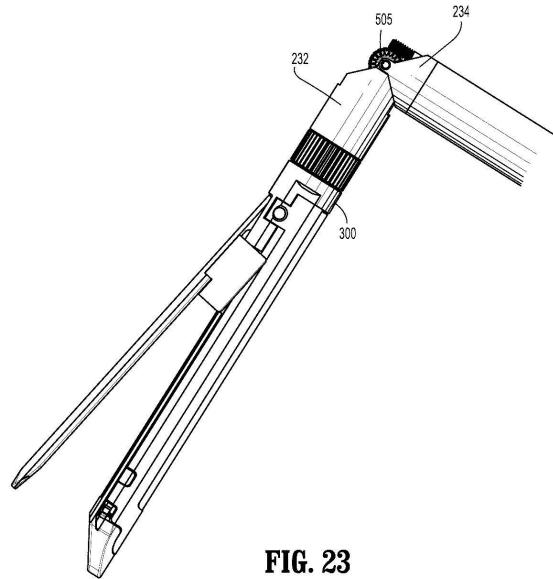
【図 21】



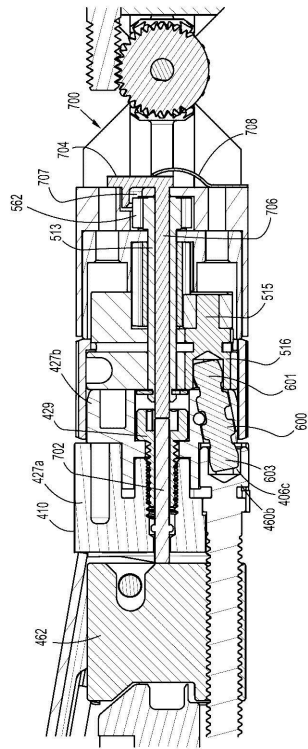
【図 22】



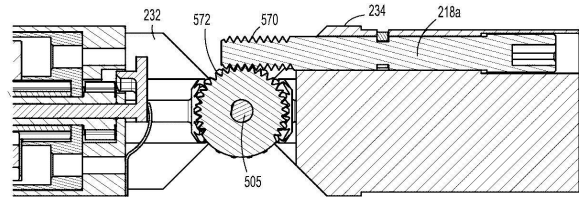
【図 23】



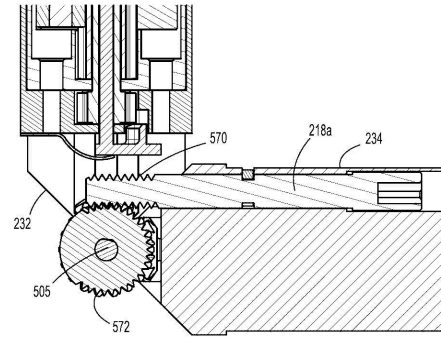
【 図 2 4 】

**FIG. 24**

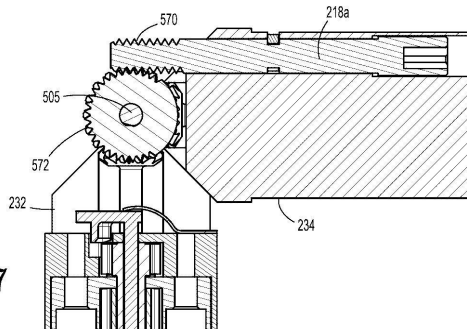
【 図 2 5 】

**FIG. 25**

【 図 2 6 】

**FIG. 26**

【 図 2 7 】

**FIG. 27**

フロントページの続き

- (72)発明者 ジャスティン ウィリアムス
アメリカ合衆国 コネチカット 06770, ノーガタック, ビービ ストリート 89
- (72)発明者 ケビン ロバート スリズ
アメリカ合衆国 コネチカット 06475, オールド セイブルック, サンライズ アベニ
ュー 30

審査官 大屋 静男

- (56)参考文献 特開2005-028146(JP,A)
特開2006-305717(JP,A)
実開昭60-153791(JP,U)
特表2010-540041(JP,A)

- (58)調査した分野(Int.Cl., DB名)
A61B 17/072

专利名称(译)	内窥镜手术设备		
公开(公告)号	JP6448076B2	公开(公告)日	2019-01-09
申请号	JP2014079284	申请日	2014-04-08
[标]申请(专利权)人(译)	柯惠有限合伙公司		
申请(专利权)人(译)	Covidien公司有限合伙		
当前申请(专利权)人(译)	Covidien公司有限合伙		
[标]发明人	ポールエーシリカ ジャスティンウィリアムス ケビンロバートスリズ		
发明人	ポール エー. シリカ ジャスティン ウィリアムス ケビン ロバート スリズ		
IPC分类号	A61B17/072		
CPC分类号	A61B17/07207 A61B2017/00389 A61B2017/0046 A61B2017/00473 A61B2017/00734 A61B2017/2901 A61B2017/2927		
FI分类号	A61B17/072 A61B17/10.310		
F-TERM分类号	4C160/CC23 4C160/FF19 4C160/MM32 4C160/NN02 4C160/NN03 4C160/NN09 4C160/NN10		
优先权	13/859066 2013-04-09 US		
其他公开文献	JP2014200690A		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)	(19) 日本国特許庁(JP)	(12) 特 許 公 報(B2)	(11) 特許番号 特許第6448076号 (P6448076)
	(45) 発行日 平成31年1月9日(2019.1.9)	(24) 登録日 平成30年12月14日(2018.12.14)	
(经修改) 要解决的问题: 为操作一次性装置提供有效的手术装置。 手术装置100包括钳口组件308和铰接组件230, 钳口组件308包括第一钳口304和第二钳口306, 铰接组件230, 其中铰接组件可拆卸地连接到钳口组件的近端。并置以使钳口组件垂直于纵向轴线枢转。 点域1	(51) Int. Cl. A 6 1 B 17/072 (2006.01)	F I A 6 1 B 17/072	
	請求項の数 47 (全 45 頁)		
(21) 出願番号 特願2014-79284 (P2014-79284)	(73) 特許権者 512369650 コヴィディエン リミテッド パートナー シップ アメリカ合衆国 マサチューセッツ 02 048, マンスフィールド, ハンプシ ヤー ストリート 15	(74) 代理人 弁理士 大塚 竹志 ポール エー. シリカ アメリカ合衆国 コネチカット 0648 4, ハンティントン, トンプソン ス トリート 264	
(22) 出願日 平成26年4月8日(2014.4.8)			
(65) 公開番号 特願2014-200690 (P2014-200690A)			
(43) 公開日 平成26年10月27日(2014.10.27)			
審査請求日 平成29年3月23日(2017.3.23)			
(31) 優先権主張番号 13/859,066			
(32) 優先日 平成25年4月9日(2013.4.9)			
(33) 優先権主張国 米国 (US)			
最終頁に続く			
(54) 【発明の名称】 内視鏡手順のための装置			