

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第6181658号
(P6181658)

(45) 発行日 平成29年8月16日(2017.8.16)

(24) 登録日 平成29年7月28日(2017.7.28)

(51) Int.Cl.

F I

A 6 1 M 16/06 (2006.01)

A 6 1 M 16/06

A

請求項の数 18 (全 40 頁)

(21) 出願番号	特願2014-540272 (P2014-540272)	(73) 特許権者	500046450
(86) (22) 出願日	平成24年11月8日 (2012.11.8)		レスメド・リミテッド
(65) 公表番号	特表2014-534875 (P2014-534875A)		ResMed Limited
(43) 公表日	平成26年12月25日 (2014.12.25)		オーストラリア2153ニュー・サウス・
(86) 国際出願番号	PCT/AU2012/001369		ウェールズ州 ペラ・ビスタ、エリザベス
(87) 国際公開番号	W02013/067582		・マッカーサー・ドライブ1番
(87) 国際公開日	平成25年5月16日 (2013.5.16)	(74) 代理人	100108453
審査請求日	平成27年11月6日 (2015.11.6)		弁理士 村山 靖彦
(31) 優先権主張番号	61/557, 134	(74) 代理人	100064908
(32) 優先日	平成23年11月8日 (2011.11.8)		弁理士 志賀 正武
(33) 優先権主張国	米国 (US)	(74) 代理人	100089037
			弁理士 渡邊 隆
		(74) 代理人	100110364
			弁理士 実広 信哉

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 電気刺激呼吸補助コンポーネント

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

第1導管および第2導管を備える呼吸補助コンポーネントであって、前記第1導管および前記第2導管のそれぞれが、呼吸用気体を患者に供給するように構成されており、前記第1導管および前記第2導管のそれぞれが電気活性ポリマーを備え、前記電気活性ポリマーは、それぞれの導管が、前記電気活性ポリマーに電圧または電流が印加されていないときの第1非励起状態と、前記電気活性ポリマーに電圧または電流が印加されているときの第2励起状態との間で形状および/またはサイズが変化するようにし、

前記第1導管の電気活性ポリマーおよび前記第2導管の電気活性ポリマーは、患者に提供される呼吸補助の態様を変更または維持するように、各導管の形状およびサイズの少なくとも一方を変化させるために、選択的に励起可能であり、

前記第1導管および前記第2導管の一方における流れの減少検出に応じて、前記第1導管および前記第2導管のうちの少なくとも1つが励起される、呼吸補助コンポーネント。

【請求項 2】

前記第1導管の電気活性ポリマーの第1非励起状態が、前記第1導管のつぶれた構成に対応し、かつ前記第1導管の電気活性ポリマーの第2励起状態が、前記第1導管の開いた構成に対応する、請求項1に記載の呼吸補助コンポーネント。

【請求項 3】

前記第1導管の電気活性ポリマーの第2励起状態が、前記第1非励起状態と比較して、前記第1導管の長さ方向に沿った曲げ量を低減する、請求項2に記載の呼吸補助コンポー

10

20

メント。

【請求項 4】

前記第 1 導管および第 2 導管が、可撓性管状本体を含み、かつ前記第 1 導管および第 2 導管の少なくとも一方の電気活性ポリマーが、前記各可撓性管状本体に配置された、らせん形状の電気活性ポリマーストリップを含み、

各導管の可撓性管状本体が、各らせん形状電気活性ポリマーストリップの第 1 状態から第 2 状態への変化に従って、径方向および / または軸方向に膨張するように構成された、請求項 3 に記載の呼吸補助コンポーネント。

【請求項 5】

前記導管の少なくとも 1 つは可撓性管状本体を含み、かつ電気活性ポリマーは、前記可撓性管状本体に配置されるとともに、前記可撓性管状本体の長さに沿って配置された、複数の電気活性ポリマーストリップを含む、請求項 4 に記載の呼吸補助コンポーネント。

【請求項 6】

前記複数の電気活性ポリマーストリップは、前記可撓性管状本体の長さに沿って配置された電気活性ポリマーストリップ対を含み、前記電気活性ポリマーストリップ対の少なくとも 1 つは、前記可撓性管状本体の実質的に対向する両側に配置された 2 つの電気活性ポリマーストリップを含む、請求項 5 に記載の呼吸補助コンポーネント。

【請求項 7】

前記第 1 導管および第 2 導管が、使用されるときに患者の顔のそれぞれの側面まで伸張するように構成された、請求項 1 から 6 のいずれか一項に記載の呼吸補助コンポーネント。

【請求項 8】

各導管の形状および / またはサイズの変化が、各電気活性ポリマーのつぶれた構成と開いた構成との間の変化と関連付けられた、請求項 1 から 7 のいずれか一項に記載の呼吸補助コンポーネント。

【請求項 9】

前記第 1 導管および前記第 2 導管の少なくとも一方を通る流れの減少を検出するように構成されたセンサをさらに備える、請求項 1 から 8 のいずれか一項に記載の呼吸補助コンポーネント。

【請求項 10】

前記第 1 導管および前記第 2 導管の一方における流れの減少検出に応じて、電荷が前記第 1 導管および前記第 2 導管の他方に印加される、請求項 1 から 9 のいずれか一項に記載の呼吸補助コンポーネント。

【請求項 11】

前記第 1 導管および前記第 2 導管の少なくとも一方が縦長形状であり、かつ少なくとも 1 つの導管の第 2 励起状態が、その長さを増大させる、請求項 1 から 10 のいずれか一項に記載の呼吸補助コンポーネント。

【請求項 12】

前記第 1 導管および前記第 2 導管の少なくとも一方の電気活性ポリマーが、複数の選択的帯電性部分を含む、請求項 1 から 11 のいずれか一項に記載の呼吸補助コンポーネント。

【請求項 13】

少なくとも 1 つの導管の電気活性ポリマーの選択的帯電性部分のアレンジメントが、複数の選択的帯電性部分の各選択的帯電性部分に印加される電荷の選択的印加に基づき曲るように構成された請求項 12 に記載の呼吸補助コンポーネント。

【請求項 14】

前記第 1 導管および第 2 導管の少なくとも一方の電気活性ポリマーは、電圧または電流の段階的印加に基づき、形状および / またはサイズが段階的に調整されるように構成された請求項 1 から 11 のいずれか一項に記載の呼吸補助コンポーネント。

【請求項 15】

10

20

30

40

50

前記第1導管および前記第2導管の少なくとも一方に加えられた力を検出するように構成されたセンサをさらに備える請求項1から11のいずれか一項に記載の呼吸補助コンポーネント。

【請求項16】

前記電圧または電流が、所定量を超える検出力に応じて、前記第1導管または第2導管に印加される請求項15に記載の呼吸補助コンポーネント。

【請求項17】

前記導管の少なくとも1つの電気活性ポリマーが、前記導管の少なくとも1つの内面、前記導管の少なくとも1つの外面の一方に配置され、または、前記導管の少なくとも1つの誘電体層対間に挟まれた請求項1から11のいずれか一項に記載の呼吸補助コンポーネント。

10

【請求項18】

持続的気道陽圧（CPAP）システムであって、

患者の口、鼻、または口および鼻の周りに、シールを形成するように構成された患者インターフェースと、

請求項1から17のいずれか一項に記載の呼吸補助コンポーネントと、

を備え、前記第1導管および前記第2導管の少なくとも一方が、前記患者インターフェースに呼吸用気体を供給するように構成された持続的気道陽圧（CPAP）システム。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

20

【0001】

〔関連出願の相互参照〕

本出願は、参照によりその全体が本明細書に組み込まれる、2011年11月8日に提出された米国特許出願第61/557,134号の利益を主張する。

【0002】

本明細書における技術は、電気的に刺激することができる少なくとも1つのコンポーネントを含む呼吸関連デバイスなどに関する。より詳細には、本明細書における技術は、患者の特性または他の基準に基づいて呼吸関連デバイスのサイズ、形状、および/または他の特性を調整するシステムおよび方法に関する。

【背景技術】

30

【0003】

患者のための医療処置は、一般的に1つのサイズで供給されるものではない。患者および環境変数（例えば、周囲温度、湿度など）によって、所与の手当をどのように患者に適用すべきかは、変化する可能性がある。個々の特性が医療処置に影響を与える可能性がある1つの分野は、患者に対する呼吸補助の提供である。例えば、そのような処置は、持続的気道陽圧法（CPAP）を介した睡眠時無呼吸または閉塞性睡眠時無呼吸（OSA）の処置である。概して、処置は、送風機（フロージェネレータと称されることがある）から送出管（例えば、可撓性チューブ）、および、例えばフルフェイスマスクもしくは鼻マスク、または鼻ブロングのような患者インターフェースを介して患者に空気または呼吸用気体の供給を提供することを含む。処置が有効であり得る間、誤って構成された場合には、処置全体の有効性を低減する可能性がある複数の変数がある。

40

【0004】

CPAP処置に使用されるマスクは、患者の顔の特定の特性に整合すべきである。マスクは、人の頭部の一部分の周囲に（例えば、人の鼻および/または口領域の上）にシールされた空洞をもたらしように機能する。しかしながら、マスクのサイズがよく適合されていないと、結果として不完全なシールが形成されるおそれがある。シールが不完全であることによって、処置の間にマスクにおいて漏れが生じることになるおそれがある。これらの漏れによって、さらに悪影響がもたらされる可能性がある。例えば、CPAP処置の効率が低減し得、それによって、さらなるOSAエピソードがもたらされるおそれがある。また、シールにおける漏れによって、他者の睡眠を妨げるおそれがあるピッチの高い雑音

50

が発生する場合がある。さらに、漏れによって、マスクの装着者に対する皮膚または目への刺激が生じるおそれがある。適切なサイズにされ適合されたマスクは、これらの問題を回避する一助となることができる。

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0005】

従来より、様々な技法がそのような問題に対処しようと試み得る。例えば、患者の頭部サイズを求めるためにテンプレートが使用される場合があり、または、患者の顔の型からカスタムマスクが作成される場合がある。しかしながら、患者または環境特性の変化によって、マスクの有効性が低減するおそれがある。

10

【課題を解決するための手段】

【0006】

呼吸補助システムは、CPAP装置、および/または、加圧呼吸用気体の患者への供給を可能にする装置を含んでもよい。

【0007】

呼吸補助システムは、マスク部分を有する患者インターフェースを含んでもよい。マスク部分は、種々のタイプのマスク、例えば、鼻マスク、フルフェイスマスク、およびノズル（鼻ピローまたはパフと称されることがある）、鼻プロング、および鼻カニューレなどを含んでもよい。

20

【0008】

呼吸補助システムの他のコンポーネントは、1)可撓性もしくは半剛性であってもよい導管（例えば、チューブ）、2)患者インターフェースを固定するように機能するストラップ（例えば、マスクのヘッドギアまたはマスクフレームの一部）、3)呼吸用空気の流入を確保する窒息防止弁、4)患者インターフェースのためのクッション、5)マスクに対する前頭部クッション、6)導管とインターフェースする屈曲部コネクタ、7)睡眠マット、8)フロージェネレータのための雑音抑制システム、9)患者の口または喉のためのスプリント、10)例えば、呼吸用加圧気体を患者に送出する蠕動ポンプのようなポンプ、11)フロージェネレータおよびそれらの関連コンポーネント、ならびに/または12)全体もしくは一部分が患者の呼吸補助の提供の補助において機能する他のコンポーネントを含んでもよい。呼吸器分野の外部からの他のタイプの医療関連コンポーネントも、本明細書に記載する形状変化材料とともに使用されてもよい。

30

【0009】

一態様は、電気刺激を受けて少なくとも1つの関連付けられる寸法（dimension）において形状および/またはサイズが変化する形状変化材料から、呼吸補助システムの1つまたは複数のコンポーネントを形成することに関する。形状変化材料は、電気活性ポリマー（EAP）またはエラストマー（例えば、本質的に弾性がある）、例えば、シリコーンベースの材料であってもよい。特定の例の実施形態は、異なるタイプのEAPを使用してもよい。特定の例の実施形態について、イオン性EAPが使用されてもよい。イオン性EAPについて、アクチュエーションがポリマー内部のイオンの変異によって引き起こされ、相対的に低減した電圧で、しかし電力の供給は増大して実行され得る。イオン性EAPはまた、電気刺激に起因して適合された、変化した形状を維持するために、常に励起されている必要があり得る。

40

【0010】

特定の例の実施形態について、誘電体EAPが使用され得、ポリマーを圧迫する2つの電極の間の静電気力によってアクチュエーションが引き起こされる。そのような誘電体エラストマーは、非常に強く歪曲することが可能であり得る。これらのEAPはまた、増大した電圧（例えば、約100V/mm）を必要とするが、低減した電力を必要とし得る。また、誘電体EAPは、所与の位置に留まるのに、ほとんどまたはまったく電力を必要としないものであり得る。変化した位置において、約10%～約200%の歪みレベルが達成され得る。特定の例の実施形態において、3M（登録商標）コーポレーションによって

50

製造されたアクリルエラストマーテープ（VHB（登録商標）の商標名で市販されている）は、二軸対称拘束に対しては300%を超える面歪み、および、一軸拘束に対しては最大215%の線歪みが可能であり得る。したがって、特定の例の実施形態は、誘電体ポリマーを使用してもよい。

【0011】

特定の例の実施形態において、呼吸補助システムのコンポーネントは、第1の状態と第2の状態との間で変化する。そのような状態は、コンポーネントの異なるサイズおよび/または形状と関連付けられてもよい。特定の例の実施形態において、呼吸補助コンポーネントの第1の状態と第2の状態との間の変化は、患者に提供される呼吸補助の有効性を増大させる。例えば、患者の呼吸パターンに基づいて患者インターフェースのシールを改善または制御することができる。

10

【0012】

特定の例の実施形態において、コンポーネントおよび/または患者インターフェースのサイズは、所与の患者に対する適合の改善を（患者の身体計測に基づいて）達成するように調整されてもよい。特定の例の実施形態において、コンポーネントのサイズは、患者の呼吸パターン（例えば、吸気、呼気、無呼吸の重症度など）に基づいて調整されてもよい。特定の例の実施形態において、コンポーネントは、環境要因（例えば、その夜の処置の開始、周囲大気温度、湿度など）に基づいて調整されてもよい。

【0013】

特定の例の実施形態において、コンポーネントの形状の物理的变化（例えば、コンポーネントへの電荷の印加または印加された電荷の低減からの）は、1）窒息防止弁のための安全機構を提供し、2）患者インターフェースからのCO₂の排気を補助し、3）チューブの引きずりを低減するのを補助し、4）所与の患者の特性に整合するためのコンポーネント（例えば、導管、ストラップなど）を選択的に調整するために行われ、5）フロージェネレータのような外部呼吸用気体供給源から患者インターフェースまでの存続可能な空気流通路を確保するように機能し、6）使用されていないときにコンポーネントを保管するための物品の可用性を改善し、7）空気流路遮断物を除去し、8）患者が、患者インターフェースを自身の頭部に対して、より良く固定および取り外しすることができるようにし、9）患者の筋肉を（例えば、筋疲労を低減するために）マッサージし、10）患者インターフェースまたは患者インターフェースの一部が、患者に被着された圧力を変化させ、11）マスクシステム内の検出された漏れを補償し、12）特定のコンポーネント（例えば、フロージェネレータ）と関連付けられる雑音を低減し、13）軌道虚脱を防止するか、または開いた軌道を維持し、14）患者に送出される呼吸用気体と関連付けられる圧力を変化させるように作用し、15）患者が自身の睡眠姿勢を改善する（例えば、寝返りを打つ）のを補助するか、またはそうさせることができる。

20

30

【0014】

特定の例の実施形態において、コンポーネントのデフォルトの形状は帯電形状であってもよく、「調整された」形状が非常電形状であってもよい。言い換えれば、コンポーネントから電荷を取り除くことも、患者呼吸補助の増大を可能にし得る。

【0015】

40

特定の例の実施形態において、形状変化材料が、患者の顔および/または頭部に一致するように構築される。材料は、患者の頭部および/または顔に快適に固定することができる柔軟でかつ/または成形しやすい材料であってもよい。マスクおよび/またはそのコンポーネントは、個々の患者に対して快適なままでありながら、異なる頭部サイズまたは他の顔/身体特徴に一致することができる。このように、材料は2つ以上の異なる形状および/またはサイズの間で形状を変化させることができる一方で、柔軟な材料によって提供される相対的な快適性は実質的に変化しないままであることができる。

【0016】

特定の例の実施形態において柔軟な材料は、非金属材料（例えば、ポリマーまたはエラストマー材料）であってもよい。特定の例の実施形態において、形状変化材料は、任意の

50

硬質部分または他の補強（例えば、展性ワイヤ、フレームなど）を含まなくてもよい。材料は、電流が印加されていないときは柔軟であることができ、電流が印加されているときも柔軟であることができる。言い換えれば、材料の相対的な柔軟性は、材料の形状／サイズが変更されている間、維持することができる。材料の柔軟性を維持するとき、患者の快適性も維持することができる（例えば、不快感を引き起こす硬質部品がないため）。

【0017】

特定の例の実施形態において、形状変化材料における形状変化は、多次元（例えば、二次元または三次元）であり得る。例えば、材料の幅および長さを変化させることができるが、高さは同じままであることができる。

【0018】

別の態様は、モニタリングまたは判定することができる様々な環境および／または患者関連特性に基づいて形状変化材料を制御することに関する。そのような要因は、例えば、患者の呼吸パターンもしくは状態、患者の頭部のサイズ、患者の睡眠姿勢、フロージェネレータから眠っている患者までの距離、コンポーネントが現在処置の一部として使用されているか否か、マスク内の漏れの検出、コンポーネントの組立て、患者の睡眠状態、呼吸基準／問題の検出、ならびに／または他のモニタリングされる値、変数、および特性を含んでもよい。

【0019】

本開示の一部分であり、例として本開示の原理を示す添付の図面とともに取り上げれば、以下の詳細な説明から他の態様、特徴、および利点が明らかとなろう。

【0020】

添付の図面は、本開示の様々な実施形態を理解することを可能にする。

【図面の簡単な説明】

【0021】

【図1A】例示的な患者インターフェースデバイスを装着している患者を示す説明図である。

【図1B】図1Aの例示的な患者インターフェースデバイスを装着している別の患者を示す説明図である。

【図1C】例示的なストラップまたは締め具の説明図である。

【図1D-1】特定の例の実施形態による、第1の非励起状態から、電圧が印加された後の第2の励起状態へ変化するポリマー部分の例示的な断面図である。

【図1D-2】特定の例の実施形態による、第1の非励起状態から、電圧が印加された後の第2の励起状態へ変化するポリマー部分の例示的な断面図である。

【図1E】電氣的に刺激される導管を有する例示的な患者インターフェースを示す説明図である。

【図1F】電氣的に刺激される導管を有する例示的な患者インターフェースを示す説明図である。

【図2A】例示的な導管を示す例示的な断面図である。

【図2B】例示的な導管を示す例示的な断面図である。

【図2C】例示的な導管を示す例示的な断面図である。

【図2D】例示的な導管を示す例示的な断面図である。

【図2E-1】例示的な導管の斜視図である。

【図2E-2】例示的な導管の断面図である。

【図2E-3】例示的な導管の断面図である。

【図2F-1】刺激を受けているときの、図2E-1に示す例示的な導管の斜視図である。

【図2F-2】刺激を受けているときの、図2E-2に示す例示的な導管の断面図である。

【図2F-3】刺激を受けているときの、図2E-3に示す例示的な導管の断面図である。

10

20

30

40

50

【図 2 G - 1】別の例示的な導管の斜視図である。

【図 2 G - 2】別の例示的な導管の断面図である。

【図 2 H - 1】刺激を受けているときの、図 2 G - 1 に示す例示的な導管の斜視図である。

【図 2 H - 2】刺激を受けているときの、図 2 G - 2 に示す例示的な導管の断面図である。

【図 3】例示的な呼吸補助コンポーネントの形状を変化させるために、検出された力に応じて電荷を印加するための例示的なプロセスを示すフローチャートである。

【図 4 A】例示的な通気部を示す例示的な断面図である。

【図 4 B】例示的な通気部を示す例示的な断面図である。

【図 4 C】特定の例の実施形態による、非励起状態および励起状態におけるフラップの断面図である。

【図 5】例示的な呼吸補助コンポーネントの形状を変化させるために、検出された圧力に応じて電荷を印加するための例示的なプロセスを示すフローチャートである。

【図 6 A】例示的な呼吸補助コンポーネントの形状を変化させるために、検出された閉塞に応じて電荷を印加するための例示的なプロセスを示すフローチャートである。

【図 6 B - 1】例示的な通気コンポーネントを示す例示的な断面図である。

【図 6 B - 2】例示的な通気コンポーネントを示す例示的な断面図である。

【図 6 C - 1】非励起状態にある例示的な通気コンポーネントの例示的な上面図である。

【図 6 C - 2】非励起状態にある例示的な通気コンポーネントの例示的な断面図である。

【図 6 C - 3】励起状態にある例示的な通気コンポーネントの例示的な上面図である。

【図 6 C - 4】励起状態にある例示的な通気コンポーネントの例示的な断面図である。

【図 7 A】調整可能な例示的な前頭部支持コンポーネントを有する例示的な患者インターフェースを示す説明図である。

【図 7 B】調整可能な例示的な前頭部支持コンポーネントを有する例示的な患者インターフェースを示す説明図である。

【図 8 A】特定の例の実施形態による患者インターフェースの例示的なクッションコンポーネントの例示的な断面図である。

【図 8 B】特定の例の実施形態による患者インターフェースの例示的なクッションコンポーネントの例示的な断面図である。

【図 8 C】患者インターフェース内の例示的なクッションをモニタリングおよび調整するための例示的なプロセスを示すフローチャートである。

【図 8 D】特定の例の実施形態にしたがって調整された患者インターフェースの例示的なクッションコンポーネントの例示的な断面図である。

【図 8 E】患者インターフェースの例示的なクッションを調整する例示的なプロセスを示すフローチャートである。

【図 8 F - 1】患者の呼吸に基づいて調整された例示的なクッションを有する例示的な患者インターフェースの例示的な断面図である。

【図 8 F - 2】患者の呼吸に基づいて調整された例示的なクッションを有する例示的な患者インターフェースの例示的な断面図である。

【図 8 F - 3】例示的なクッションの調整を決定するための特定の例の実施形態にしたがって使用され得る例示的なグラフである。

【図 8 G - 1】異なる顔特徴を有する 2 人の異なる患者に適合された例示的なクッションを有する例示的な患者インターフェースの例示的な断面図である。

【図 8 G - 2】異なる顔特徴を有する 2 人の異なる患者に適合された例示的なクッションを有する例示的な患者インターフェースの例示的な断面図である。

【図 8 H - 1】患者インターフェースの例示的なフレームに組み込まれた例示的なクッションの例示的な断面図である。

【図 8 H - 2】患者インターフェースの例示的なフレームに組み込まれた例示的なクッションの例示的な断面図である。

10

20

30

40

50

【図 8 I - 1】例示的な屈曲部と相互作用するチューブの例示的なカフを示す例示的な断面図である。

【図 8 I - 2】例示的な屈曲部と相互作用するチューブの例示的なカフを示す例示的な断面図である。

【図 9 A】例示的な屈曲部の説明図である。

【図 9 B】例示的な屈曲部の説明図である。

【図 9 C】図 9 B の例示的な断面図である。

【図 10 A】例示的な睡眠マット上の患者の説明図である。

【図 10 B】例示的な睡眠マット上の患者の説明図である。

【図 10 C】図 10 A に示す例示的な睡眠マットの例示的な断面図である。

10

【図 10 D】図 10 B に示す例示的な睡眠マットの例示的な断面図である。

【図 11 A】特定の例の実施形態による例示的な雑音抑制を有する例示的なフロージェネレータを示す例示的な断面図である。

【図 11 B】特定の例の実施形態による例示的な雑音抑制を有する例示的なフロージェネレータを示す例示的な断面図である。

【図 12 A】例示的なスプリントの例示的な断面図である。

【図 12 B】例示的なスプリントの例示的な断面図である。

【図 13 A】例示的なポンプの例示的な断面図である。

【図 13 B - 1】特定の例の実施形態による別の例示的なポンプの例示的な断面図である

20

。【図 13 B - 2】特定の例の実施形態による別の例示的なポンプの例示的な断面図である

。

【図 13 B - 3】特定の例の実施形態による別の例示的なポンプの例示的な断面図である

。

【図 13 B - 4】特定の例の実施形態による別の例示的なポンプの例示的な断面図である

。

【図 14】特定の例の実施形態による例示的な電気ポリマーに電力を供給するように構成された例示的な電気回路を示す図である。

【発明を実施するための形態】

【0022】

30

以下の説明は、共通の特性および／または特徴を共有することができるいくつかの実施形態に関して提供される。実施形態のいずれかの 1 つまたは複数の特徴は、他の実施形態の 1 つまたは複数の特徴と結合可能であってもよいことは理解されたい。加えて、いずれかの実施形態における任意の単一の特徴または複数の特徴の組合せは、追加の例を構成してもよい。

【0023】

本明細書に記載する例示的な実施形態は、呼吸用空気の加圧流を患者に提供するコンポーネントおよび方法に関係し得る。特に、実施形態は、呼吸補助システム（例えば、C P A P システム）と関連付けられるコンポーネントまたは物体のサイズまたは形状を調整することに関係し得る。特定の例において、変化の結果として、システムの動作の少なくとも 1 つのパラメータが変化し得る。コンポーネントは、患者の呼吸流量の改善の促進を補助し得る。特定の例の実施形態は、特定の患者に使用するために、患者インターフェースをサイジングすることに関係し得る。特定の例の実施形態は、検出されたまたはモニタリングされた患者基準に応じて患者インターフェースの特性を調整することに関係し得る。

40

【0024】

本明細書において「備える (comprising)」という語句は、その「オープンな (open)」意味において、すなわち、「含む (including)」の意味であり、したがって、「それのみから成る (consisting only of)」の意味であるその「クローズな (closed)」意味には限定されない意味において理解されるべきである。対応する語句「comprise」、「comprised」および「comprises」が記載されている場合、対応する意味がこれらの語句に存

50

在する。

【 0 0 2 5 】

特定の例の実施形態において、呼吸補助システムの 1 つまたは複数のコンポーネントが、電気刺激に応じて形状またはサイズが変化する材料から形成されてもよい。一例の材料はシリコンである。シリコン材料は、C P A P システムなどに使用される特定のコンポーネントを作製または形成するのに使用されてもよい。特定の事例において、材料は形状記憶ポリマー (S M P) であってもよい。

【 0 0 2 6 】

特定の例の実施形態において、ポリマー化合物は、電圧および / または電流の印加に対して、その形状を収縮および / または変化させることによって反応する。形状の変化は、ポリマー材料に印加する電圧および / または電流を変更することによって制御することができる。ポリマー材料は変形するとき、電流および / または電圧を生成することもできる。

10

【 0 0 2 7 】

特定の例の実施形態において、ポリマー化合物は、フロージェネレータまたは呼吸関連システムの他の動力付きのコンポーネント (powered component) から提供される電源を介して電氣的に刺激され得る。特定の事例において、電流は、電池または他の着脱可能および / または携帯可能電源から供給されてもよい。

【 0 0 2 8 】

ヘッドギアおよび / または導管

20

患者呼吸処置の 1 つの分野は、導管またはチューブを通じて患者インターフェース (例えば、マスク) に呼吸用空気を送出することを含む。異なるタイプのマスクには、異なるタイプの導管が関連付けられ得る。

【 0 0 2 9 】

図 1 A は、例示的な患者インターフェース 1 0 8 を装着している患者 1 0 0 を示す説明図である。この例において、患者インターフェース 1 0 8 は、患者の鼻とインターフェースしている (例えば、患者の鼻孔をシールし / 封じ込める鼻マスクまたはインターフェース) 。呼吸用気体の流れが、患者インターフェース 1 0 8 から患者の頬の上を通して患者の頭部まで伸張する導管 1 0 4 を介して患者に提供され得る。導管 1 0 4 は、本明細書に記載する形状変化材料から製造され得る。導管の全体または一部分のみが形状変化材料から形成されてもよい。患者インターフェース 1 0 8 を患者に固定することを可能にするためにストラップ 1 0 2 が設けられてもよい。導管 1 0 4 は、両頬の上に設けられ、使用中であるとき (例えば、処置の間) 患者の頭部に接していてもよい。患者の頭部の各側面からの導管 1 0 4 は、コネクタ 1 0 9 に接続されてもよく、コネクタはその後、フロージェネレータに接続するチューブに取り付けられる。

30

【 0 0 3 0 】

患者の頭部は一般的にサイズが異なる。頭部サイズが異なることに対処するための一般的な技法は、ストラップ 1 0 2 を緩めるかもしくは締めること、または、頭部サイズが異なる患者に異なる長さの導管 1 0 4 を提供することを含み得る。図 1 A において、導管は第 1 の最小サイズにおいて製造されてもよい。この例において、最小サイズの導管が患者 1 0 0 の頭部に適合し得る。

40

【 0 0 3 1 】

図 1 B は、図 1 A の例示的な患者インターフェース 1 0 8 を装着している別の患者 1 1 0 を示す説明図である。この図において、患者 1 1 0 の頭部サイズは患者 1 0 0 の頭部サイズよりも大きい。さらに、マスクおよび関連付けられるヘッドギア (例えば、ストラップ 1 0 2) ならびに導管 1 0 4 は同じ導管 (または同じモデル) であってもよい。しかしながら、図 1 B において、導管 1 0 4 は電荷 1 0 6 を介して電氣的に刺激され得る。この電荷によって、導管の長さが増大して、形状変化材料のサイズが変化することに起因してより大きい頭部サイズに適応することができる。このように、導管は、患者 1 0 0 の第 1 の頭部サイズに適合する第 1 のサイズにおいて供給され得る。特定の例の実施形態におい

50

て、この第 1 のサイズは、最小頭部サイズに適合するサイズであってもよい。しかしながら、供給される導管のサイズは第 1 のサイズから第 2 のサイズ（例えば、患者 1 1 0）まで調整されてもよい。加えて、サイズは第 1 のサイズと第 2 のサイズとの間で（例えば、中間または第 3 のサイズに）調整されてもよい。

【 0 0 3 2 】

特定の事例において、患者インターフェースは、患者インターフェースを患者の頭部または顔に固定するためのストラップまたは他のタイプのヘッドギアを含んでもよい。ストラップを締めることによって、より良好なまたはより有効なシールを形成することができる。例えば、図 1 A におけるストラップ 1 0 2 は、患者インターフェース 1 0 8 を患者の鼻に保持してより有効なシールを形成するように作用することができる。このように、電荷が印加されてストラップがよりきつく締められ得るように、ストラップ 1 0 2 は形状変化材料から形成され得る。代替的に、ストラップが所定位置に配置される前にストラップに電荷が印加されてもよい。これによって、ヘッドギアを患者に対してより容易に配置することが可能になり得る。したがって、患者インターフェース、導管、ストラップなどが適切に配置されると、印加される電荷は低減または完全にオフになってもよい。このとき、電荷の低減の結果として、ストラップの全体的なサイズが低減し得、患者インターフェースが患者の顔に固定されることが可能になる。

【 0 0 3 3 】

特定の例の実施形態は、張力またはストラップにかかっている力をモニタリングするためのセンサを含んでもよい。これらの値に基づいて、インターフェースを介して患者に所定の力を与えるようにストラップ張力が調製されるように、電荷が自動的に制御され得る。特定の例の実施形態において、張力または力は、患者インターフェースが堅固であるが依然として快適である（例えば、きつすぎない）ことを示す値に関係する所定の力であってもよい。特定の例の実施形態において、ストラップ長が患者によって制御可能であってもよい。例えば、ダイヤルまたは他の制御部が呼吸補助システムとともに含まれてもよい（例えば、フロージェネレータ上に配置される）。特定の例の実施形態において、ストラップは患者が取り外すことを可能にするために（例えば、より多くの電荷を印加することによって）サイズを増大されてもよい。特定の例において、ストラップによって加えられた現在の力を超える力を患者が与えるときに、追加の電荷がトリガされてもよい。これは、センサによって検知されて、追加の電荷がトリガされてもよい。

【 0 0 3 4 】

特定の例の実施形態において、ストラップのきつさは患者の呼吸パターンまたは睡眠状態に基づいて調整されてもよい。例えば、ストラップは患者が起きている間は相対的に緩くてもよい。一方、患者が眠りにつくと、ストラップは患者インターフェースに対するより良好なシールを確保するために締められてもよい。

【 0 0 3 5 】

特定の例の実施形態において、患者インターフェースのストラップは、患者が息を吐いている間は緩められてもよい。例えば、ストラップ長が増大してもよく、またはストラップの幅が低減してもよい。これによって、患者インターフェースからの（例えば、CO₂などの）排気が可能になり得る。特定の例の実施形態において、ストラップは、患者が息を吸っている間は締められて、患者インターフェース漏れの機会が低減されてもよい。

【 0 0 3 6 】

図 1 C は、例示的なストラップまたは締め具を示す説明図である。ストラップ 1 2 0 は第 1 の形状 1 2 4 において提供されてもよい。これは、サイズ調整材料から形成されたストラップ 1 2 0 の非常電形状であってもよい。ストラップ 1 2 0 に電荷 1 2 6 が印加されると、ストラップ 1 2 0 は形状 1 2 4 から形状 1 2 2 へと変化し得る。したがって、ストラップのサイズまたは高さは印加される電荷に基づいて調整され得る。

【 0 0 3 7 】

図 1 D - 1 は、第 1 の非常電ベースの形状 1 3 0 を有するストラップ 1 3 4 の例示的な断面図であり、電荷 1 3 6 がストラップ 1 3 4 に印加されると、これは第 2 の形状 1 3 2

10

20

30

40

50

に変化する。特定の例の実施形態において、ストラップは、1つの寸法（例えば、厚さ）、2つの寸法（例えば、幅および厚さ）、および/または3つの寸法が増大してもよい。例えば、ストラップの深さのみが調製されて、一方で長さおよび/または幅は変更されないように、電荷が印加されてもよい。

【0038】

図1D-2は、特定の例の実施形態によるストラップまたは締め具の別の例示的な断面図である。ストラップは、電気活性ポリマー層135および1つまたは複数の電極層133を含む誘電体ポリマー131を含んでもよい。特定の例の実施形態において、電極層（例えば、2つ以上）は、中心ポリマー層のいずれの側面にも位置付けられてもよい。特定の例の実施形態において、電極層133は、中心ポリマー層135を完全にまたは部分的に覆う。

10

【0039】

電源137が電極層に動作可能に接続されて、誘電体ポリマー131'に励起することまたは励起を停止することによって誘電体ポリマーの形状またはサイズを変化させるために電圧139を供給してもよい。この実施形態、および本明細書に記載する他の実施形態において、提供される電荷（例えば、電圧または電流）のレベルは、コントローラによって制御され、少なくとも2つの異なる技法によって印加されてもよいことが留意され得る。電圧または電流は、ポリマー部分135の形状および/またはサイズを実質的に段階的に変化させるように段階的に印加されてもよい。これは、決定されるまたは所定の電圧または電流変化の単一の段階、または、複数のより細かい段階を含んでもよい。代替的に、電圧または電流は、連続的に変化するように増大（または低減）されてもよく、したがってポリマーの形状および/またはサイズに漸進的な変化を付与する。これら2つの方法の間の組合せも適用されてもよい。

20

【0040】

図1Eおよび図1Fは、電気的に刺激される導管を有する例示的な患者インターフェースを示す説明図である。ここで、眠っている患者140が、眠りながら患者インターフェース141を使用している。患者インターフェース141は、患者インターフェースに接続し、そして患者の頭部の上を通過して点142まで伸張する2つの導管144および146を有する。導管に呼吸用空気を提供するホースまたはチューブ143が、頂点142において2つの導管（続いて患者）に接続する。導管144および146は、いずれかの導管、両方の導管が帯電することができるように、またはいずれの導管も帯電することができないように構築され得る。

30

【0041】

患者によっては、横向きに寝る者もあり得る。特定の事例において、これによって導管のうちの一方において呼吸用気体の流れが制限される場合がある。例えば、図1Eおよび図1Fにおいて、導管144は、気体がほとんどまたはまったくホース143から導管144を通過して患者インターフェース141へと通過することができないように圧迫される。この導管144が抑圧され得るため、患者への呼吸用空気の供給を確保するために、電荷148が導管146に印加され得る。そのような電荷は、導管の直径を増大させてより多くの空気が流れることを可能にすることができる。特定の例の実施形態において、電荷は、（例えば、わずかな擦れを取り除くことによって）効率を増大させるように作用することができる。特定の例の実施形態において、電荷は、導管144が抑圧されている間に、導管146がつぶれるかまたは流れが遅らせられるのを防止する一助となるように作用することができる。このように、導管144を通る空気流は一定程度まで妨げられるかまたは抑圧され得るが、導管146に印加される電荷148が、空気流が連続して眠っている患者に提供されることを確実にする一助となり得る。

40

【0042】

特定の例の実施形態において、すでにつぶれている導管の空気流容量の少なくとも一部分（またはすべて）を復元するために、つぶれた導管（例えば、144）に電荷が印加されてもよい。

50

【 0 0 4 3 】

図 2 A および図 2 B は、特定の例示的な実施形態による導管を示す例示的な断面図である。特定の事例において、患者は、区別された邪魔にならない保管場所に管類、導管などを保管することを望む場合がある。しかしながら、完全に拡張したチューブを保管することは、チューブの全体の外周およびチューブが相対的に剛性であることの両方に起因して問題である場合がある。このように、特定の例の実施形態において、第 1 の小さいデフォルトのサイズにおいて管類 2 0 0 が提供され得る。このつぶれた構成において、チューブは相対的に平坦であり、それゆえ、開いた（動作可能な）構成のチューブと比較して、相対的に容易な保管オプションを提供することができる。保管場所から取り出され、空気流送出システムの一部として使用されるとき、電荷 2 0 4 がチューブに印加され得、それによって、空気流路 2 0 2 が形成される。このように、一般的に大きく、かつ／またはかさばる場合があるチューブが、サイズ調整材料から構築され得る。チューブは、相対的に小さく保管しやすい第 1 のデフォルトのサイズで提供／出荷／販売されてもよい。しかしながら、チューブが空気流送出システムに加えられると、電荷がチューブに印加され得、それによって、チューブは開いた構成になって呼吸用気体が流れることが可能になる。

10

【 0 0 4 4 】

特定のコンポーネントのサイズを調整または低減することによって、移動のための保管をより容易にすることも可能になり得る。例えば、導管、管類、ストラップなどのサイズを低減することによって、ユーザが飛行機によって移動しているときにコンポーネントをより容易に荷詰めすることが可能になり得る。

20

【 0 0 4 5 】

特定の例の実施形態は、平坦な初期位置において提供されるストラップまたは他のヘッドギアをも含んでもよい。平坦な（または容易に保管可能な）コンポーネントは、その後、サイズまたは形状を増大させるために電荷を印加され得る。例えば、相対的に 2 次元形状のコンポーネント（例えば、図 2 A のチューブ 2 0 0 ）は、より 3 次元的な形状の増大したサイズに変化され得る。

【 0 0 4 6 】

図 2 C および図 2 D は、例示的な導管を示す例示的な断面図である。導管 2 1 0 は、形状変化材料 2 1 2 から構築され得る。動作中、チューブは図 2 C に示すようにもつれ、または捩れる場合がある。これによって、チューブ 2 1 0 を通る空気流が低減し得る。したがって、電荷 2 1 4 がチューブ 2 1 0 に印加され得る。電荷は、形状変化材料 2 1 2 を強化して、チューブ 2 1 0 を強制的により直線的な形状にして、導管を通る空気流をより良好に促進するように機能し得る。特定の例の実施形態において、電荷の量は、導管が屈曲または湾曲することができるように、導管の複数の区画の間で変化または分割されてもよい。

30

【 0 0 4 7 】

図 2 E - 1 ~ 図 2 E - 3 は、例示的な導管の斜視図および 2 つの断面図を示す。らせん状に形成された電気活性ポリマーストリップ 2 2 4 が、導管 2 2 0 の可撓性管状本体を形成する膜 2 2 2 に付着され得る。特定の例の実施形態において、ポリマー部分は、縦方向に成形された本体（例えば、図 2 E - 1 に示すような）の外部に配置されたらせん形状電気活性ポリマーストリップの形態にある。特定の例の実施形態において、電気活性ポリマーストリップは、膜の内部に配置される。特定の例の実施形態において、1 つまたは複数の電気活性ポリマーストリップが、膜の内部および外部に配置される。図 2 E - 3 に示すように、電気活性ポリマーストリップは、電極または誘電体層 2 2 4 - A の間に挟まれ、封入され、または配置されたポリマー 2 2 4 - B を含んでもよい。

40

【 0 0 4 8 】

図 2 F - 1 ~ 図 2 F - 3 は、刺激を受けているときの、図 2 E - 1 ~ 図 2 E - 3 に示す例示的な導管の斜視図および 2 つの断面図を示す。励起状態において、電極層 2 2 4 - A ' に電圧が印加され、それによって、ポリマー層 2 2 4 - B ' の形状が調製される。このように、導管 2 2 0 ' は半径および／または軸方向に（例えば、直径および／または長さ

50

が) 拡張される。

【0049】

電圧または電流は、導管220の状態をつぶれた状態から開いた状態へと、実質的に段階的に変化させるように段階的に印加されてもよい。これは、提供される電圧または電流の単一の段階、または、複数のより細かい段階を含んでもよい。代替的に、電圧または電流は、実質的に連続的に変化するように増大（または低減）されてもよく、したがって電気活性ポリマーストリップ224の形状および/またはサイズに漸進的な変化を付与し、導管220の状態をつぶれた状態から開いた状態へと徐々に変化させる。

【0050】

図2G-1および図2G-2は、別の例示的な導管の斜視図および断面図を示す。ここで、導管240は、導管240の本体を形成する膜242の本体に沿って対として形成される電気活性ポリマーストリップ244を含む。電気活性ポリマーストリップ244の種々のタイプの分布が、様々な例の実施形態にしたがって実装されてもよい。例えば、電気活性ポリマーストリップは、本体に沿った交互の側面にずらして配置されてもよい。図2G-1に示す例において、電気活性ポリマーストリップは対になって分散されており、ここで、1つまたは複数の対は、本体の対向する側面に配置された2つのストリップを含む。

10

【0051】

図2G-2には、導管240'の励起構成が示されている。電気活性ポリマーストリップ244'に電圧が供給されており、この電圧によって電気活性ポリマーストリップは拡張し、それによって、膜242'および導管240'が伸張している。特定の例の実施形態において、軸方向における（例えば、導管の長さに沿った）膨張をもたらすために、縦方向電気活性ポリマーストリップが膜の長さに沿って設けられてもよい。

20

【0052】

図3は、検出された力に応じて電荷を印加するための例示的なプロセスを示すフローチャートである。印加された電荷は、例示的な呼吸補助コンポーネントの形状を変化させるように作用してもよい。特定の例の実施形態において、チューブが第1の「弛緩した」位置（例えば、電荷が印加されていない）に設けられてもよい。過剰な力またはチューブの引きずりが発生するときを検出するためにセンサが実装されてもよい。例えば、チューブはもつれる場合がある。チューブに加えられる力の増大が検知されると（ステップ300）、電荷が活性化されて（ステップ302）、チューブが電氣的に刺激され、チューブのサイズ（例えば、長さのみ）が増大させられて、患者に固定された患者インターフェースが不安定になるのを（例えば、マスクをずらしてマスクをずれた位置に引っ張るチューブの引きずりを）防止する一助になり得る。

30

【0053】

通気部 / AAV

図4Aおよび図4Bは、特定の例示的な実施形態による例示的な窒息防止通気部を示す例示的な断面図である。特定の事例において、窒息防止通気部400が、患者インターフェース上に、またはそれとともに設けられてもよい。第1の動作モードを図4Bに示す。ここで、フラップ408は1つまたは複数の開口402に対して、開口を閉じるように運動可能である。したがって、気体が404から（フロージェネレータから）406へ（患者の口または鼻へ向かって）流れることができる。フラップ408は、電荷を介して1つまたは複数の開口に対して運動可能であり得、それによって、これは第1の位置に向かって付勢されて、1つまたは複数の開口402を閉鎖する。

40

【0054】

フラップ408は、図4Aに示す第2の位置に変化することもできる。例えば、フロージェネレータが故障した場合、フラップ408に対する電荷が停止され得る（例えば、電力がもはや提供されていないため）。この位置において、1つまたは複数の開口402は開いており、患者側端部406から1つまたは複数の開口402を通じて外側大気へ、およびその逆に空気が流れることを可能にし得る。したがって、フラップ408は窒息防止

50

弁（AAV）として機能することができる。

【0055】

図4Cは、特定の例の実施形態による（例えば、図4Aおよび図4Bに示す窒息防止通気部によって実行されてもよい）フラップの断面図を示す。図4Cに示す例示的なフラップ420は、誘電活性ポリマーによって実装されてもよい。フラップ420は、電極422Aおよび422Bを含み、その間にポリマー層426が配置される。電極は、例えば、グラファイト膜に基づく材料のような、任意のタイプの可撓性導電性材料であってもよいことは諒解されよう。この例において、1つまたは複数の次元においてポリマーの膨張を制限するために、抑制層がポリマー（例えば、電極および/またはポリマー）に配置される。抑制層は、ポリマーの形状が変形している間、概してその形状が変化しない材料（例えば、非伸縮可能繊維物材料のような、可撓性であるが、伸張可能ではない任意の材料）を含んでもよい。図4Cにおいて、ポリマーの長さ（例えば、高さ）寸法を抑制するために抑制層424が配置されている。結果として、電極422A'および422B'に電圧が印加されると、ポリマー426'は膨張しようとするが、その膨張は抑制層424'によって制限される。したがって、フラップ420'は、抑制層の側である抑制されている側において捻じれ、それによって、湾曲するかまたは位置が変化する。フラップが直線構成から湾曲構成へと変化するることによって、フラップが新たな位置へと効率的に移動することができる。

10

【0056】

図5は、検出された圧力に応じて電荷を印加するための例示的なプロセスを示すフローチャートである。電荷は、例示的な呼吸補助コンポーネントの形状を変化させることができる。特定の例の実施形態において、フラップは、定流フラップとして機能してもよい。フラップに提供される電荷は、フロージェネレータによって制御され得る。電荷の量は、マスクに供給されたまたはマスクにおいて検出された圧力に比例し得る（ステップ500）。言い換えれば、定流弁のように、弁はより多くの電荷を印加することによってより高い圧力において通気孔を閉じることができる（ステップ502）。特定の例の実施形態において、そのような技法は、2段階CPAP両方によって適用されてもよい。

20

【0057】

特定の例の実施形態は、通気部内の遮断を是正するように作用することができる。図6Aは、検出された閉塞に応じて電荷を印加するための例示的なプロセスのフローチャートである。電荷は、例示的な呼吸補助コンポーネントの形状を変化させることができる。例えば、センサまたは他のデバイスを使用して、通気部が遮断されているか否かをモニタリングまたは判定することができる（ステップ602）。通気部におけるまたはその中の遮断物が検出されると、形状変化材料から構築された通気部に電荷が印加され得る（ステップ604）。電荷の結果として、通気部は、形状を変化させ、通気部を遮断している1つまたは複数の異物を（例えば、通気孔を広くすることによって）吐出することができる。例えば、湿気を含んだ空気の結果として水が蓄積される結果として、チューブまたは患者インターフェースの通気孔が完全にまたは部分的に遮断されることになり得る。特定の例の実施形態において、孔のサイズを低減して通路から水（または他の遮断物）を除去するのを可能にしてもよい。具体的には、孔のサイズを低減することによって、孔または通路内の物体が、孔の直径が低減することによって強制的に排出され得る。

30

40

【0058】

図6B-1および図6B-2は、例示的な通気コンポーネントを示す例示的な断面図である。通気部610は、1つまたは複数の孔614を含むことができる。通気部は、形状変化材料612から形成されてもよい。第1の動作モードにおいて、電荷616が形状変化材料612に印加され得る。電荷616によって、材料が膨張し、孔614を閉じるかまたは収縮させることができる（またはその逆）。電荷616は低減するかまたはなくすることができる。そのような状況において、通気部610を含む形状変化材料612が収縮すると、孔614はサイズが増大し得る。孔614のサイズが増大することによって、遮断している物体がより大きい通気孔を通じてより容易に移動することができるため、通気

50

部から閉塞物を除去することが容易になり得る。特定の例の実施形態において、孔サイズの変化は、形状変化材料 6 1 2 に対する種々のレベルの電荷によって制御することができる。

【 0 0 5 9 】

特定の例の実施形態において、通気部は、通気部が遮断されていると検出された場合には、通気部に電荷が送られ得るように動作され得る。結果もたらされる通気部の形状の変化は、通気部を遮断している異物（例えば、マスク内部の湿気を含んだ空気からの水）を排出するように作用し得る。

【 0 0 6 0 】

図 6 C - 1 および図 6 C - 2 は、それぞれ、例示的な通気コンポーネントの例示的な上面図および断面図である。図 6 C - 1 は、電極 6 5 4 の間に配置された誘電体ポリマー層 6 5 2 を含む、非励起状態の例示的な通気部 6 5 0 を示す。通気部は、通気開口 6 5 6 を含む。通気部 6 5 0 ' が励起されると、誘電体ポリマー 6 5 2 ' が膨張する。結果として、図 6 C - 3 および図 6 C - 4 に示す励起状態のポリマー内の開口 6 5 6 ' は、直径が低減しており、空気流の低減をもたらす。

【 0 0 6 1 】

前頭部支持

図 7 A および図 7 B は、調整可能な例示的な前頭部支持コンポーネントを有する例示的な患者インターフェースを示す説明図である。患者インターフェース 7 0 2 が患者 7 0 0 に提供される。患者 7 0 0 の前頭部とインターフェースするための前頭部支持パッド 7 0 4 が構築され得る。患者の頭部との関係における前頭部支持パッド 7 0 4 の位置は、前頭部支持パッド 7 0 4 に電荷 7 0 6 を印加することによって調整することができる。印加される電荷によって、前頭部支持パッド 7 0 4 は、図 7 B に示すようにより大きくなることができる。サイズが増大することによって、前頭部支持パッドは患者 7 0 0 の頭部（例えば、前頭部）と接触することができる。リビングヒンジのようなヒンジが 7 0 8 に設けられて、前頭部支持パッド 7 0 4 の患者 7 0 0 の頭部に対する回転運動を可能にすることができる。

【 0 0 6 2 】

患者がマスクの処置を終えると（例えば、目覚めた後）、患者インターフェース 7 0 2 を患者の頭部から取り外すことを容易にするために、患者によって電荷 7 0 6 をオフにすることができる。言い換えれば、前頭部支持パッド 7 0 4 に印加された電荷を除去することによって、前頭部支持パッド 7 0 4 は収縮することができ、もはや患者の前頭部と接しない。特定の例の実施形態において、前頭部支持パッドは 1 つのパッドであってもよい。しかしながら、他の例の実施形態において、前頭部支持パッドは 2 つ以上のパッドであってもよい。

【 0 0 6 3 】

クッション

患者インターフェースのクッションコンポーネントも、形状変化材料から形成され得る。図 8 A および図 8 B は、特定の例の実施形態による患者インターフェースの例示的なクッションコンポーネントの例示的な断面図である。図 8 C は、患者インターフェースの例示的なクッションをモニタリングおよび/または調整するための例示的なプロセスを示すフローチャートである。特定の例の実施形態において、クッションはいくつかの区画（8 0 2 A、8 0 2 B、8 0 2 C、および 8 0 2 D）に分割され得る。各々の区画は、その領域内でクッションに加えられる圧力をアクティブにモニタリングすることができる。例えば、圧力センサまたはトランスデューサが、1 つまたは複数の区画内に設けられてもよい。特定の例の実施形態について、マイクロホンが利用されてもよい。いずれにせよ、検出ユニットを使用して、クッションの 1 つまたは複数の区画をモニタリングすることができる（ステップ 8 1 0）。クッション内の漏れが、図 8 B 内の 8 0 2 B のような特定の領域内で検出されると、その特定の領域に電荷が印加され得る（ステップ 8 1 2）。結果もたらされる電荷は、クッションのサイズを増大させ、クッションによって形成されるシール

の有効性を（例えば、漏れを閉じることによって）増大させるように作用することができる。

【0064】

図8Dは、特定の例の実施形態にしたがって調整された患者インターフェースの例示的なクッションコンポーネントの例示的な断面図を示す。ここで、クッション820は、クッション820が電荷をクッション領域822A、822B、822C、および822Dにわたってパルスまたは分散されることができるよう設定され得る。したがって、患者の顔にはたらく力の量を、複数のクッション領域に対する電荷の印加を回転させることによって定期的に調整することができる。例えば、クッションは口領域においてパルス824によって開始し得、その後、右頬領域822Dにパルス826が印加され得る。このタイプの設定は、患者の顔の領域を休ませるように機能することができ、それによって、長時間の使用についてマスクをより快適にする。

10

【0065】

図8Eは、患者インターフェースの例示的なクッションを調整する例示的なプロセスを示すフローチャートである。ステップ830において、特定の領域に電荷が印加される。ステップ832における所定の期間の後、新たな領域（または複数の領域）がステップ834において選択され、電荷を印加するプロセスが選択された領域に対して新たに行われる。特定の例の実施形態において、選択される領域は所定のパターンに基づいてもよい。特定の例の実施形態において、選択される領域は、何らかの追加の判定（例えば、図8Cに関連して上述したようなもの）に基づいて選択されてもよい。特定の例の実施形態において、選択される領域は、1つまたは複数の領域の間からランダムに選定され、したがって1つまたは複数の部分領域が形成されてもよい。特定の例の実施形態において、2つ以上のパルスが時間的に重なるように印加されてもよい。例えば、クッション領域822Bおよび822Dは両方とも、同時に1つの電荷を印加されてもよい。

20

【0066】

特定の例の実施形態において、この循環する動作がどのように行われるかを制御するために、ユーザまたは自動制御ユニット（例えば、プロセッサまたは他のタイプの回路を含む）によって追加の基準が供給されてもよい。例えば、ユーザがこのサイクルがどれだけ迅速に行われるかを設定してもよい。特定の例の実施形態において、ユーザはサイクルのパターンを設定してもよい。例えば、822A 822C 822D 822B 822Aとしてもよい。特定の例の実施形態において、電荷が所与の領域に印加される時間は、すべての領域について同じであってもよく、または、領域間で変化してもよい。特定の例の実施形態において、センサおよび/または処理システムが、少なくとも1つのユーザ構成可能変数に基づき得る所定の基準（または基準のセット）に基づいて電荷の循環をモニタリングし、サイクルを調整し得る。例えば、サイクルは一定の時間量の後に減速してもよい。サイクル速度は線形的にまたは別の形状に（例えば、指数関数的に）調整されてもよい。一例において、サイクル速度は、患者が眠っていると判定されるときに調整されてもよい。この判定に基づいて、速度は、増大、低減、または同じままとすることができる。特定の例の実施形態において、循環プロセスは、ユーザの顔をマッサージするようにも動作し得る。特定の患者について、これは、睡眠の質、および、ユーザが眠りにつく能力を増大させる一助となり得る。

30

40

【0067】

特定の事例において、患者に対する呼吸補助を促進するために適切なシールが実施され得る。しかしながら、マスクを顔または患者の顔の一部分の上にシールすることによって、一定量の圧力が顔に加えられることが必要になり得る。患者は一般的に数時間にわたって（例えば、眠っている間）マスクまたは他の患者インターフェースを装着するため、この一定の圧力は患者の顔（例えば、顔面筋）にとって疲労をもたらすものであり得る。

【0068】

図8F-1および図8F-2は、患者の呼吸に基づいて調整された例示的なクッションを有する例示的な患者インターフェースの例示的な断面図である。患者インターフェース

50

842は、患者840の鼻および/または口を覆うためのシールを提供し得る。シールは、電荷848を、患者インターフェースの一部分である形状変化材料846に印加することによって実施またはサポートされ得る。例えば、電荷は、クッション846.2および/またはクッション側壁846.3の下でシーリング膜846.1に印加され得る。この電荷によって、シールの有効性が様々な度合いまで増大し得る。この例において、患者がフロージェネレータまたは他の空気流デバイスに接続されたチューブ845を通じて吸入844しているとき、電荷848がシール（例えば、クッション846）に印加され得る。

【0069】

図8F-2において、患者840は、チャンバ852を通じて、および通気孔850を通じて提供される空気流路854を介して息を吐いている。患者が息を吐くとき、図8F-1に示す電荷848はオフになり（または低減され）得、それによって、クッション846はもはや顔に接しないか、またはより低い力で顔に接する。患者の顔に加えられる力が低減することによって、顔（例えば、顔面筋）が呼気の間に「休む」ことが可能になり得る。

【0070】

図8F-3は、呼吸補助コンポーネントの調整を決定するための特定の例の実施形態にしたがって使用され得る例示的なグラフを示す。電荷を患者インターフェースにいつ印加すべきかの決定は、患者の呼吸プロセスの間にモニタリングされる圧力および/または流れの特性に基づき得る。グラフ854は、圧力対時間のグラフを示している。特定の例の実施形態において、そのようなグラフを分析することが、いつ電荷が印加されるべきか、および、電荷が低減またはオフにされ得るときを決定する一助となり得る。したがって、点856において、患者が息を吸っているときに電荷が印加され得る。患者が息を吐くときの点858までグラフが進むと、電荷は低減または除去され得る。電荷の除去によって、患者が息を吐くことができるゆとりが増大し得る。特定の事例において、電荷の除去によって、患者の顔面筋が呼気の間に休むことが可能になり得る。特定の例の実施形態において、検出される圧力に対するある割合の電荷パーセンテージが実装され得る。例えば、圧力が増大すると（例えば、吸気）、印加される電荷がそれに対応して増大され得る。逆に、圧力が降下すると（例えば、呼気の間）、印加される電荷は圧力の降下に対応して（例えば、漸進的に）低減され得る。特定の例の実施形態について、他のパラメータがモニタリングされてもよい。例えば、マスクの一部分または患者を通る空気の流速が測定されてもよい。特定の例の実施形態において、圧力センサ、流量センサなどが、マスク、チューブ、または、患者に対する呼吸補助に使用される他のコンポーネント内に配置されてもよい。そのようなセンサからの読み値が使用されて、電荷が印加され得るとき、および、印加されるべき電荷のレベルを判定する一助となり得る。

【0071】

特定の例の実施形態において、呼吸補助システムの他のコンポーネントが、検出される患者の呼気/吸気状態に基づいて調整されてもよい。例えば、呼気の間に通気孔850のサイズが増大されて、患者の呼気、CO₂の排気などが容易になり得る。特定の例の実施形態において、患者インターフェースは、CPAP処置の一部分として使用されてもよい。そのような事例において、患者が息を吐こうと働きかける努力の程度は（例えば、気道陽圧のために）通常よりも大きくなり得る。したがって、圧力のいくらかは、（例えば、マスクを出るより大きな流れを提供するために）通気孔850のサイズを増大させることによって、患者による呼気の間に「排出」され得る。これによって、そうでない場合よりも、患者による呼気を容易にすることが可能になり得る。さらに、通気孔は、患者の吸気の間により良好なシールをもたらすことを可能にするために「通常」に戻り得る。

【0072】

図8G-1および図8G-2は、異なる顔特徴を有する2人の異なる患者に適合された例示的なクッションを有する例示的な患者インターフェースの例示的な断面図である。患者顔特徴は、人ごとに異なり得る。これらの異なる顔特徴は、時としてどのタイプのマス

クまたはどのタイプのインターフェースをその患者に使用すべきかを決定する難しさを増大させる可能性がある。特定の例の実施形態において、形状変化材料を使用して、クッション、マスクなどの患者の顔への適合を可能にする（例えば、所与の患者の身体計測により良好に適合する）ことができる。ここで、患者 862 は相対的に平坦な鼻梁 863 を有し得る。対照的に、患者 861 はより高い鼻梁 865 を有し得る。患者インターフェース 860 は形状変化材料 864 を含み得、それによって、電荷 868 を印加することによって形状変化材料 864 を、シールの提供を可能にする位置に調整することができる。患者の身体計測に基づいて電荷の量を調整することができる。したがって、図 8G - 1 において、患者 862 の鼻梁が相対的に平坦であることに起因して、形状変化材料 864 に電荷は印加されなくてもよい。一方、図 8G - 2 において、（例えば、患者 861 の鼻梁が高いことに起因して）材料 866 が患者 861 の鼻梁領域とより良好に接するように、電荷 868 が印加され得る。

10

【0073】

特定の例の実施形態において、患者インターフェースは、クッション内に 1 つまたは複数のセンサを含んでもよい。センサは、クッションの患者の顔への適合を改善することを可能にするためにどの程度の電荷を患者の顔の所与の領域に印加すべきかを決定するように動作することができる。例えば、1 つのセンサは、クッションが一般的に患者の鼻梁に接する位置においてクッション内／上に配置され得る。センサからの読み値に基づいて、クッションのその鼻梁領域に電荷を印加することができ、それによって、クッションは（例えば、図 8F - 1 および図 8F - 2 に示すように）患者の鼻梁に適切にインターフェースするように形状を変化させる。

20

【0074】

特定の例の実施形態において、所与の患者に対する適切な適合を達成するためにどの程度の電荷をクッションに印加すべきかの構成は、医療専門家の助けを借りて行われてもよい。例えば、患者が最初にマスクを取得するとき、シールの形成を可能にするためにどれだけ多くのまたはどれだけ少ない電荷を患者の顔の様々な領域に印加すべきかを決定する適合セッションが行われ得る。取得情報は記憶装置（例えば、不揮発性メモリ）内に記憶され得る。この記憶場所は、マスク、フロージェネレータ、または呼吸補助システムの他のコンポーネントに位置してもよい。特定の例の実施形態において、メモリはそのようなシステムと（例えば、ストレージ情報が USB ドライブ上に記憶されているユニバーサル・シリアル・バス・ポートを通じて）インターフェースすることができる。これによって、読み値の可搬性が可能になり得る。

30

【0075】

図 8H - 1 および図 8H - 2 は、患者インターフェースの例示的なフレームに組み込まれた例示的なクッションの例示的な断面図である。ここで、患者インターフェース 870 のクッション 872 は、フレームのチャンネル 876 内に設けられ得る。クッション 872 は、フレーム内に緩やかに適合され得、それによって、クッションは、たとえクッションがチャンネル 876 内に緊密にシールされていなくとも、フレームに固定されたままである。これによって、例えば、患者インターフェース 870 の患者の顔に対するより容易な初期配置が可能になり得る。図 8H - 2 において、電荷 874 がクッション 872 の形状変化材料に印加される。この電荷 874 によって、クッション 872 がフレームチャンネル内へと膨張し、それによって、クッションがフレームとシールし得る。特定の例の実施形態において、そのような電荷は処置セッションが開始するときに最初に印加されてもよい。例えば、患者が C P A P 療法を受けている場合、電荷はフロージェネレータがオンになるときに開始されてもよい。

40

【0076】

特定の例の実施形態において、電荷は、患者インターフェースに取り付けられたフロージェネレータがオンになるときに印加されてもよい。したがって、患者はクッションがチャンネル内に緩やかに適合されている（例えば、電荷が印加されていない）ときに、患者インターフェースを所定位置に配置してもよい。患者インターフェースが適所に置かれると

50

、患者はフロージェネレータをオンにすることができ、クッションに電荷が印加され得る。クッションは膨張して患者インターフェースのフレームとのシールを形成し得る。同様に、患者インターフェースによる処置を終えた後、電荷をオフにすることができ、クッションが収縮して患者インターフェースを患者の頭部からより容易に取り外すことが可能になる。

【 0 0 7 7 】

カフ

形状変化材料は、呼吸補助システムの他のコンポーネントに適用されてもよい。例えば、チューブは患者インターフェースをフロージェネレータに接続することができる。チューブ、またはチューブの一部が、形状変化材料から形成されてもよい。図 8 I - 1 および図 8 I - 2 は、例示的な屈曲部と相互作用するチューブの例示的なカフを示す例示的な断面図である。フローシステム 8 8 0 の一部として、チューブのカフ部分 8 8 2 は、屈曲部分 8 8 6 に係合することができる。特定の例の実施形態において、屈曲部は、フロージェネレータと患者インターフェースとを接続するホースがもつれるのを防止する一助となるために、少なくとも 1 つの軸を中心として自由回転するために旋回するように取り付けられ得る。図 8 I - 1 において、カフ部分 8 8 2 は、非動作状態にあり得る（例えば、カフ部分は屈曲部分 8 8 6 より小さい場合がある）。この状態において、カフ部分 8 8 2 は、カフ部分 8 8 2 を屈曲部分 8 8 6 内へ挿入するのを容易にするためにより小さくなっていることができる。図 8 I - 2 において、電荷 8 8 4 が形状変化材料によってカフ部分 8 8 2 に印加される。電荷の印加によって、カフのサイズが増大して、屈曲部分 8 8 6 の側壁とより堅固にインターフェースする（例えば、カフを適所にロックする）ことができる。これによってシールが形成されて、屈曲部分 8 8 6 およびカフ部分 8 8 2 から / への空気流効率を増大することが可能になり得る。

【 0 0 7 8 】

特定の例の実施形態において、カフ部分と屈曲部分との間のサイズ差は非常に小さいものであってもよく、それによって、カフの挿入に係する摩擦力が依然として発生することができる。特定の例の実施形態において、カフ部分と屈曲部分との間のサイズ差はより大きいものであってもよく、それによって、それによってカフが挿入される摩擦力はほとんどまたはまったく加えられない。特定の例の実施形態において、電荷 8 8 4 は、フローシステム 8 8 0 のフロージェネレータがオンになるときにトリガされてもよい。

【 0 0 7 9 】

屈曲部

図 9 A および図 9 B は、特定の例示的な実施形態による屈曲部を示す説明図である。図 9 C は、図 9 B の例示的な断面図である。フローシステムの屈曲部 9 0 0 は回転可能とすることができる。例えば、屈曲部 9 0 0 のアーム部分 9 0 2 は位置 9 0 3 A または 9 0 3 B へと回転することができる。アーム部分 9 0 2 は、（例えば、フロージェネレータ上に位置する）インターフェース部分 9 0 6 に対して回転することができる。屈曲部、またはそのアーム部分のそのような回転は、特定の事例において、回転および / または位置の変化からチューブが引きずられる効果を増大する場合がある。したがって、特定の例の実施形態において、アーム部分および / またはインターフェース部分は、少なくとも部分的に、本明細書に記載する形状変化材料によって形成され得る。そのため、形状変化材料に印加される電荷 9 0 4 によって、電荷が印加される部分のサイズが増大し得る。このインターフェース部分 9 0 6 またはアーム部分 9 0 2 のサイズが増大は、これら 2 つの部分の間の摩擦抵抗を増大させるように作用し得る。特定の例の実施形態において、アーム部分 9 0 2 またはインターフェース部分 9 0 6 に対する電荷 9 0 4 の印加は、アーム部分 9 0 2 を特定の位置に「ロック」するように作用し得る。特定の例の実施形態について、これによってチューブの引きずりを低減することができる。特定の例の実施形態において、アーム部分 9 0 2 がロックされることによって、屈曲部のためのより安定したプラットフォームがもたらされ得る（例えば、それによってアームが常に自由に動くことがなくなる）。

【 0 0 8 0 】

睡眠マット

特定の患者にとって、横向きに寝るのが好ましい睡眠姿勢である場合がある。そのような姿勢は無呼吸事象を低減することもできる。図10Aおよび図10Bは、特定の例の実施形態による睡眠マット上の患者の説明図である。図10C～図10Dは、図10Aおよび図10Bに示す例示的な睡眠マットの例示的な断面図である。睡眠マット1002は、形状変化材料から形成されてもよい。患者1000はセンサまたは他の判定システムによってモニタリングされ得る。システムは、患者が仰向けまたは正面向きに寝ている（例えば、図10Aに示すように）か否かをモニタリングし得る。この判定に基づいて、睡眠マット1002は電荷1004を印加され得る。この電荷は、睡眠マット1002の形状変化材料に作用して、特定の領域（図10Bの右側に示すように）において睡眠マット1002のサイズまたは形状を増大させることができる。このサイズの増大は、患者1000が眠りながら横向きになるのを容易にする（または、場合によってはさらに強制的にそうさせる）ように作用することができる。

10

【0081】

特定の例の実施形態において、睡眠マットは、患者が使用するシートまたはマットレスであってもよい。特定の例の実施形態において、睡眠マットは、複数の異なる区画に分割されてもよい。例えば、睡眠マットは、左区画（例えば、患者1000の左）、中央区画、および右区画（例えば、図10Aにおける患者1000の右側）を有してもよい。異なる複数の区画は、患者が寝返りを打つのを補助するか、またはそうさせるように調整され得る。特定の例の実施形態において、患者が転がることになる方向は、患者が睡眠マット上で眠っている場所に基づいて変化してもよい。例えば、患者がベッドの左側で眠っている場合、システムは、患者が自分の左側に転がるのを補助するかまたはそうさせるために、右側（図10Bに示すような）とは反対に、睡眠マットの左側の高さを増大させることができる。

20

【0082】

特定の例の実施形態において、睡眠マット上で患者が眠っている場所を判定するために、1つまたは複数のセンサが睡眠マットの上または中に配置されてもよい。例えば、力センサが使用されてもよい。センサは、睡眠マット内の1つまたは複数の区画（例えば、すべての区画）をモニタリングしてもよい。

【0083】

特定の例の実施形態において、患者が転がるのを容易にするために、睡眠マットの一方の側面が増大される代わりに低減されてもよい。例えば、マットはデフォルトのサイズにおいて供給されてもよい。睡眠マットのある位置に電荷を印加（または除去）することによって、その領域において睡眠マットのサイズ（例えば、厚さ）が低減し得る。特定の例の実施形態において、睡眠マットは、各々がサイズを増大および/または低減され得る複数の異なる部分に分割されてもよい。したがって、特定の例の実施形態において、睡眠マットは、睡眠マットの厚さが変化する結果として異なる断面が形成され得るように調整され得る。例えば、睡眠マットの1つまたは複数の部分に電荷を印加すること、および/または睡眠マットの1つまたは複数の部分から電荷を低減もしくは除去することによって、図10E、図10F、および図10Gに示すような断面が形成され得る。

30

40

【0084】

特定の例の実施形態において、睡眠マットの上部（または下部）は（例えば、図10Dに示すように）直線的であってもよい。特定の例の実施形態について、上部（または下部）は非直線的であってもよい。例えば、断面は半楕円（または円）形であってもよい。特定の例において、楕円（または他の形状）は凹面状または凸面状になっていてもよい。

【0085】

特定の例において、睡眠マットは、（例えば、患者が睡眠マットの中央にいる場合）患者が睡眠マットの外側端部に向かって転がるようにするように機能してもよい。特定の例において、睡眠マットは、（例えば、患者が睡眠マットの端にいる場合）患者が睡眠マット上のより内向きの位置に向かって転がるようにするように機能してもよい。

50

【 0 0 8 6 】

フロージェネレータ

図 1 1 A および図 1 1 B は、電気活性ポリマーから作成される例示的な雑音抑制シェルを有する例示的なフロージェネレータを示す例示的な断面図である。特定の事例において、フロージェネレータ 1 1 0 0 がより速い R P M において動作するとき、フロージェネレータによって発生する雑音が増大する可能性がある。したがって、特定の例の実施形態は、少なくとも部分的に形状変化材料から形成されるハウジング 1 1 0 2 を含み得る。ハウジングは、フロージェネレータおよび / またはそのコンポーネントを覆うことができる。フロージェネレータが R P M を増大させると、電荷 1 1 0 4 がハウジングに送られて、ハウジング 1 1 0 2 のサイズを増大させ得る。特定の例の実施形態において、電荷を送るためのトリガは、(例えば、マイクロホンまたは他のセンサから)検出される音響レベルに基づいてもよい。特定の例の実施形態において、電荷の印加は、フロージェネレータの上述の R P M に関係し得る。特定の例の実施形態において、ハウジングに提供される電荷の質は、検出されるパラメータに応じて変化し得る。例えば、5 の音響レベルが 5 の電荷に対応してもよい。同様に、1 0 の音響レベルが 1 0 の電荷に対応してもよい。このように、音響吸収能力は変化してもよい。特定の例の実施形態において、2 つの電荷状態、オンおよびオフがあり得る。

10

【 0 0 8 7 】

スプリント

図 1 2 A および図 1 2 B は、例示的なスプリントの例示的な断面図である。スプリント 1 2 0 0 は、喉スプリントとして使用されてもよく、形状変化材料から形成されてもよい。特定の例の実施形態において、電荷 1 2 0 2 がスプリント 1 2 0 0 に印加され得、それによって、スプリントは膨張して、患者の気道を強制的に開き、かつ / または気道がつぶれるのを防止する。患者の気道がつぶれるのを防止するために電荷が印加され得るときを判定するためのセンサが設けられてもよい。

20

【 0 0 8 8 】

蠕動ポンプ

形状変化材料は、蠕動ポンプを形成するのにも適用されてもよい。図 1 3 A は、特定の例の実施形態による例示的なポンプの例示的な断面図である。ポンプ 1 3 0 0 は、ゲート 1 3 0 4、1 3 0 6、および 1 3 0 8 を開閉することによって圧送作用を形成するように作用し得る一連の領域 1 3 0 2 A、1 3 0 2 B、および 1 3 0 2 C を含む。具体的には、ゲートは、形状変化材料によって形成されてもよく、それによって、ゲートのうちの 1 つに電荷が印加されると、帯電しているゲートが開いて、1 つの領域から別の領域への空気流 1 3 0 3 が可能になる。特定の例の実施形態において、ポンプは、例えば、フロージェネレータを患者インターフェースに接続するチューブシステムの一部であってもよい。特定の例の実施形態において、ポンプは、チューブまたは呼吸補助システムの別のコンポーネントを補完するかまたはそれに付着する異なる部分であってもよい。

30

【 0 0 8 9 】

特定の例の実施形態において、ポンプは、形状変化材料から形成されるバルーンを含んでもよく、一連の弁を含むチューブに取り付けられてもよい。バルーンは、圧送作用を生成するために定期的に帯電され得る。バルーンから送られる気体は、その後、定期的に帯電されることによって開閉させられている弁によってチューブに送られ得る。特定の例の実施形態において、弁の開閉を使用して、患者に送出されている圧力を調節することができる。

40

【 0 0 9 0 】

図 1 3 B - 1 ~ 図 1 3 B - 4 は、特定の例の実施形態による別の例示的なポンプの例示的な断面図である。ポンプ 1 3 2 0 は、形状変化材料から形成される複数のフィンガ 1 3 2 2 を含んでもよい。フィンガは、可撓性材料 1 3 3 0 A に接触して配置され得る。フィンガ 1 3 2 2 および可撓性材料 1 3 3 0 A の反対には、別の可撓性材料 1 3 3 0 B に接触して配置された固体ベース部分 1 3 3 2 があり得る。動作時、電荷がフィンガ 1 3 2 2 に

50

印加され得、それによって、フィンガの各々は対応する電荷によって高さが変化し得る。高さが変化することによって、2つの可撓性材料1330Aと1330Bとの間にポケット1324が生成され得る。フィンガに印加される電荷は、ポケット1324が空気流送出端部1326（例えば、フロージェネレータ端部）から、図13B-4における空気流受容端部1328へと「移動する」ように調整され得る。したがって、加圧呼吸用気体に対する圧送作用が実行され得る。

【0091】

図14は、特定の例の実施形態による例示的な電気ポリマーに電力を供給するように構成された例示的な電気回路を示す。電気回路1400は、図1Dまたは図4Cのポリマーアクチュエータのような、誘電体電気活性ポリマーアクチュエータ1402を制御するた

10

【0092】

この例の電気回路1400において、DC電圧V1410が、フロージェネレータまたは外部電源のいずれかから供給される。特定の例の実施形態において、供給される電圧は12ボルトまたは24ボルト程度になる。しかしながら、他の電圧値（例えば、より小さい、より大きい、または中間）が使用されてもよいことは諒解されよう。増大した電圧をポリマーに供給するための昇圧モジュール1412が設けられてもよい。例えば、特定の事例において、電圧は1キロボルト以上に昇圧され得る。この電圧は、この電圧は、アクチュエータが内部に実装される特定のシステムに応じて変化してもよいことは諒解されよう。電源1410は、継電器1416を制御するように機能する制御ユニット1414にも電力を提供する。継電器1416を使用することによって、ポリマーに提供される高電圧を、制御ユニット1414から低電圧制御信号を用いてオンおよびオフに切り替えることが可能になる。

20

【0093】

電気コントローラは、電荷レベル（提供される電圧または電流）を段階的に制御し、したがって、ポリマー部分の形状および/またはサイズが実質的に段階的に変化するようにするように構成されてもよい。これは、単一の段階、または、複数のより細かい段階を含んでもよい。代替的に、電圧または電流は、連続的に増大（または低減）されてもよく、したがって制御されるポリマーの形状および/またはサイズに漸進的な変化を付与する。これら2つの方法の間の組合せも適用されてもよい。

30

【0094】

ポリマーに作用する力によって、ポリマーがたわみ、ポリマーアクチュエータと関連付けられる電気インピーダンスが変化し得る。特定の事例において、これによって、特定の実施形態においてポリマーアクチュエータが、そのようなたわみまたは電気インピーダンスに基づく患者への呼吸補助の提供と関連付けられる少なくとも1つのパラメータを検知するのに使用されることが可能になる。この構成において、フラップのポリマーの少なくとも1つの電気的特性の測定された変化が、少なくとも1つのパラメータの関連付けられる変化の指示を提供する。特定の例の実施形態において、インピーダンスの変化の測定値を使用して、フラップ、または、ポリマーを使用する他の呼吸コンポーネントに加えられる圧力の情報を得ることができる。これによって、空気流（例えば、窒息防止通気部400内の）または患者の呼吸の情報がもたらされる。特定の例の実施形態において、電気インピーダンスはフラップ（または他の構造）の位置をも示し得る。例えば、フラップは、それが採用されている位置に応じて異なる圧力下にあり得る。したがって、特定の例の実施形態において、オプションのフィードバックライン「F」1420がアクチュエータからの信号を制御ユニットに提供するために含まれてもよい。抵抗器「RF」1418も、高電圧を制御ユニットにとって許容可能なレベルまで降圧し戻すために使用されてもよい

40

50

。

【 0 0 9 5 】

特定の例の実施形態において、ポリマーが湾曲してフラップが（例えば、図 4 C に示すような）閉位置にあるとき、フィードバックライン F は電気回路 1 4 0 0 において、フロージェネレータ回路の患者端部における治療圧力を検知するのに使用されてもよい。言い換えれば、ポリマーアクチュエータの総電気インピーダンスの増大によって、抵抗器 1 4 1 8 にかかる電圧および電流が変化する。抵抗器 1 4 1 8 にわたるこの電流または電圧の変化を検知すること、および、そのような変化と治療圧力の対応する変化との間の所定の関係を使用することによって、治療圧力を推定することができる。そのような実施態様は、ポリマーが図 4 A の開位置にあるときに、ユーザ呼吸に起因する圧力の変化を検出するのにも使用されてもよい。

10

【 0 0 9 6 】

特定の例の実施形態において、抵抗器 1 4 1 8 は、加熱空気をチューブに（例えば、患者の快適性を増大させるために）提供するように構成されてもよい。特定の例の実施形態において、補助コントローラ S C（図示せず）が主ポリマー制御ユニット 1 4 1 4 への入力を提供することができる。補助コントローラは、圧力信号またはフロー信号または温度信号または他の信号のような、フロージェネレータ（図示せず）からの入力をとって、この情報を使用してポリマーを（例えば、図 4 C に示すそれぞれの部分から）いつ起動すべきかを判定することができる。例えば、治療圧力が低すぎて通気式システムにおいて十分な通気流を提供することができないと補助コントローラが判定した場合、ポリマーは、電気刺激を介して、ユーザが増大した（例えば、十分な）通気を可能にするための様々な位置（例えば、図 4 C に示すような）に調整され得る。代替的に、補助コントローラは、ポリマーの位置またはポリマーの形状の連続的な制御を可能にするように、昇圧回路に対する入力電圧を制御するのに使用されてもよい。図 1 4 に示す回路は、本明細書に論じる様々な他の実施形態とともに動作するように構成されてもよいことは理解されよう。

20

【 0 0 9 7 】

特定の例の実施形態において、呼吸補助システムのコンポーネント内の形状変化材料は、1) 長さ、2) 幅、または 3) 高さにおいて形状が変化してもよい。言い換えれば、形状の変化は、特定の用途に応じて、一次元、二次元、または三次元であってもよい。特定の事例において、材料の断面積は、面積が増大または低減してもよい。

30

【 0 0 9 8 】

開示された技術は、現在最も実用的で好ましい実施形態であると考えられるものに関連して説明されているが、本技術は、開示された実施形態に限定されるべきではなく、逆に、本技術の精神および範囲内に含まれる様々な変更および均等な構成をカバーするように意図されていることは理解されたい。さらに、本技術は O S A を患っている患者に対する特定の用途を有するが、他の疾患（例えば、鬱血性心不全、糖尿病、病的肥満、脳卒中、肥満手術など）を患っている患者が、上記の教示から利益を導き出すことができることは諒解されたい。さらに、上記の教示は、非医療用途において、患者および非患者との同様の適用可能性を有する。

【 符号の説明 】

40

【 0 0 9 9 】

- 1 0 2 ストラップ
- 1 0 4 導管
- 1 0 6 電荷
- 1 0 8 患者インターフェース
- 1 0 9 コネクタ
- 1 2 0 ストラップ
- 1 2 2 形状
- 1 2 4 形状
- 1 2 6 電荷

50

1 3 0	形状	
1 3 1	誘電体ポリマー	
1 3 1 '	誘電体ポリマー	
1 3 2	形状	
1 3 3	電極層	
1 3 4	ストラップ	
1 3 5	電気活性ポリマー層、中心ポリマー層、ポリマー部分	
1 3 6	電荷	
1 3 7	電源	
1 3 9	電圧	10
1 4 1	患者インターフェース	
1 4 2	頂点	
1 4 3	ホース（チューブ）	
1 4 4	導管	
1 4 6	導管	
1 4 8	電荷	
2 0 0	チューブ、管類	
2 0 2	空気流路	
2 0 4	電荷	
2 1 0	導管、チューブ	20
2 1 2	形状変化材料	
2 1 4	電荷	
2 2 0	導管	
2 2 0 '	導管	
2 2 2	膜	
2 2 4	電気活性ポリマーストリップ	
2 2 4 - A	誘電体層	
2 2 4 - A '	電極層	
2 2 4 - B	ポリマー	
2 2 4 - B '	ポリマー層	30
2 4 0	導管	
2 4 0 '	導管	
2 4 2	膜	
2 4 2 '	膜	
2 4 4	電気活性ポリマーストリップ	
2 4 4 '	電気活性ポリマーストリップ	
4 0 0	窒息防止通気部（通気部）	
4 0 2	開口	
4 0 6	患者側端部	
4 0 8	フラップ	40
4 2 0	フラップ	
4 2 0 '	フラップ	
4 2 2	電極	
4 2 2 A '	電極	
4 2 2 B '	電極	
4 2 4	抑制層	
4 2 4 '	抑制層	
4 2 6	ポリマー層	
4 2 6 '	ポリマー	
6 1 0	通気部	50

6 1 2	形状変化材料	
6 1 4	孔	
6 1 6	電荷	
6 5 0	通気部	
6 5 0 '	通気部	
6 5 2	誘電体ポリマー層	
6 5 2 '	誘電体ポリマー	
6 5 4	電極	
6 5 6	通気開口	
6 5 6 '	通気開口	10
7 0 2	患者インターフェース	
7 0 4	前頭部支持パッド	
7 0 6	電荷	
8 2 0	クッション	
8 2 2 A	クッション領域	
8 2 2 B	クッション領域	
8 2 2 C	クッション領域	
8 2 2 D	クッション領域（右頬領域）	
8 2 4	パルス	
8 2 6	パルス	20
8 4 2	患者インターフェース	
8 4 4	吸入	
8 4 5	チューブ	
8 4 6	クッション、形状変化材料	
8 4 8	電荷	
8 5 0	通気孔	
8 5 2	チャンバ	
8 5 4	空気流路、グラフ	
8 6 0	患者インターフェース	
8 6 3	鼻梁	30
8 6 4	形状変化材料	
8 6 5	鼻梁	
8 6 6	材料	
8 6 8	電荷	
8 7 0	患者インターフェース	
8 7 2	クッション	
8 7 4	電荷	
8 7 6	チャネル	
8 8 0	フローシステム	
8 8 2	カフ部分	40
8 8 4	電荷	
8 8 6	屈曲部分	
9 0 0	屈曲部	
9 0 2	アーム部分	
9 0 3 A	位置	
9 0 3 B	位置	
9 0 4	電荷	
9 0 6	インターフェース部分	
1 0 0 2	睡眠マット	
1 0 0 4	電荷	50

1 1 0 0	フロージェネレータ	
1 1 0 2	ハウジング	
1 1 0 4	電荷	
1 2 0 0	スプリント	
1 2 0 2	電荷	
1 3 0 0	ポンプ	
1 3 0 2 A	領域	
1 3 0 2 B	領域	
1 3 0 3	空気流	
1 3 0 4	ゲート	10
1 3 0 6	ゲート	
1 3 2 0	ポンプ	
1 3 2 2	フィンガ	
1 3 2 4	ポケット	
1 3 2 6	空気流送出端部	
1 3 2 8	空気流受容端部	
1 3 3 0 A	可撓性材料	
1 3 3 0 B	可撓性材料	
1 3 3 2	固体ベース部分	
1 4 0 0	電気回路	20
1 4 0 2	誘電体電気活性ポリマーアクチュエータ	
1 4 0 4 A	電極	
1 4 0 4 B	電極	
1 4 0 6	ポリマー層	
1 4 1 0	電源	
1 4 1 2	昇圧モジュール	
1 4 1 4	制御ユニット	
1 4 1 6	継電器	
1 4 1 8	抵抗器	

【図 1 A】

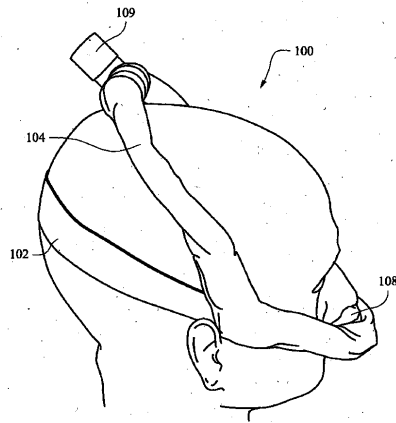


Fig. 1A

【図 1 B】

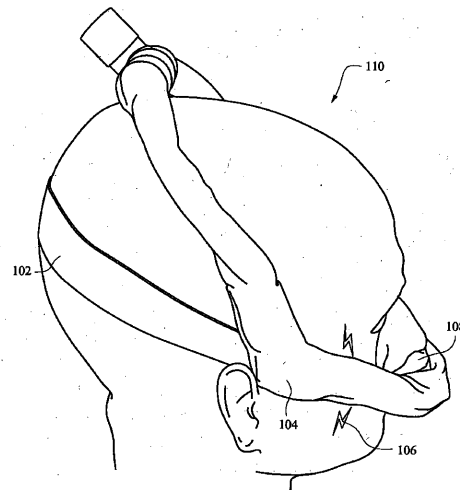


Fig. 1B

【図 1 C】

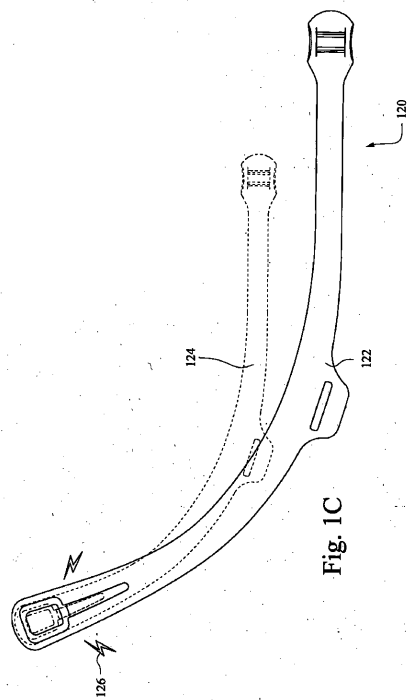


Fig. 1C

【図 1 D - 1】

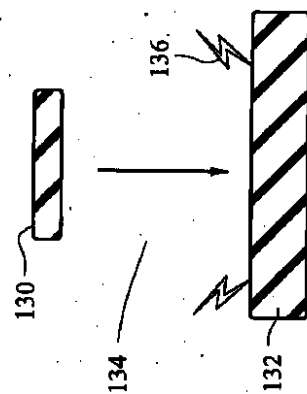


Fig. 1D-1

【図 1 D - 2】

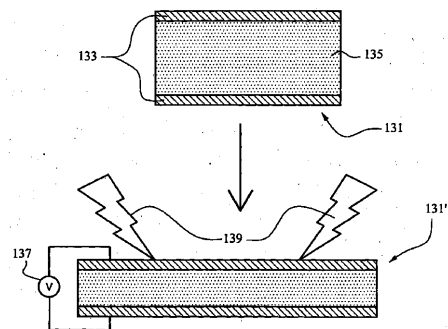


Fig. 1D-2

【図 1 E】

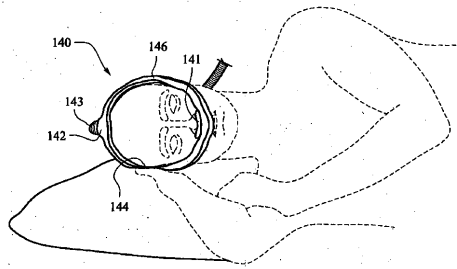


Fig. 1E

【図 1 F】

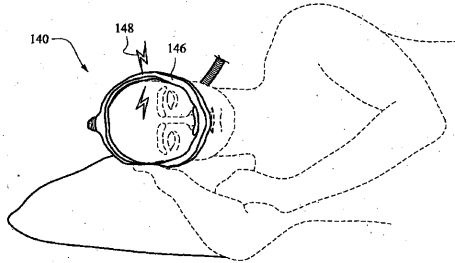


Fig. 1F

【図 2 A】



Fig. 2A

【図 2 B】

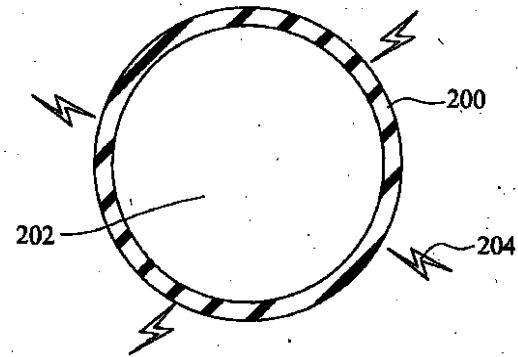


Fig. 2B

【図 2 C】

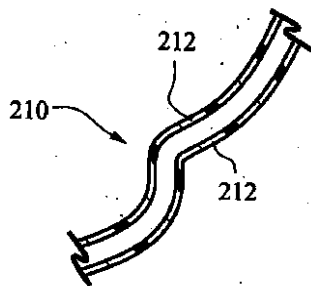


Fig. 2C

【図 2 D】

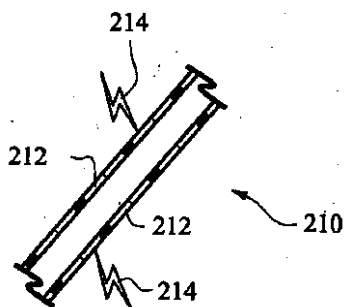


Fig. 2D

【図 2 E - 1】

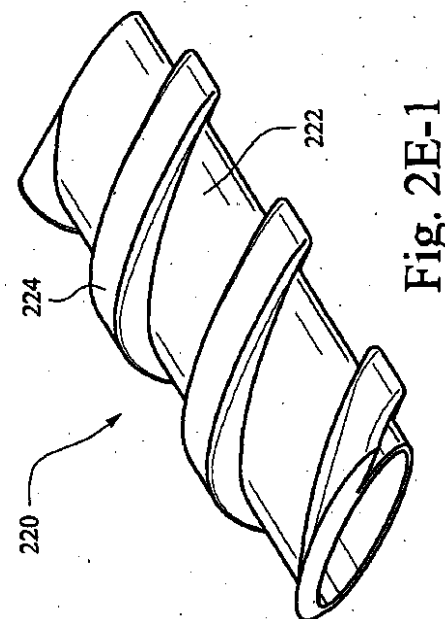


Fig. 2E-1

【 図 2 E - 2 】

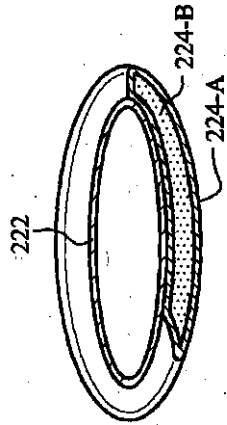


Fig. 2E-2

【 図 2 E - 3 】

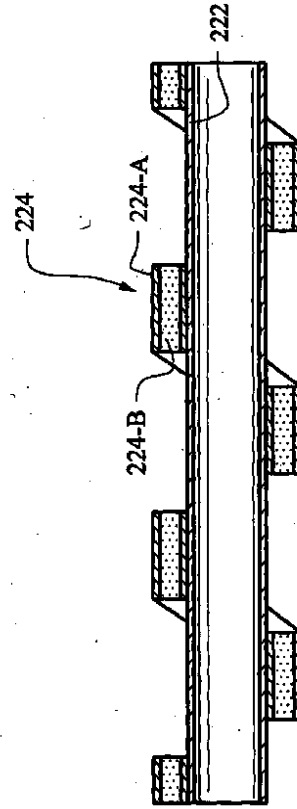


Fig. 2E-3

【 図 2 F - 1 】

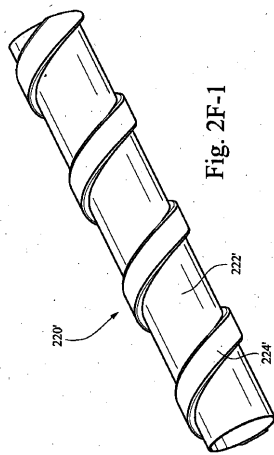


Fig. 2F-1

【 図 2 F - 3 】

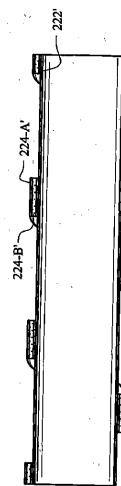


Fig. 2F-3

【 図 2 F - 2 】

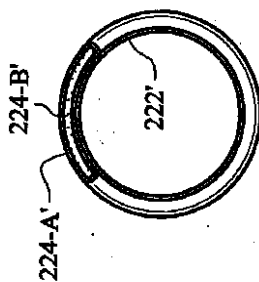
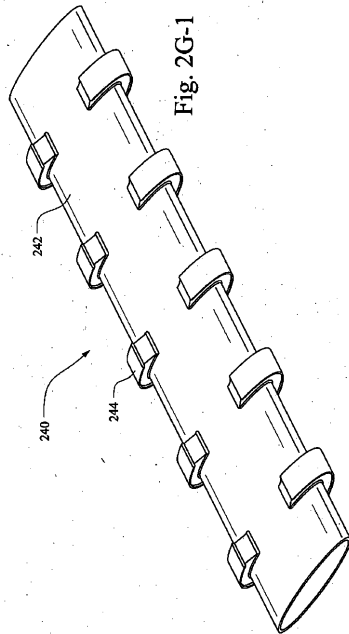
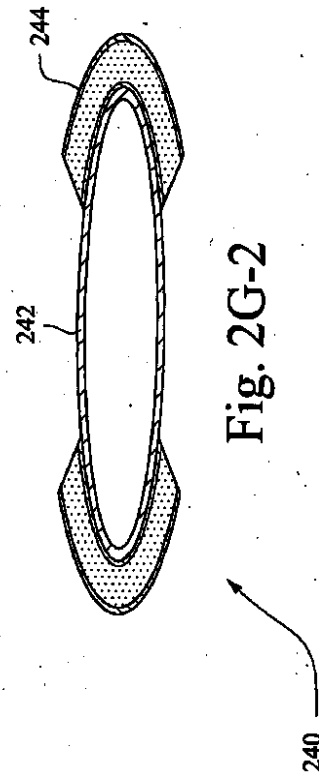


Fig. 2F-2

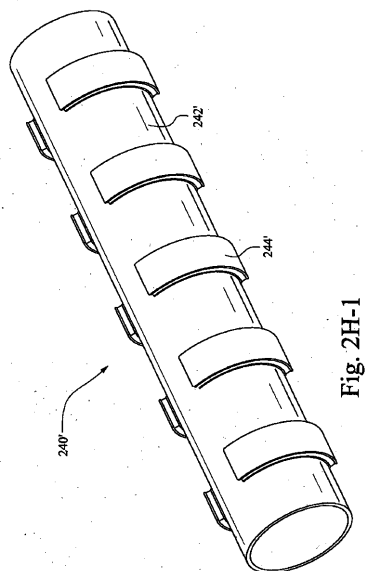
【図 2 G - 1】



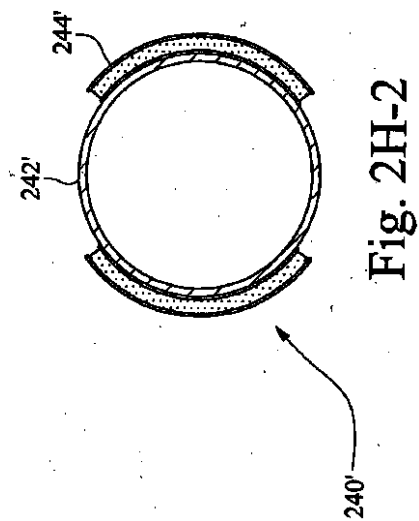
【図 2 G - 2】



【図 2 H - 1】



【図 2 H - 2】



【図 3】

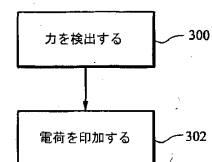


Fig. 3

【図 4 A】

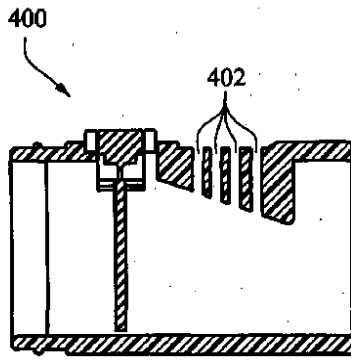


Fig. 4A

【図 4 B】

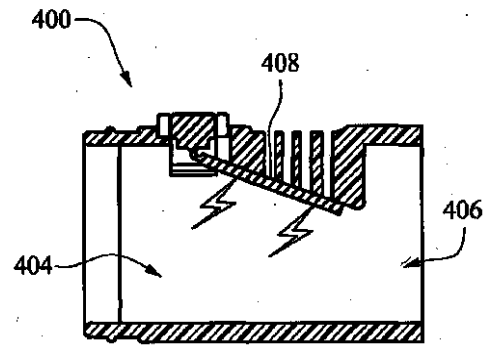


Fig. 4B

【図 4 C】

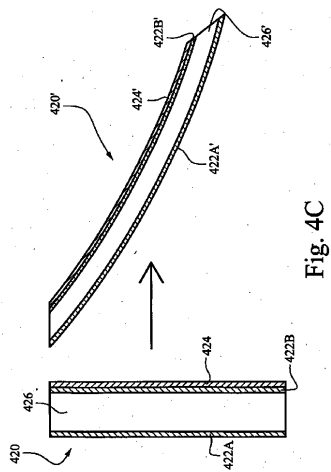


Fig. 4C

【図 5】

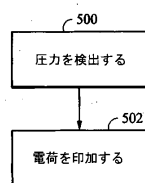


Fig. 5

【図 6 A】

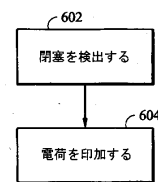


Fig. 6A

【図 6 B - 1】

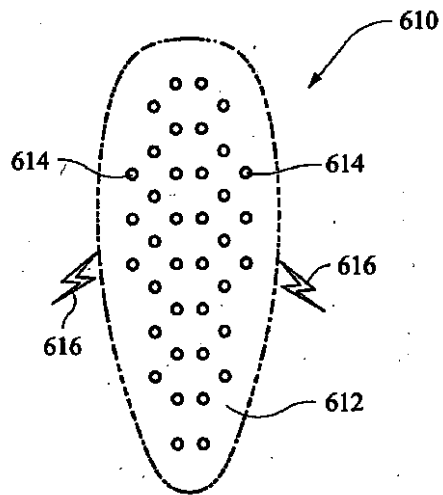


Fig. 6B-1

【図 6 B - 2】

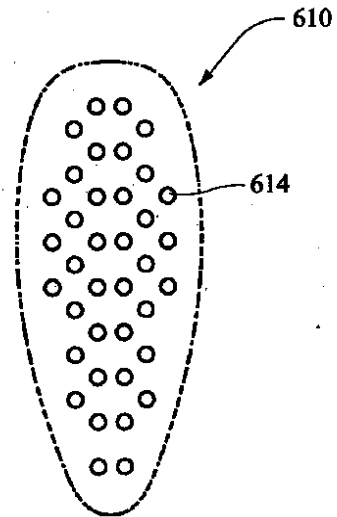


Fig. 6B-2

【図 6 C - 1】

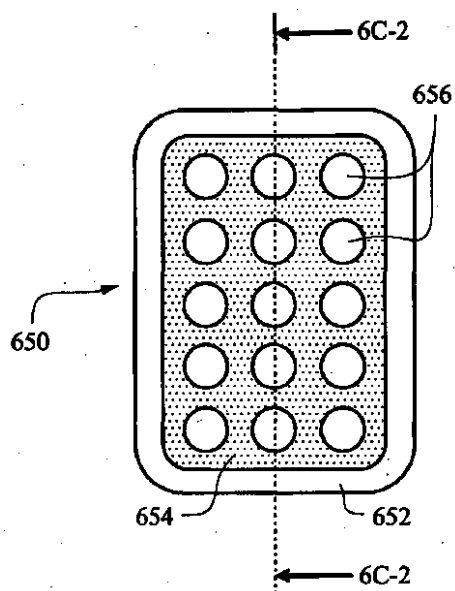


Fig. 6C-1

【図 6 C - 2】

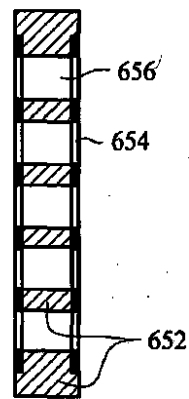


Fig. 6C-2

【図 6 C - 3】

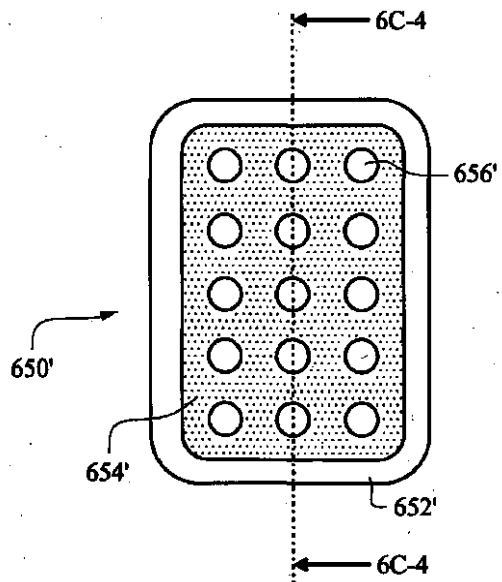


Fig. 6C-3

【図 6 C - 4】

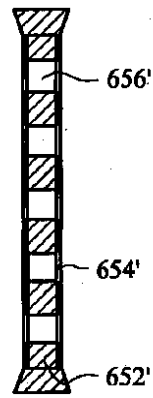


Fig. 6C-4

【図 7 A】

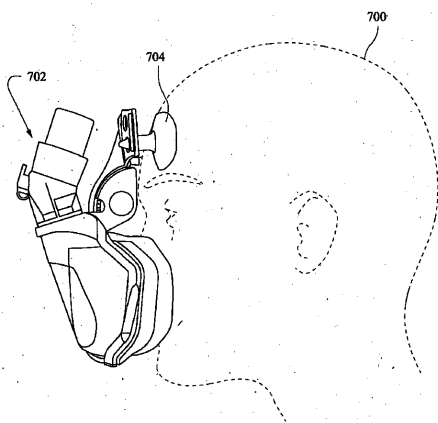


Fig. 7A

【図 7 B】

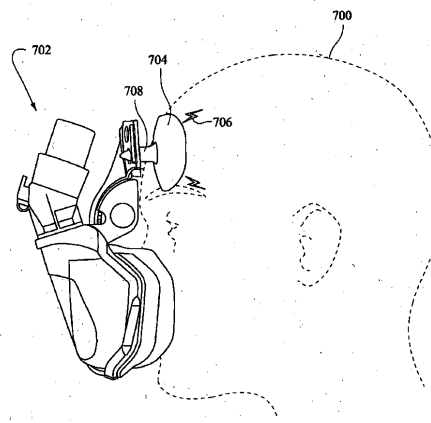


Fig. 7B

【図 8 A】

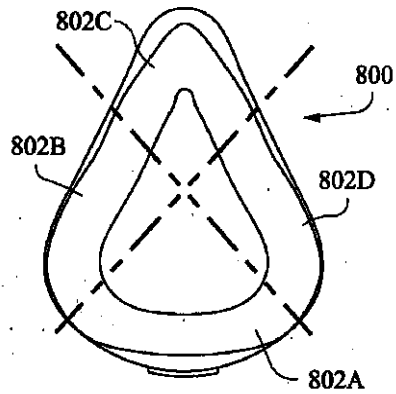


Fig. 8A

【図 8 B】

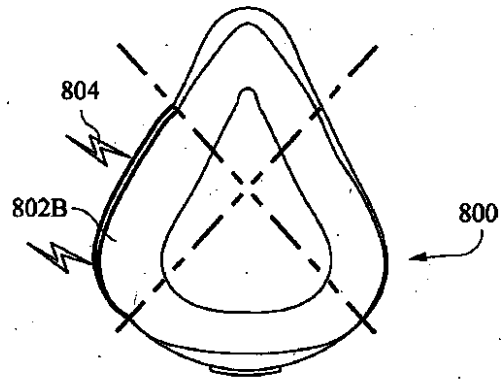


Fig. 8B

【図 8 C】

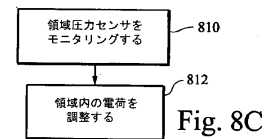


Fig. 8C

【図 8 D】

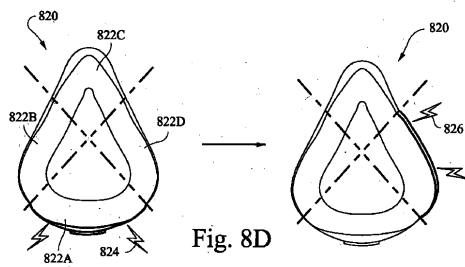


Fig. 8D

【図 8 E】

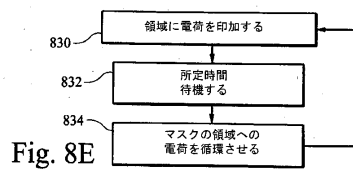


Fig. 8E

【図 8 F - 1】

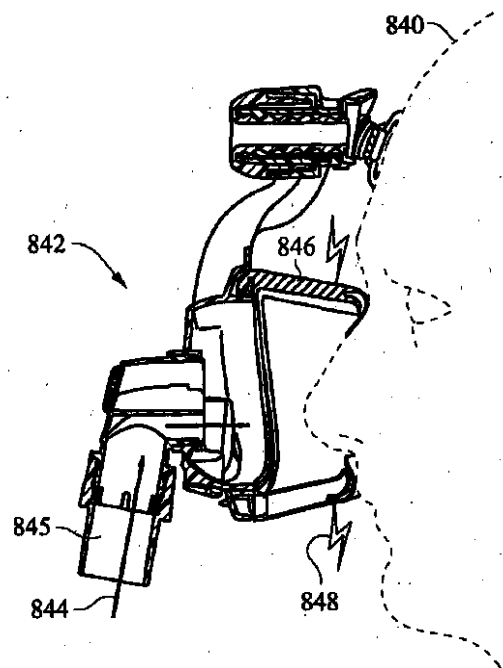


Fig. 8F-1

【図 8 F - 2】

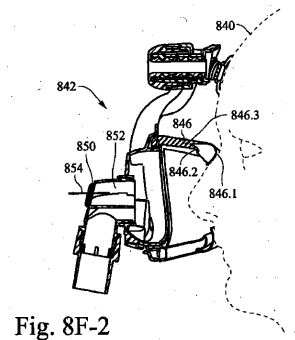


Fig. 8F-2

【図 8 F - 3】

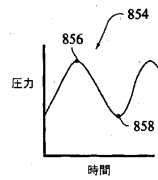


Fig. 8F-3

【図 8 G - 1】

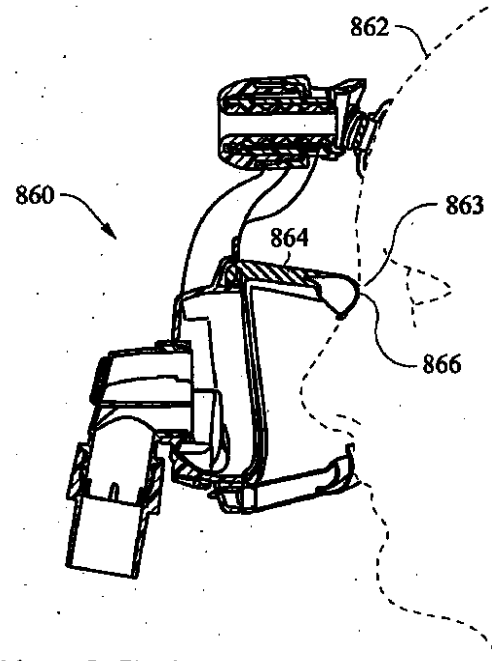


Fig. 8G-1

【図 8 G - 2】

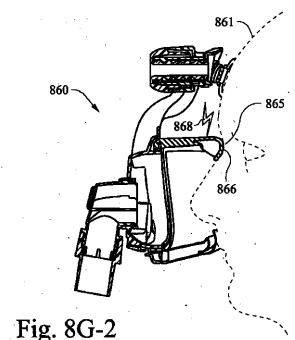


Fig. 8G-2

【図 8 H - 2】

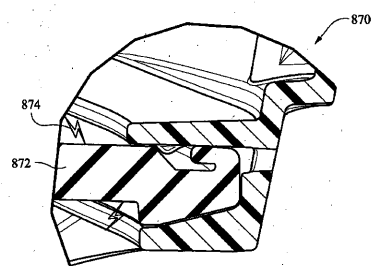


Fig. 8H-2

【図 8 H - 1】

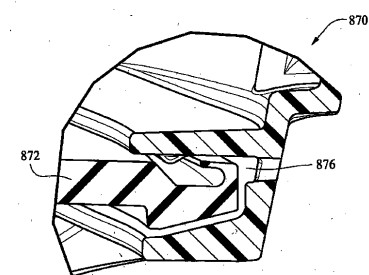


Fig. 8H-1

【図 8 I - 1】

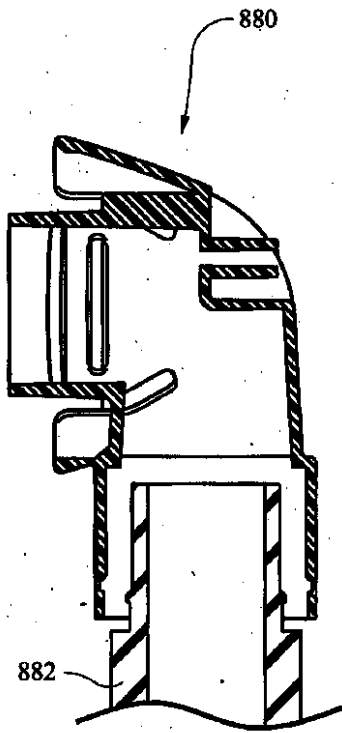


Fig. 8I-1

【図 8 I - 2】

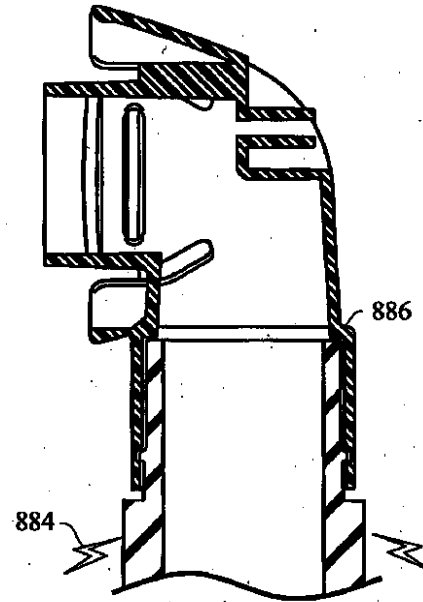


Fig. 8I-2

【図 9 A】

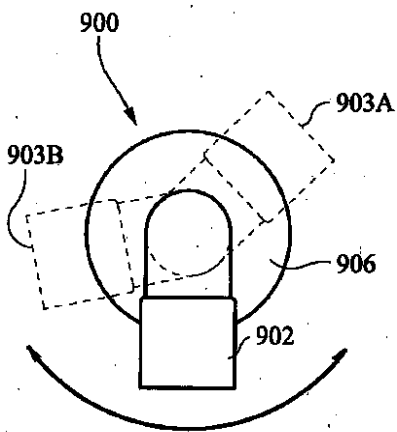


Fig. 9A

【図 9 B】

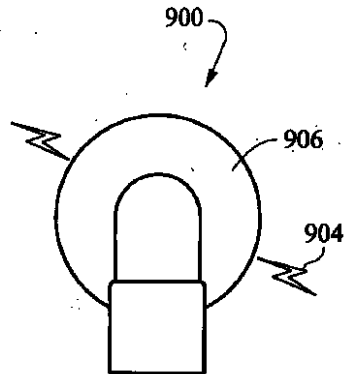


Fig. 9B

【図 9 C】

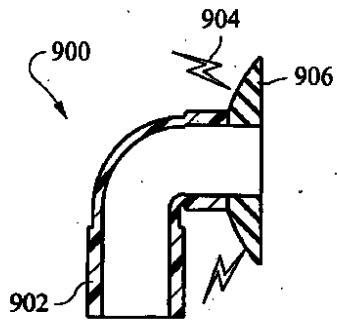


Fig. 9C

【図 10 A】

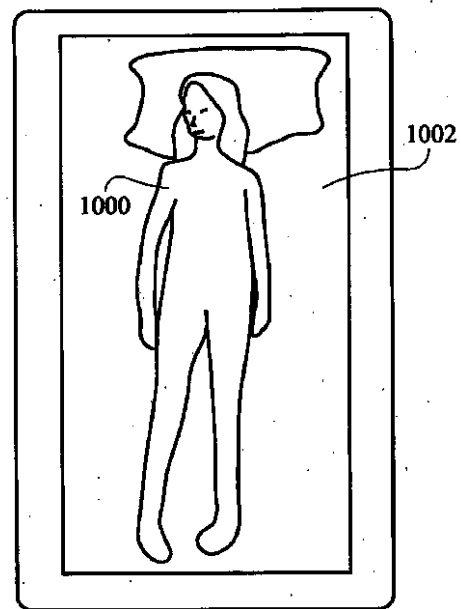


Fig. 10A

【図 10 B】

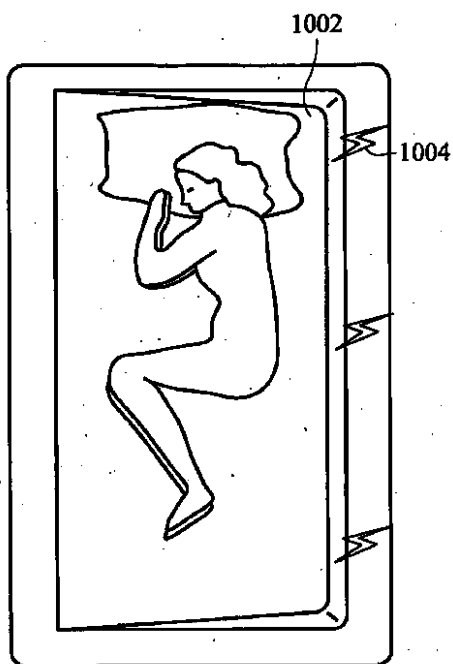
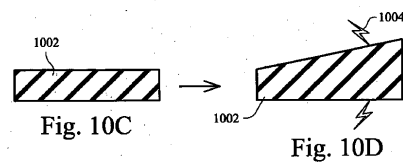


Fig. 10B

【図 10 C - 10 D】



【図 10 E】



Fig. 10E

【図 10 F】



Fig. 10F

【図 10 G】

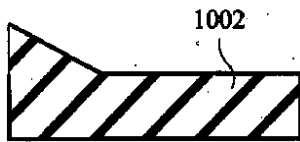


Fig. 10G

【図 11 A】

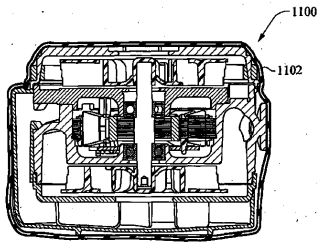


Fig. 11A

【図 11 B】

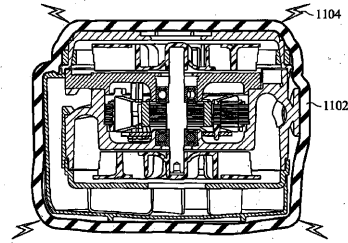


Fig. 11B

【図 12 A】



Fig. 12A

【図 12 B】

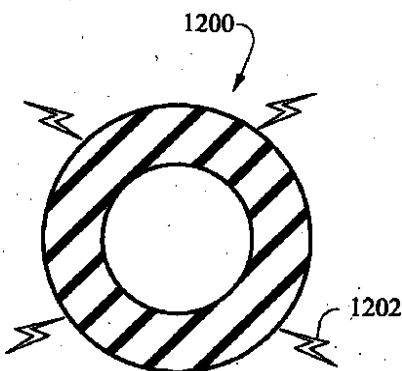


Fig. 12B

【図 13 A】

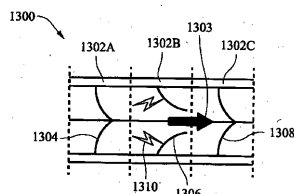


Fig. 13A

【図 13 B - 1】

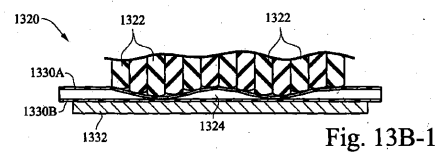


Fig. 13B-1

【図 13 B - 2】

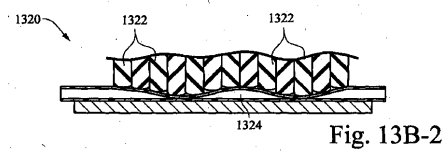


Fig. 13B-2

【図 13 B - 3】

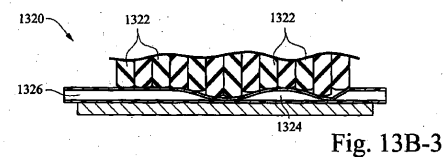


Fig. 13B-3

【図 13 B - 4】

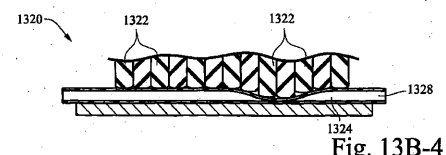


Fig. 13B-4

Block diagram of a power supply system for a 3-layer polymer actuator. The system includes a control unit (1414) connected to a power source (SC) and a voltage meter (V, 1410). The control unit is connected to a DC-DC converter (1412) via a coil (1416). The DC-DC converter is connected to a resistor (Rt, 1418) and a 3-layer polymer actuator (1404B). The actuator is connected to a resistor (R0, 1406) and a voltage meter (V, 1410). The actuator is labeled 1404A and 1402.

Fig. 14

フロントページの続き

- (72)発明者 カイ・シュテュービガー
オーストラリア・ニュー・サウス・ウェールズ・2153・ベラ・ヴィスタ・エリザベス・マッカーサー・ドライブ・1・レスメド・リミテッド内
- (72)発明者 ジャスティン・ジョン・フォーミカ
オーストラリア・ニュー・サウス・ウェールズ・2153・ベラ・ヴィスタ・エリザベス・マッカーサー・ドライブ・1・レスメド・リミテッド内
- (72)発明者 アーロン・サミュエル・デイヴィッドソン
オーストラリア・ニュー・サウス・ウェールズ・2153・ベラ・ヴィスタ・エリザベス・マッカーサー・ドライブ・1・レスメド・リミテッド内
- (72)発明者 ジェラルド・マイケル・ラマリー
オーストラリア・ニュー・サウス・ウェールズ・2153・ベラ・ヴィスタ・エリザベス・マッカーサー・ドライブ・1・レスメド・リミテッド内
- (72)発明者 クランシー・ジョン・デニス
オーストラリア・ニュー・サウス・ウェールズ・2153・ベラ・ヴィスタ・エリザベス・マッカーサー・ドライブ・1・レスメド・リミテッド内
- (72)発明者 リアム・ホリー
オーストラリア・ニュー・サウス・ウェールズ・2153・ベラ・ヴィスタ・エリザベス・マッカーサー・ドライブ・1・レスメド・リミテッド内

審査官 佐藤 智弥

- (56)参考文献 特開2006-102498(JP, A)
特開2007-44503(JP, A)
特表2005-503869(JP, A)
米国特許出願公開第2009/0101153(US, A1)
米国特許第5538000(US, A)

- (58)調査した分野(Int.Cl., DB名)
A61M 16/06