

【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30年10月4日(2018.10.4)

【公表番号】特表2017-529911(P2017-529911A)
 【公表日】平成29年10月12日(2017.10.12)
 【年通号数】公開・登録公報2017-039
 【出願番号】特願2017-512360(P2017-512360)
 【国際特許分類】

A 6 1 M 5/168 (2006.01)

【F I】

A 6 1 M 5/168 5 0 4

A 6 1 M 5/168 5 3 0

【手続補正書】
 【提出日】平成30年8月27日(2018.8.27)
 【手続補正 1】
 【補正対象書類名】明細書
 【補正対象項目名】0 0 5 6
 【補正方法】変更
 【補正の内容】
 【0 0 5 6】

本開示は、本明細書中に記載された具体例に限定されるときでなく、むしろ開示内容のあらゆる態様及びその同等のものに範囲が及ぶと理解すべきである。本明細書を検討すれば、開示内容が適用され得る種々の改変形、同等のプロセス、並びに数多くの構造が当業者には容易に明らかになる。

なお、参考態様としては以下のようなものがある。

[参考態様 1]

医療デバイスシステムであって、
複数の医療デバイスのそれぞれが、
該医療デバイスの空間的加速度を測定するように形成された加速度計と、
該加速度計に動作的に接続されたコントローラと、
該コントローラに動作的に接続された通信インターフェイスと、
を含む複数の医療デバイスと、
該複数の医療デバイスのそれぞれの医療デバイスの該通信インターフェイスに通信接続された情報システムと、
を含み、
前記複数の医療デバイスのそれぞれの医療デバイスの該コントローラが、
前記医療デバイスの前記加速度計によって測定された加速度パターンを処理し、そして
前記加速度パターンに関連する情報を、該通信インターフェイスを介して該情報システムに通信するように形成され、且つプログラミングされており、
前記情報システムが、
前記複数の医療デバイスのそれぞれによって通信された前記加速度パターンに関連する情報を受信し、
前記情報システムによって受信された前記加速度パターンに関連する情報を、定義された対応基準に基づいて対応に関して比較し、
該定義された対応基準を満たす前記加速度パターンに関連する情報を通信した前記複数の医療デバイスのうちの少なくともそれぞれの医療デバイスのリストを維持するように形成され、且つプログラミングされている、
ことを特徴とする医療デバイスシステム。

[参考態様 2]

前記複数の医療デバイスが共通の支持構造に取り付けられたときに、前記複数の医療デバイスの少なくとも１つが、該複数の医療デバイスの他の医療デバイスにおいて測定可能な加速を生じさせることができる選択的に作動可能な構成部分を含む、参考態様 1 に記載のシステム。

[参考態様 3]

前記情報システムが、前記定義された対応基準を満たす前記加速度パターンに関連する情報を通信した少なくともそれぞれの医療デバイスへ関連付けメッセージを通信するように形成され、且つプログラミングされており、そして

前記複数の医療デバイスのそれぞれの医療デバイスのコントローラが、前記情報システムから関連付けメッセージを受信するように形成され、且つプログラミングされている、参考態様 1 に記載のシステム。

[参考態様 4]

医療デバイスを関連付けする方法であって、

複数の医療デバイスを共通の支持構造に取り付けるステップであって、前記複数の医療デバイスのそれぞれが、該医療デバイスの空間的加速度を測定するように形成された加速度計を含む、ステップと、

前記複数の医療デバイスに機械的インパルスを与えるステップであって、前記機械的インパルスが前記共通の支持構造を通して前記複数の医療デバイスの全ての間に伝達される、ステップと、

前記複数の医療デバイスのそれぞれが、前記機械的インパルスと関連付けされる加速度パターンを前記それぞれの医療デバイスの加速度計によって測定するステップと、

定義された対応基準に基づいて対応関係に関して前記複数の医療デバイスのそれぞれによって測定された加速度パターンを比較するステップと、

前記定義された対応基準を満たす加速度パターンを測定した前記複数の医療デバイスの全てを関連付けするステップと、

を含む、医療デバイスを関連付けする方法。

[参考態様 5]

前記機械的インパルスを与えることが前記共通の支持構造を手動で打撃することを含む、参考態様 4 に記載の方法。

[参考態様 6]

前記機械的インパルスを与えることは、前記複数の医療デバイスのうちの 1 つの医療デバイスの構成部分が該機械的インパルスを生じさせることを含む、参考態様 4 に記載の方法。

【 手続補正 2 】

【 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 】

医療デバイスを関連付けする方法であって、

複数の医療デバイスを用意するステップであって、該複数の医療デバイスのそれぞれが、該医療デバイスの空間的加速度を測定するように形成された加速度計を含む、ステップと、

前記複数の医療デバイスの少なくとも 2 つのそれぞれが、それぞれの医療デバイスの加速度計によって、時間に関する加速度パターンを測定するステップと、

前記複数の医療デバイスの少なくとも 2 つによって測定された前記加速度パターンを、定義された対応基準に基づいて対応関係を比較するステップと、

前記該複数の医療デバイスの少なくとも 2 つのうち、前記定義された対応基準を満たす

加速度パターンを測定した医療デバイスの全てを関連付けするステップと、
を含むことを特徴とする医療デバイスを関連付けする方法。

【請求項 2】

関連付けされた一組のデバイスのそれぞれのパラメータを修正するステップを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

比較するステップが、前記複数の医療デバイスの少なくとも 2 つによって測定された前記加速度パターンの少なくとも 1 つをスケーリングすることを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 4】

比較するステップが、前記複数の医療デバイスの少なくとも 2 つによって測定された前記加速度パターンの少なくとも 1 つにおいて座標変換を実施することを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 5】

複数の医療デバイスの少なくとも 1 つが、2 つ以上の軸線内の加速度を測定する加速度計を含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 6】

複数の医療デバイスの少なくとも 1 つが 2 つ以下の軸線内の加速度を測定する加速度計を含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 7】

前記複数の医療デバイスが関連付け受容モードの医療デバイスを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 8】

比較するステップは、

前記複数の医療デバイスの少なくとも 2 つのそれぞれが、前記医療デバイスが測定した加速度パターンを情報システムへ伝達すること、そして

前記複数の医療デバイスの少なくとも 2 つのそれぞれから伝達された加速度パターンを、前記情報システムが定義された対応基準に基づいて対応に関して比較することを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 9】

関連付けするステップは、

前記情報システムが、前記複数の医療デバイスの前記少なくとも 2 つのうちの、定義された対応基準を満たす加速度パターンを測定した少なくともそれぞれの医療デバイスへ関連付けメッセージを通信することを含む、請求項 8 に記載の方法。

【請求項 10】

比較するステップが前記複数の医療デバイスの前記少なくとも 2 つの間で分散形式で実施される、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 11】

比較するステップが前記複数の医療デバイスの前記少なくとも 2 つのうちの 1 つの医療デバイスによって実施される、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 12】

比較するステップが、前記複数の医療デバイスの少なくとも 2 つのうちの少なくとも第 1 の医療デバイスが該第 1 の医療デバイスの加速度計によって測定された加速度パターンに関連する情報を伝達することを含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 13】

比較するステップは、前記複数の医療デバイスの前記少なくとも 2 つのうちの少なくとも第 2 の医療デバイスが、該第 2 の医療デバイスの加速度計によって測定された加速度パターンに関連する情報を、前記複数の医療デバイスの前記少なくとも 2 つのうちの前記第 1 の医療デバイスから受信された情報と比較することを含む、請求項 12 に記載の方法。

【請求項 14】

前記複数の医療デバイスのデバイスを共通の支持構造に機械的に取り付けることを含む、請求項 1 に記載の方法。