

【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 2 月 25 日 (2021.2.25)

【公表番号】特表 2020-507364 (P2020-507364A)

【公表日】令和 2 年 3 月 12 日 (2020.3.12)

【年通号数】公開・登録公報 2020-010

【出願番号】特願 2019-539295 (P2019-539295)

【国際特許分類】

A 6 1 B 1/00 (2006.01)

A 6 1 B 17/29 (2006.01)

A 6 1 B 17/128 (2006.01)

A 6 1 M 25/10 (2013.01)

A 6 1 M 5/14 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 1/00 6 5 5

A 6 1 B 17/29

A 6 1 B 17/128

A 6 1 M 25/10

A 6 1 M 5/14 5 0 0

【手続補正書】

【提出日】令和 3 年 1 月 8 日 (2021.1.8)

【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】

最小侵襲処置のためのシステムであって、

遠位開口を有する第 1 の管腔を含む細長い胴体を備えた第 1 の装置であり、前記細長い胴体の少なくとも一部分が操縦可能である、第 1 の装置と、

前記第 1 の管腔内に配置可能である第 2 の装置であり、その遠位部分が前記遠位開口から突出する、第 2 の装置と、

前記第 1 の装置の近位部分及び前記第 2 の装置の近位部分に個別に結合可能である支持フレーム及びレールと、
を備えており、

前記レールが、前記第 2 の装置が前記第 1 の装置に対して前記レールの長手方向軸に沿って移動可能であるように構成されている、システム。

【請求項 2】

前記第 2 の装置の前記遠位部分が操縦可能である、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 3】

前記第 1 の装置の近位端に取り付け可能な第 1 のモータパックと、前記第 2 の装置の近位端に取り付け可能な第 2 のモータパックと、を更に備えた、請求項 2 に記載のシステム。

【請求項 4】

前記第 1 のモータパックが、前記細長い胴体の前記少なくとも一部分の操縦用に構成されている、請求項 3 に記載のシステム。

【請求項 5】

前記第 2 のモータパックが、前記第 2 の装置の前記遠位部分の操縦用に構成されている、請求項 3 に記載のシステム。

【請求項 6】

前記第 2 の装置が遠位開口を有する第 2 の管腔を含む、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 7】

自己の遠位端にツールを有する第 3 の装置を更に備えており、前記第 3 の装置が前記第 2 の管腔内に配置可能であり、前記ツールが前記第 2 の管腔の前記遠位開口から突出する、請求項 6 に記載のシステム。

【請求項 8】

前記レールが、前記第 1 の装置に対して前記第 2 の装置を前記長手方向軸に沿って移動させるための線形アクチュエータを含む、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 9】

前記第 2 の装置が前記遠位部分に取り付けられたツールを含む、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 10】

前記ツールが把持器、針ホルダ又はフックである、請求項 9 に記載のシステム。

【請求項 11】

前記細長い胴体の前記少なくとも一部分が、少なくとも 2 つの個別に操縦可能な領域を含む、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 12】

前記遠位部分の長さが 10 ～ 50 mm である、請求項 2 に記載のシステム。

【請求項 13】

前記支持フレームがベッド又はフロアスタンド (floor stand) に取り付け可能である、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 14】

前記細長い胴体の前記少なくとも一部分を手動で操縦するための少なくとも 1 つの制御ノブをさらに含む、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 15】

前記第 1 の装置が灌注管腔及び吸引管腔を備える、請求項 1 に記載のシステム。