

【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31年2月7日(2019.2.7)

【公表番号】特表2018-502650(P2018-502650A)
【公表日】平成30年2月1日(2018.2.1)
【年通号数】公開・登録公報2018-004
【出願番号】特願2017-537971(P2017-537971)
【国際特許分類】

A 6 1 F 2/07 (2013.01)

【F I】

A 6 1 F 2/07

【手続補正書】

【提出日】平成30年12月18日(2018.12.18)

【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】

ステント構造と、

前記ステント構造に取り外し可能に取り付けられる少なくとも 1 つのアタッチメント機構と、

1 又は複数の光学ファイバを有する少なくとも 1 つの光学形状検知システムであって、
前記少なくとも 1 つのアタッチメント機構に結合され、前記ステント構造の形状、位置又は向きのうち少なくとも 1 つを測定する光学形状検知システムと、
を有するエンドグラフト。

【請求項 2】

前記少なくとも 1 つのアタッチメント機構が、フック、クリップ、クランプ、磁石、又は捕捉チューブを有する、請求項 1 に記載のエンドグラフト。

【請求項 3】

記少なくとも 1 つのアタッチメント機構が、前記少なくとも 1 つの光学形状検知システムの遠位端に結合される、請求項 1 に記載のエンドグラフト。

【請求項 4】

記少なくとも 1 つのアタッチメント機構が、前記ステント構造における幾何学的なランドマークのアタッチメントポイントに取り付けられる、請求項 1 に記載のエンドグラフト。

【請求項 5】

前記アタッチメントポイントは、前記エンドグラフトのリング、開窓、扇形部又は分岐接合部の 1 つ又は複数を含む、請求項 4 に記載のエンドグラフト。

【請求項 6】

前記少なくとも 1 つのアタッチメント機構は、前記ステント構造から選択的に取り外し可能である、請求項 1 に記載のエンドグラフト。

【請求項 7】

前記少なくとも 1 つのアタッチメント機構は、同一の光学形状検知システムのために前記ステント構造上に複数のアタッチメントポイントを有する、請求項 1 に記載のエンドグラフト。

【請求項 8】

ステント構造と、

前記ステント構造の開窓を通して事前にカニューレションされる少なくとも１つの配備可能な機器と、

を有するエンドグラフトであって、

前記少なくとも１つの配備可能な機器は、１又は複数の光学ファイバを有する光学形状検知システムを具備し、前記光学形状検知システムは、前記ステント構造の形状、位置又は向きの少なくとも１つを測定し、前記エンドグラフトの配置のために前記開窓を血管の分岐とアラインさせるように構成される、エンドグラフト。

【請求項 ９】

前記配備可能な機器がガイドワイヤを有する、請求項 ８に記載のエンドグラフト。

【請求項 １０】

壁を有するステント構造と、

前記ステント構造の壁内に形成されるルーメンと、

１又は複数の光学ファイバを有する光学形状検知システムであって、前記ルーメンに通され、前記ステント構造に取り外し可能に固定され、前記ステント構造の形状、位置又は向きの少なくとも１つを測定するように構成される光学形状検知システムと、
を有するエンドグラフト。

【請求項 １１】

前記ステント構造は、前記光学形状検知システムの少なくとも一部が除去されることが
できる引っ込み可能な光学形状検知部分を有する、請求項 １０に記載のエンドグラフト。

【請求項 １２】

前記ルーメンが、中空のステントワイヤに少なくとも部分的に含まれている、請求項 １
０に記載のエンドグラフト。

【請求項 １３】

前記ルーメンが、前記壁の中の複数の異なる方向に沿って延在する経路をたどる、請求
項 １０に記載のエンドグラフト。

【請求項 １４】

同心支持部材を有するルーメンを有するステント構造と、

同心支持部材の少なくとも１つにより形成される目と、

１又は複数の光学ファイバを有する光学形状検知システムであって、前記目に通され、
前記ステント構造に取り外し可能に固定され、前記ステント構造の形状、位置又は向きの
少なくとも１つを測定する光学形状検知システムと、
を有するエンドグラフト。

【請求項 １５】

エンドグラフト配備のための方法であって、

エンドグラフトに関連付けられる少なくとも１つの光学形状検知システムであって、１
又は複数の光学ファイバを有する光学形状検知システムを配備するステップと、

前記配備中に、前記少なくとも１つの光学形状検知システムを使用して、前記エンドグ
ラフトの形状、位置又は向きの少なくとも１つを測定するステップと、

前記エンドグラフトが配置される血管の画像データと、光学形状検知データを位置合わ
せするステップと、

前記血管に前記エンドグラフトをアンカーするステップと、

前記エンドグラフトから前記光学形状検知システムの一部を除去するステップと、
を含む方法。