

【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】令和 2 年 9 月 17 日 (2020.9.17)

【公表番号】特表 2019-527120 (P2019-527120A)

【公表日】令和 1 年 9 月 26 日 (2019.9.26)

【年通号数】公開・登録公報 2019-039

【出願番号】特願 2019-520934 (P2019-520934)

【国際特許分類】

A 6 1 M 25/092 (2006.01)

A 6 1 M 25/00 (2006.01)

【F I】

A 6 1 M 25/092 5 0 0

A 6 1 M 25/00 6 0 0

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 7 月 7 日 (2020.7.7)

【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】

近位端および遠位端を有する、長手軸を伴う筒状部材と、

前記筒状部材の前記遠位端に、前記遠位端に沿って、または前記遠位端付近に位置する、少なくとも 1 つの部分的カットであって、前記少なくとも 1 つの部分的カットが、前記長手軸と、前記長手軸に対して横向きの軸との両方に対して傾斜している向きを含む、少なくとも 1 つの部分的カットと、

前記筒状部材の内部に配置され、前記筒状部材の前記遠位端を長手方向に選択的に前進させるように構成されたプッシャ部材であって、前記筒状部材の前記遠位端が、前記プッシャ部材が前記筒状部材に対して前進した際に、少なくとも部分的に回転し、それにより、対象者の特定の解剖学上の位置内における前記遠位端の配置を促進するように構成されている、プッシャ部材と、を備え、

前記筒状部材の前記遠位端が、前記少なくとも 1 つの部分的カットのエリアに沿うかその付近で、長手方向に延長するように構成されている、デバイス。

【請求項 2】

前記少なくとも 1 つの部分的カットが、前記筒状部材の壁の厚さ全体にわたって延びている、請求項 1 に記載のデバイス。

【請求項 3】

前記少なくとも 1 つの部分的カットが、前記筒状部材の壁の厚さ全体にわたって延びていない、請求項 1 に記載のデバイス。

【請求項 4】

前記少なくとも 1 つの部分的カットが、螺旋状またはヘリカル形状を有している、請求項 1 から請求項 3 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 5】

前記長手軸に対する前記少なくとも 1 つの部分的カットの角度が、10 度から 80 度の間である、請求項 4 に記載のデバイス。

【請求項 6】

前記プッシャ部材が、前記筒状部材の前記遠位端に沿って前記筒状部材に固定されてい

る、請求項 1 から請求項 5 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 7】

前記ブッシャ部材が、前記筒状部材に固定されていない、請求項 1 から請求項 6 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 8】

前記ブッシャ部材が管腔を備えている、請求項 1 から請求項 7 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 9】

対象者の生体構造内での前記デバイスの操縦を促進するための少なくとも 1 つのプル部材をさらに備えている、請求項 1 から請求項 8 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 10】

前記ブッシャ部材が、使用中にその構造的完全性を維持するように構成されたコイル状部材を備えている、請求項 1 から請求項 9 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 11】

ハンドルアセンブリをさらに備え、前記ハンドルアセンブリの第 1 の部分が前記筒状部材に固定されているとともに、前記ハンドルアセンブリの第 2 の部分が前記ブッシャ部材に固定されており、前記ハンドルアセンブリの前記第 2 の部分に対する前記第 1 の部分の移動が、前記ブッシャ部材に対する前記筒状部材の移動を促進する、請求項 1 から請求項 10 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 12】

前記少なくとも 1 つの部分的カットが、単一のピッチ方向に向けられた単一のヘリックスを有している、請求項 1 から請求項 11 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 13】

前記ブッシャ部材が、部分的または完全に前記筒状部材から除去可能である、請求項 1 から請求項 12 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 14】

前記筒状部材の前記遠位端が、前記長手軸に対して傾斜している、請求項 1 から請求項 13 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 15】

近位端および遠位端を有する、長手軸を伴う筒状部材と、  
前記筒状部材の前記遠位端に、前記遠位端に沿って、または前記遠位端付近に位置する、少なくとも 1 つの部分的カットと、  
前記筒状部材に対して移動するように構成され、かつ前記筒状部材の前記遠位端を前記長手軸に沿って選択的に移動するように構成された力付与部材であって、前記筒状部材の前記遠位端が、前記力付与部材が前記筒状部材に対して前進した際に、少なくとも部分的に回転するように構成されている、力付与部材と、を備え、  
前記筒状部材の前記遠位端が、前記少なくとも 1 つの部分的カットのエリアに沿うかその付近で、長手方向に延長するように構成されている、デバイス。

【請求項 16】

前記少なくとも 1 つの部分的カットが、前記筒状部材の壁の厚さ全体にわたって延びている、請求項 15 に記載のデバイス。

【請求項 17】

前記少なくとも 1 つの部分的カットが、前記筒状部材の壁の厚さ全体にわたって延びていない、請求項 15 に記載のデバイス。

【請求項 18】

前記少なくとも 1 つの部分的カットが、前記長手軸と、前記長手軸に対して横向きの軸との両方に対して傾斜している向きを含む、請求項 15 から請求項 17 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 19】

前記少なくとも 1 つの部分的カットが、螺旋状またはヘリカル形状を有している、請求

項 1 5 から請求項 1 8 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 2 0】

前記長手軸に対する前記少なくとも 1 つの部分的カットの角度が、1 0 度から 8 0 度の間である、請求項 1 9 に記載のデバイス。

【請求項 2 1】

前記力付与部材が、前記筒状部材の前記遠位端に沿って前記筒状部材に固定されている、請求項 1 5 から請求項 2 0 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 2 2】

前記力付与部材が、前記筒状部材に固定されていない、請求項 1 5 から請求項 2 0 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 2 3】

前記力付与部材が、前記筒状部材の開口内に配置されている、請求項 1 5 から請求項 2 2 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 2 4】

前記力付与部材が管腔を備えている、請求項 1 5 から請求項 2 3 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 2 5】

対象者の生体構造内での前記デバイスの操縦を促進するための少なくとも 1 つのプル部材をさらに備えている、請求項 1 5 から請求項 2 4 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 2 6】

前記力付与部材が、使用中にその構造的完全性を維持するように構成されたコイル状部材を備えている、請求項 1 5 から請求項 2 5 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 2 7】

ハンドルアセンブリをさらに備え、前記ハンドルアセンブリの第 1 の部分が前記筒状部材に動作可能のように結合されているとともに、前記ハンドルアセンブリの第 2 の部分が前記力付与部材に動作可能のように結合されており、前記ハンドルアセンブリの前記第 2 の部分に対する前記第 1 の部分の移動が、前記力付与部材に対する前記筒状部材の移動を促進する、請求項 1 5 から請求項 2 6 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 2 8】

前記少なくとも 1 つの部分的カットが、単一のピッチ方向に向けられた単一のヘリックスを有している、請求項 1 5 から請求項 2 7 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 2 9】

前記力付与部材が、部分的または完全に前記筒状部材から除去可能である、請求項 1 5 から請求項 2 8 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 3 0】

前記筒状部材の前記遠位端が、前記長手軸に対して傾斜している、請求項 1 5 から請求項 2 9 のいずれか一項に記載のデバイス。

【請求項 3 1】

筒状部材と、前記筒状部材に対して選択的に移動するように構成された力付与部材とを備え、前記筒状部材が、前記筒状部材の遠位端に沿って少なくとも 1 つのカットを備えている、管腔内デバイスを提供することと、

前記筒状部材に対する前記力付与部材の移動により、前記力付与部材が、前記筒状部材の前記遠位端を前記デバイスの長手方向に移動させ、前記筒状部材の前記遠位端を選択的に回転させるように構成されており、

前記筒状部材に対して前記力付与部材を移動させて、前記デバイスの前記遠位端を選択的に回転させることと、を含む、管腔内デバイスの遠位端を回転させる方法。

【請求項 3 2】

前記少なくとも 1 つのカットが、螺旋状またはヘリカル形状を有している、請求項 3 1 に記載の方法。

【請求項 3 3】

前記長手軸に対する前記少なくとも１つのカットの角度が、１０度から８０度の間である、請求項３１に記載の方法。

【請求項３４】

ハンドルアセンブリをさらに備え、前記ハンドルアセンブリの第１の部分が前記筒状部材に動作可能なように結合されているとともに、前記ハンドルアセンブリの第２の部分が前記力付与部材に動作可能なように結合されており、前記ハンドルアセンブリの前記第２の部分に対する前記第１の部分の移動が、前記力付与部材に対する前記筒状部材の移動を促進する、請求項３１に記載の方法。

【請求項３５】

前記力付与部材が、部分的または完全に前記筒状部材から除去可能である、請求項３１に記載の方法。

【請求項３６】

前記筒状部材の前記遠位端が、前記デバイスの前記長手軸に対して傾斜している、請求項３１に記載の方法。