

【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7年1月27日(2025.1.27)

【国際公開番号】WO2023/280718  
 【公表番号】特表2024-526301(P2024-526301A)  
 【公表日】令和6年7月17日(2024.7.17)  
 【年通号数】公開公報(特許)2024-132  
 【出願番号】特願2024-500172(P2024-500172)

【国際特許分類】

A 6 1 F 5/01(2006.01)  
 A 6 1 F 5/02(2006.01)  
 A 6 1 F 13/00(2024.01)  
 A 6 1 F 13/06(2006.01)  
 A 6 1 F 13/10(2006.01)

10

【FI】

A 6 1 F 5/01 N  
 A 6 1 F 5/02 N  
 A 6 1 F 13/00 3 5 5 S  
 A 6 1 F 13/06 A  
 A 6 1 F 13/10 A

20

【手続補正書】

【提出日】令和7年1月17日(2025.1.17)

【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】

30

【請求項1】

手首(1000)または足首(2000)用の関節包帯(100、200)であって、  
 第1端部(11、211)および第2端部(12、212)を有するストラップ要素(10、210)を備え、

前記ストラップ要素(10、210)は、少なくとも2つの弾性部(14、16)と、  
 前記2つの弾性部(14、16)の間の少なくとも1つの非弾性部(15)とを有し、

前記ストラップ要素(10、210)の前記第2端部(12、212)は、前記ストラップ要素(10、210)もしくはチューブ要素(50、250)に取り付けられている、  
 または可逆的に取り付け可能であり、

前記ストラップ要素(10、210)は、第1弾性部(14)と、第1非弾性部(15)と、第2弾性部(16)と、第2非弾性部(17)と、第3弾性部(18)とを連続的に有し、

40

前記第1非弾性部(15)は、平行四辺形または湾曲またはキクの形態の部分

を有し、  
 前記第2非弾性部(17)は、テーパを有することを特徴とする、関節包帯(100、200)。

【請求項2】

前記ストラップ要素(10、210)は、靴脚(1001、2001)、特に前腕(1001)または下腿(2001)の周りに延びることができる固定部を有し、

前記固定部は、2つの相互接続可能な領域を有し、前記2つの領域を接続することによ

50

って、前記固定部を前記靴脚（1001、2001）、特に前記前腕（1001）または前記下腿（2001）に固定することができる、請求項1に記載の関節包帯（100、200）。

【請求項3】

前記ストラップ要素（10、210）は、第1端部（11、211）と第2端部（12、212）とを有し、

前記ストラップ要素（10、210）の前記第1端部（11、211）は、前記固定部によって形成され、前記靴脚（1001、2001）に取り付け可能であり、

前記ストラップ要素（10、210）の前記第2端部（12、212）は、前記ストラップ要素（10、210）に可逆的に取り付け可能であり、

装着状態において、前記ストラップ要素（10、210）の前記第1端部（11、211）が、前記固定部によって前記靴脚（1001、2001）上に配置され、前記ストラップ要素（10、210）が、前記第1端部（11、211）から基脚（1002、2002）まで四肢末端の関節（1000、2000）上を遠位方向に延び、内側で前記基脚（1002、2002）または中脚（2003）の周りに延び、前記靴脚（1001、2001）まで前記手首（1000）または足首（2000）上を背側に延び、それによって自身を交差させ、前記靴脚（1001、2001）の周りに延び、前記靴脚（1001、2001）の領域において前記第2端部（12、212）で前記ストラップ要素（10、210）に可逆的に取り付けられている、請求項2に記載の関節包帯（100、200）。

10

20

【請求項4】

前記ストラップ要素（10、210）の前記第2端部（12、212）は、前記ストラップ要素（10、210）に取り付けられている、または可逆的に取り付け可能である、請求項1または2に記載の関節包帯。

【請求項5】

弾性のチューブ要素（50、250）とストラップ要素（10、210）とを備え、

前記チューブ要素（50、250）は、第1端部を有する第1チューブ半体（51、251）と第2端部を有する第2チューブ半体（52、252）とを有し、

前記ストラップ要素（10、210）は、第1端部（11、211）と第2端部（12、212）とを有し、

前記ストラップ要素（10、210）の前記第1端部（11、211）は、前記第1チューブ半体（51、251）に取り付けられている、または取り付け可能であり、

前記ストラップ要素（10、210）の前記第2端部（12、212）は、前記ストラップ要素（10、210）または前記第1チューブ半体（51、251）に可逆的に取り付け可能であり、

装着状態において、前記ストラップ要素（10、210）の前記第1端部が、前記第1チューブ半体（51、251）に取り付けられ、靴脚（1001、2001）上に配置され、前記ストラップ要素（10、210）が、前記第1端部から基脚（1002、2002）まで四肢末端の関節（1000、2000）上を遠位方向に延び、内側で前記基脚（1002、2002）または中脚（2003）の周りに延び、前記靴脚（1001、2001）まで前記四肢末端の関節（1000、2000）上を背側に延び、それによって自身を交差させ、前記靴脚（1001、2001）の周りに延び、前記靴脚（1001、2001）の領域において前記第2端部（12、212）で前記ストラップ要素（10、210）または前記第1チューブ半体（51、251）に可逆的に取り付けられていることを特徴とする、請求項1から3のいずれか一項に記載の関節包帯（100、200）。

30

40

【請求項6】

前記ストラップ要素（10、210）の少なくとも1つの弾性部は、手の甲もしくは手の平の上、または足の甲もしくは足の裏の上に延びている、および/または少なくとも1つの非弾性部は、手の縁部または足の縁部に沿って延びている、請求項1から3のいずれか一項に記載の関節包帯（100、200）。

50

**【請求項 7】**

前記ストラップ要素（10、210）は、少なくとも1つのテーパ部を有する、請求項1から3のいずれか一項に記載の関節包帯（100、200）。

**【請求項 8】**

前記ストラップ要素（10、210）は、平行四辺形または湾曲またはキクの形態の少なくとも1つの部分を有する、請求項1から3のいずれか一項に記載の関節包帯（100、200）。

**【請求項 9】**

前記ストラップ要素（10、210）は、交互に配置された弾性部および非弾性部を有する、請求項1から3のいずれか一項に記載の関節包帯（100、200）。 10

**【請求項 10】**

前記第1弾性部（14）に非弾性の予備部分（13）がさらに割り当てられている、請求項1から3のいずれか一項に記載の関節包帯（100、200）。

**【請求項 11】**

前記ストラップ要素（10、210）は、少なくとも2つの可逆的に相互接続可能なストラップ部分要素を備える、請求項1から3のいずれか一項に記載の関節包帯（100、200）。

**【請求項 12】**

前記ストラップ要素（10、210）は、前記第1端部（11、211）を有する第1ストラップ部分要素と、前記第2端部（12、212）を有する第2ストラップ部分要素とを備え、 20

前記第2ストラップ部分要素は弾性である、請求項1から3のいずれか一項に記載の関節包帯（100、200）。

**【請求項 13】**

前記第1ストラップ部分要素および前記第2ストラップ部分要素は、前記第1ストラップ部分要素上の第3端部および前記第2ストラップ部分要素上の第4端部を介して可逆的に相互接続可能であり、

好ましくは、前記第2ストラップ部分要素上の前記第4端部は接続要素を備え、前記接続要素により、前記第2ストラップ部分要素は、前記第1ストラップ部分要素なしで前記チューブ要素（50、250）に可逆的に取り付け可能である、請求項12に記載の関節包帯（100、200）。 30

**【請求項 14】**

前記関節包帯（100、200）は安定化バーを有しない、請求項1から3のいずれか一項に記載の関節包帯（100、200）。