

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載

【部門区分】第 6 部門第 1 区分

【発行日】令和 3 年 10 月 14 日 (2021.10.14)

【公表番号】特表 2021-501887 (P2021-501887A)

【公表日】令和 3 年 1 月 21 日 (2021.1.21)

【年通号数】公開・登録公報 2021-003

【出願番号】特願 2020-524089 (P2020-524089)

【国際特許分類】

G 0 1 N 35/02 (2006.01)

G 0 1 N 33/543 (2006.01)

G 0 1 N 33/53 (2006.01)

G 0 1 N 33/483 (2006.01)

【F I】

G 0 1 N 35/02 A

G 0 1 N 33/543 5 4 1 A

G 0 1 N 33/543 5 0 1 A

G 0 1 N 33/543 5 4 5 A

G 0 1 N 33/53 D

G 0 1 N 33/543 5 7 5

G 0 1 N 33/483 C

【手続補正書】

【提出日】令和 3 年 9 月 2 日 (2021.9.2)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

体液を分析するためのカートリッジ装置であって、  
 アッセイを実施するための複数のウェルを有する第 1 の部材と、  
 前記第 1 の部材に接続され、少なくとも 1 つの使い捨てピペットチップを保持するためのコンパートメントを有する第 2 の部材と、  
 を備えるカートリッジ装置。

【請求項 2】

前記第 2 の部材は、前記第 1 の部材にヒンジ接続される、請求項 1 に記載の装置。

【請求項 3】

前記第 2 の部材は、前記第 1 の部材に摺動可能に接続される、請求項 1 に記載の装置。

【請求項 4】

前記第 2 の部材の前記コンパートメントは、前記少なくとも 1 つの使い捨てピペットチップを概ね直立した向きに保持するように配向される、請求項 1 から 3 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 5】

体液を分析するためのキットであって、  
 アッセイを実施するための複数のウェルを有する第 1 の部材と、  
 前記第 1 の部材に接続可能であり、少なくとも 1 つの使い捨てピペットチップを保持するためのコンパートメントを有する第 2 の部材と、  
 を備えるキット。

**【請求項 6】**

前記ウェルを覆う開放可能または穿孔可能なカバー構造をさらに備える、請求項 1 から 5 のいずれか一項に記載の装置またはキット。

**【請求項 7】**

廃棄物収集チャンバをさらに備える、請求項 1 から 5 のいずれか一項に記載の装置またはキット。

**【請求項 8】**

前記廃棄物収集チャンバは、方向付け構造を使用して液体のこぼれを防止する、請求項 7に記載の装置またはキット。

**【請求項 9】**

前記第 2 の部材は、それぞれが 1 つのピペットチップを保持するように構成された複数の区画に仕切られている、請求項 1 から 8 のいずれか一項に記載の装置またはキット。

**【請求項 10】**

前記複数のウェルは、固体磁性キャリアに固定化された第 1 の抗体を含む少なくとも 1 つのウェルと、標識物質で標識された第 2 の抗体を含む少なくとも 1 つのウェルとを備え、前記抗体が、体液中の標的物質に特異的に結合するように選択される、請求項 1 から 9 のいずれか一項に記載の装置またはキット。

**【請求項 11】**

前記コンパートメント内に前記少なくとも 1 つの使い捨てピペットチップをさらに備える、請求項 1 から 10 のいずれか一項に記載の装置またはキット。

**【請求項 12】**

前記第 1 の部材または第 2 の部材が、前記体液を収容する容器を受け入れ、かつ、ぴったりと保持するように構成された凹部を備える、請求項 1 から 10 のいずれか一項に記載の装置またはキット。

**【請求項 13】**

体液を分析するためのシステムであって、

請求項 1 から 11 のいずれか一項に記載のカートリッジ装置またはキットを受け入れるように適合されたカートリッジホルダと、

分析チャンバを有し、前記分析チャンバ内に封入されたときに体液を分析するように構成された内部分析器システムと、

ピペットを搬送するロボットアームシステムと、

前記ピペットが少なくともチップコンパートメントを訪れ、前記コンパートメントからチップを拾い上げ、カートリッジ装置、前記分析チャンバおよび前記コンパートメントを訪れ、前記ピペットのチップを前記コンパートメント内に解放して戻すように前記カートリッジ装置と前記ピペットとの間の相対運動を確立するように前記ロボットアームシステムを制御するように構成されたコントローラと、

を備えるシステム。

**【請求項 14】**

前記受け入れに応答して前記第 2 の部材を自動的にヒンジ止めするためのレバーシステムをさらに備える、請求項 13に記載のシステム。

**【請求項 15】**

体液を分析するためのシステムであって、

アッセイを実施するための複数のウェルを有する第 1 のカートリッジ部材を受け入れるように適合された第 1 のカートリッジホルダと、

少なくとも 1 つの使い捨てピペットチップを保持するためのコンパートメントを有する第 2 のカートリッジ部材を受け入れるように適合された第 2 のカートリッジホルダと、

分析チャンバを有し、前記分析チャンバ内に封入されたときに体液を分析するように構成された内部分析器システムと、

ピペットを搬送するロボットアームシステムと、

前記ピペットが少なくとも前記チップのコンパートメントを訪れ、前記コンパートメン

トからチップを拾い上げ、前記ウェルおよび前記分析チャンバを訪れ、前記ピペットのチップを前記コンパートメントに解放して戻すように、前記カートリッジ部材と前記ピペットとの間の相対運動を確立するように前記ロボットアームシステムを制御するように構成されたコントローラと、  
を備えるシステム。