

【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26年12月18日 (2014.12.18)

【公表番号】特表2013-545541 (P2013-545541A)
 【公表日】平成25年12月26日 (2013.12.26)
 【年通号数】公開・登録公報2013-069
 【出願番号】特願2013-538303 (P2013-538303)
 【国際特許分類】

A 6 1 H 31/00 (2006.01)

【 F I 】

A 6 1 H 31/00

【手続補正書】

【提出日】平成26年10月31日 (2014.10.31)

【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】

自動 CPR のための方法であって、

圧迫素子の運動中に前記圧迫素子の位置を第 1 の圧迫周期の第 1 の開始位置から第 1 の圧迫深度に対応する第 1 の圧迫位置へ、及び前記圧迫素子の静止位置へ戻るように制御するステップと、

前記静止位置に達した後第 2 の圧迫周期が開始するまで前記圧迫素子にかかる力を制御するステップとを有し、

前記圧迫素子にかかる力を制御するステップが、胸部に反作用力を加えるため、及び、圧迫周期の後、前記圧迫素子が、前記胸部と接触し続ける、又は再接触することを確実にしつつ、換気が実行される場合に換気が原因で前記胸部が動くことを可能にするため、反作用力をかけるステップを有する、方法。

【請求項 2】

前記圧迫素子がモータによって駆動され、前記圧迫素子にかかる力を制御するステップが前記モータのパワーを制限するステップを有する、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記モータに制限電流を印加するステップを有する、請求項 2 に記載の方法。

【請求項 4】

前記第 2 の圧迫周期の第 2 の圧迫深度を計算するステップをさらに有し、前記第 1 の圧迫周期の最終位置が前記第 2 の圧迫周期の前記圧迫素子の第 2 の開始位置である、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 5】

前記第 1 の圧迫深度と前記第 2 の圧迫深度の差を最大深度偏差に制限するステップをさらに有する、請求項 4 に記載の方法。

【請求項 6】

前記最大深度偏差が 1 乃至 3 センチメートルの範囲に含まれる、請求項 5 に記載の方法。

【請求項 7】

前記位置を制御するステップ及び / 又は前記力を制御するステップが固定有効時間において有効にされる、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 8】

前記位置を制御するステップ及び / 又は前記力を制御するステップが固定無効時間において無効にされる、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 9】

前記圧迫素子の位置を制御するステップと前記圧迫素子にかかる力を制御するステップの間に移行期間を有する、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 10】

前記力を制御するステップが約 0.2 秒及び約 0.6 秒の間に含まれる時間窓にわたって実行される、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 11】

前記圧迫素子にかかる力の制御中に前記圧迫素子の位置を解析するステップを有する、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 12】

請求項 1 に記載の自動 CPR のための方法を送受信機に実行させるための制御論理を中に格納した非一時的コンピュータ使用可能媒体を有するコンピュータプログラム。

【請求項 13】

請求項 1 に記載の自動 CPR のための方法を送受信機に実行させるための制御論理を中に格納した非一時的コンピュータ使用可能媒体を有するコンピュータプログラムを有する、自動 CPR のための装置。

【請求項 14】

自動 CPR のための装置であって、

患者の胸部に圧迫力を加える圧迫素子を有する CPR 素子と、

前記圧迫素子の運動中に前記圧迫素子の位置を第 1 の圧迫周期の第 1 の開始位置から第 1 の圧迫深度に対応する第 1 の圧迫位置へ、及び前記圧迫素子の静止位置へ戻るように制御し、前記静止位置に達した後第 2 の圧迫周期が開始するまで前記圧迫素子にかかる力を制御する、制御素子とを有し、

前記制御素子が、前記胸部に反作用力を加えるため、及び、圧迫周期の後、前記圧迫素子が、前記胸部と接触し続ける、又は再接触することを確実にしつつ、換気が実行される場合に換気が原因で前記胸部が動くことを可能にするため、前記静止位置に達した後第 2 の圧迫周期が開始するまで前記圧迫素子に反作用力をかけるよう構成される、装置。