

【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22年4月22日(2010.4.22)

【公表番号】特表2009-531084(P2009-531084A)

【公表日】平成21年9月3日(2009.9.3)

【年通号数】公開・登録公報2009-035

【出願番号】特願2009-501753(P2009-501753)

【国際特許分類】

A 6 1 N 1/378 (2006.01)

A 6 1 N 1/39 (2006.01)

A 6 1 N 1/05 (2006.01)

【F I】

A 6 1 N 1/378

A 6 1 N 1/39

A 6 1 N 1/05

【手続補正書】

【提出日】平成22年3月5日(2010.3.5)

【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】

偏向のない近位部分(34)及び該偏向のない近位部分から延びている湾曲した遠位部分(36)を有し、前記湾曲した遠位部分(36)が少なくとも第1の連続的に偏向可能な予備成形された曲率を有する、リード本体(32)と、
前記リード本体(32)の中を貫いて延びているルーメン(43)と、
前記近位部分(34)から前記遠位部分(36)まで、前記リード本体(32)の中を貫いて延びている導線(38)と、
前記リード本体(32)の前記遠位部分(36)に配置され、前記導線(38)に電氣的に結合された電極(44)と、

より剛性の高い近位部分及びより可撓性の高い遠位部分を有するスタイレット(50)と、

前記スタイレット(50)を前記ルーメン(43)の中に通して前記遠位部分(36)で前進/引き出しを行うときに、前記リード本体(32)の前記遠位部分(36)が連続的に偏向可能であることと

を備える、心臓(12)の左心室(23)用の電気リードアセンブリ(10)。

【請求項 2】

前記リード本体(32)の前記遠位部分(36)が、一定の曲率半径を有する、請求項 1 に記載の前記リードアセンブリ(10)。

【請求項 3】

前記リード本体(32)の前記遠位部分(36)の曲率半径が約 0.4 インチ(約 10.16 mm)であり、前記リード本体(32)の弧長が約 1.5 インチ(約 38.1 mm)である、請求項 2 に記載の前記リードアセンブリ(10)。

【請求項 4】

前記リード本体(32)の前記遠位部分(36)が、遠位方向に次第に小さくなる曲率半径を有する、請求項 1 に記載の前記リードアセンブリ(10)。

【請求項 5】

前記リード本体 (3 2) の前記遠位部分 (3 6) の曲率半径が、約 0 . 2 インチ (約 5 . 0 8 m m) から約 1 . 5 インチ (約 3 8 . 1 m m) の範囲内で変化し、前記リード本体 (3 2) の前記遠位部分 (3 6) の弧長が、約 0 . 7 インチ (約 1 7 . 7 8 m m) から約 3 インチ (約 7 6 . 2 m m) である、請求項 4 に記載の前記リードアセンブリ (1 0) 。

【請求項 6】

前記リード本体 (3 2) の前記遠位部分 (3 6) が、遠位方向に次第に大きくなる曲率半径を有する、請求項 1 に記載の前記リードアセンブリ (1 0) 。

【請求項 7】

前記リード本体 (3 2) の前記遠位部分 (3 6) の曲率半径が、約 0 . 2 インチ (約 5 . 0 8 m m) から約 1 . 5 インチ (約 3 8 . 1 m m) の範囲内で変化し、前記リード本体 (3 2) の前記遠位部分 (3 6) の弧長が、約 0 . 7 (約 1 7 . 7 8 m m) インチから約 3 インチ (約 7 6 . 2 m m) である、請求項 6 に記載の前記リードアセンブリ (1 0) 。

【請求項 8】

前記リード本体 (3 2) の前記遠位部分 (3 6) が、前記近位部分 (3 4) より可撓性があり、前記リード本体 (3 2) が、前記遠位部分 (3 6) と前記近位部分 (3 4) の間に位置する移行領域 (4 6) を含み、前記移行領域 (4 6) が、前記リード本体 (3 2) の前記最も遠位の約 1 インチ (約 2 5 . 4 m m) から約 4 インチ (約 1 0 1 . 6 m m) の範囲内にある、請求項 1 に記載の前記リードアセンブリ (1 0) 。

【請求項 9】

オフセット形体 (5 2) をさらに備える、請求項 1 に記載の前記リードアセンブリ (1 0) 。

【請求項 1 0】

安定形状 (5 4) をさらに備える、請求項 1 に記載の前記リードアセンブリ (1 0) 。

【請求項 1 1】

前記連続的に偏向可能な予備成形された曲率が、弧長 1 m m 当たりの曲率半径の最大変化 0 . 5 m m を有する、請求項 1 に記載の前記リードアセンブリ (1 0) 。