

【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 3 年 8 月 26 日 (2021.8.26)

【公開番号】特開 2021-62226 (P2021-62226A)

【公開日】令和 3 年 4 月 22 日 (2021.4.22)

【年通号数】公開・登録公報 2021-019

【出願番号】特願 2020-214928 (P2020-214928)

【国際特許分類】

A 6 1 M 25/082 (2006.01)

A 6 1 M 25/09 (2006.01)

A 6 1 B 34/30 (2016.01)

A 6 1 B 90/50 (2016.01)

A 6 1 B 34/20 (2016.01)

【F I】

A 6 1 M 25/082 5 0 0

A 6 1 M 25/09 5 3 0

A 6 1 B 34/30

A 6 1 B 90/50

A 6 1 B 34/20

【手続補正書】

【提出日】令和 3 年 6 月 29 日 (2021.6.29)

【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】請求項 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【請求項 1】

ロボットカテーテルシステムであって、

1 つ以上のモータが内部に配置されたモータ駆動ベース部 (2 2 , 3 0 2) と、
該モータ駆動ベース部 (2 2 , 3 0 2) と連結されるように構成されたカセット (2 4 , 3 0 0) であって、前端、後端、第 1 チャンネル (3 6 4)、及び第 2 チャンネル (3 6 6) を有する筐体 (4 2 , 3 1 6) を含むカセット (2 4 , 3 0 0) とを含み、
前記カセット (2 4 , 3 0 0) は、

前記第 1 チャンネル (3 6 4) を通るガイドワイヤ (5 0 , 3 0 1) と解放可能に係合して軸方向移動を与えるように構成された係合表面 (4 2 6 , 4 2 8) の第 1 の対と、

前記第 2 チャンネル (3 6 6) を通るカテーテル装置 (5 4 , 3 0 3) と解放可能に係合して軸方向移動を与えるように構成された係合表面 (4 7 2 , 4 7 4) の第 2 の対とを含んでおり、

前記ガイドワイヤ (5 0 , 3 0 1) は、前記筐体 (4 2 , 3 1 6) の後端から延伸して前記筐体 (4 2 , 3 1 6) の前端から出て行き、

前記カテーテル装置 (5 4 , 3 0 3) は、前記ガイドワイヤ (5 0 , 3 0 1) と集合して前記筐体 (4 2 , 3 1 6) の前端から出て行き、

前記第 2 チャンネル (3 6 6) は、前記第 1 チャンネル (3 6 4) に対して角度を付けて配置されている、ロボットカテーテルシステム。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 0 4 】

発明の一実施形態は、ロボットカテーテルシステムに係り、該ロボットカテーテルシステムは、1つ以上のモータが内部に配置されたモータ駆動ベース部と、モータ駆動ベース部と連結されるように構成されたカセットであって、前端、後端、第1チャンネル、及び第2チャンネルを有する筐体を含むカセットとを含む。そのカセットは、第1チャンネルを通るガイドワイヤと解放可能に係合して軸方向移動を与えるように構成された係合表面の第1の対と、第2チャンネルを通るカテーテル装置と解放可能に係合して軸方向移動を与えるように構成された係合表面の第2の対とを含んでいる。ガイドワイヤは、筐体の後端から延伸して筐体の前端から出て行き、カテーテル装置は、ガイドワイヤと集合して筐体の前端から出て行く。第2チャンネルは、第1チャンネルに対して角度を付けて配置されている。

発明の一実施形態において、カテーテル駆動カセットは、ベース部と取り外し可能に連結されて構成される。前記カセットは、長手方向軸に沿ってガイドワイヤを駆動するように構成された第1の軸駆動機構と、長手方向軸に沿って作動カテーテルを駆動するように構成される第2の軸駆動機構と、長手方向軸を中心にガイドワイヤを回転するように構成される第1の回転駆動機構とを備える。