

【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 1 部門第 2 区分  
 【発行日】平成 17 年 4 月 7 日 (2005.4.7)

【公表番号】特表 2004-523254 (P2004-523254A)  
 【公表日】平成 16 年 8 月 5 日 (2004.8.5)  
 【年通号数】公開・登録公報 2004-030  
 【出願番号】特願 2002-529936 (P2002-529936)  
 【国際特許分類第 7 版】

A 6 1 B 1/00  
 G 0 8 C 15/00  
 G 0 8 C 17/00

【F I】

A 6 1 B 1/00 3 2 0 B  
 G 0 8 C 15/00 D  
 G 0 8 C 17/00 A

【手続補正書】  
 【提出日】平成 15 年 5 月 27 日 (2003.5.27)  
 【手続補正 1】  
 【補正対象書類名】明細書  
 【補正対象項目名】特許請求の範囲  
 【補正方法】変更  
 【補正の内容】  
 【特許請求の範囲】  
 【請求項 1】

インヴィーヴォの部位を監視するためのシステムであって、前記システムは、  
 インヴィーヴォにて固定化されるように形成されたハウジングと、  
 少なくとも 1 つの検知デバイスであり、前記ハウジングに接続された検知デバイスと、  
 送信機と  
 を具備するシステム。

【請求項 2】  
 バッテリーを具備する、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 3】  
 前記検知デバイスは、光学スキャナー、pH メーター、体温計、組織の電気伝導度のセンサまたはイメージセンサからなるグループから選択される、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 4】  
 前記検知デバイスは、イメージセンサである、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 5】  
 前記送信機は、無線送信機である、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 6】  
 前記ハウジングは、インヴィーヴォ部位に縫い付けられるように形成されている、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 7】  
 前記ハウジングは、縫合系を通すための少なくとも 1 個のリングを該ハウジングの外周上に具備する、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 8】  
 前記ハウジングは、該ハウジングの外周のまわりに凹所を具備し、前記凹所は、縫合系を受けよう形成された、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 9】

前記ハウジングは、該ハウジングを身体組織に繋ぎ止めるための手段を受けるように形成されたくぼみを具備する、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 1 0】

前記ハウジングは、該ハウジングを身体組織に繋ぎ止めるための手段を具備する、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 1 1】

前記ハウジングを身体組織に繋ぎ止めるための前記手段は、ピン、留め金、縫い糸、締め具および吸引手段からなるグループから選択される、請求項 1 0 に記載のシステム。

【請求項 1 2】

G I 系内の部位を監視するための、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 1 3】

受信システムを具備する、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 1 4】

前記検知デバイスから得たデータを処理するための処理ユニットをさらに具備する、請求項 1 3 に記載のシステム。

【請求項 1 5】

前記検知デバイスから得たデータを処理し且つ前記検知デバイスから得たデータに従って該検知デバイスを制御するための処理ユニットをさらに具備する、請求項 1 3 に記載のシステム。

【請求項 1 6】

前記受信システムは、送信されたデータを表示するためのディスプレイを具備する、請求項 1 3 に記載のシステム。

【請求項 1 7】

外部的に誘導可能な電源をさらに具備する、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 1 8】

手術後の監視のためのシステムであって、  
インヴィーヴォにおける施術部位の近傍にて固定化されるように形成されたハウジングと

、  
少なくとも 1 つの検知デバイスであり、前記ハウジングに接続された検知デバイスと、  
送信機と

を具備するシステム。

【請求項 1 9】

前記検知デバイスは、イメージセンサである、請求項 1 8 に記載のシステム。

【請求項 2 0】

受信システムを具備する、請求項 1 8 に記載のシステム。

【請求項 2 1】

ドレインカテーテルであって、  
末端および基端であって、前記末端は患者の身体内に挿入され且つ前記基端は前記患者の身体の外にある末端および基端と、  
前記カテーテルの前記末端に取り付けられたイメージングデバイスと  
を具備するカテーテル。

【請求項 2 2】

前記イメージングデバイスは、少なくとも 1 つのイメージセンサと、少なくとも 1 つの照明光源とを備えている、請求項 2 1 に記載のカテーテル。

【請求項 2 3】

バッテリーをさらに具備する、請求項 2 2 に記載のカテーテル。

【請求項 2 4】

前記イメージングデバイスは、周囲環境条件における変化に応答して光学的に変化され得る検出器を備えている、請求項 2 1 に記載のカテーテル。

【請求項 2 5】

送信機をさらに具備する、請求項 2 1 に記載のカテーテル。

【請求項 2 6】

前記送信機は、無線送信機である、請求項 2 5 に記載のカテーテル。

【請求項 2 7】

インヴィーヴォ部位を監視するための方法であって、前記方法は、  
インヴィーヴォ部位の近傍において検知デバイスを固定化するステップと、  
前記インヴィーヴォ部位を検知するステップと  
の各ステップを有する方法。

【請求項 2 8】

検知されたデータを送信するステップをさらに有する、請求項 2 7 に記載の方法。

【請求項 2 9】

前記検知デバイスは、イメージングデバイスである、請求項 2 7 に記載の方法。

【請求項 3 0】

前記インヴィーヴォ部位は、G I 系内にある、請求項 2 7 に記載の方法。

【請求項 3 1】

前記インヴィーヴォ部位は、小腸内である、請求項 2 7 に記載の方法。

【請求項 3 2】

前記インヴィーヴォ部位の検知されたデータを受信するステップを有する、請求項 2 7 に記載の方法。

【請求項 3 3】

前記検知されたデータを受信するステップは、外部的になされる、請求項 3 2 に記載の方法。

【請求項 3 4】

インヴィーヴォ部位を監視するための方法であって、前記方法は、  
インヴィーヴォ部位の近傍においてイメージングデバイスを固定化するステップと、  
前記インヴィーヴォ部位をイメージングするステップと  
の各ステップを有する方法。

【請求項 3 5】

イメージデータを送信するステップをさらに有する、請求項 3 4 に記載の方法。

【請求項 3 6】

前記インヴィーヴォ部位は、G I 系内である、請求項 3 4 に記載の方法。

【請求項 3 7】

前記インヴィーヴォ部位は、小腸内である、請求項 3 4 に記載の方法。

【請求項 3 8】

前記固定化は、手術の間またはその直後に行なわれる、請求項 3 4 に記載の方法。

【請求項 3 9】

インヴィーヴォ部位を監視するための方法であって、前記方法は、  
小腸内においてイメージングデバイスを固定化するステップと、  
前記小腸の少なくとも一部をイメージングするステップと  
の各ステップを有する方法。

【請求項 4 0】

イメージデータを送信するステップをさらに有する、請求項 3 9 に記載の方法。

【請求項 4 1】

インヴィーヴォ部位の施術後監視のための方法であって、前記方法は、  
外科処置の間またはその直後に、インヴィーヴォ部位の近傍において検知デバイスを固定化するステップと、  
前記インヴィーヴォ部位を検知するステップと  
の各ステップを有する方法。

【請求項 4 2】

検知されたデータを送信するステップをさらに有する、請求項 4 1 に記載の方法。

## 【請求項 4 3】

前記インヴィーヴォ部位は、G I 系内である、請求項 4 1 に記載の方法。

## 【請求項 4 4】

前記インヴィーヴォ部位は、小腸内である、請求項 4 1 に記載の方法。

## 【請求項 4 5】

前記検知するステップは、イメージングするステップを含む請求項 4 1 に記載の方法。