

【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12月6日(2018.12.6)

【公表番号】特表2018-511353(P2018-511353A)

【公表日】平成30年4月26日(2018.4.26)

【年通号数】公開・登録公報2018-016

【出願番号】特願2017-537957(P2017-537957)

【国際特許分類】

A 6 1 M	25/092	(2006.01)
A 6 1 M	25/09	(2006.01)
A 6 1 B	1/00	(2006.01)
A 6 1 B	1/01	(2006.01)
A 6 1 B	1/313	(2006.01)
A 6 1 F	2/07	(2013.01)
A 6 1 F	2/95	(2013.01)

【F I】

A 6 1 M	25/092	5 1 0
A 6 1 M	25/09	5 4 0
A 6 1 B	1/00	5 5 2
A 6 1 B	1/01	5 1 2
A 6 1 B	1/313	5 1 0
A 6 1 F	2/07	
A 6 1 F	2/95	

【手続補正書】

【提出日】平成30年10月26日(2018.10.26)

【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】

本体と、

前記本体を通ることができ、ルーメンを含むガイドワイヤと、

前記ガイドワイヤ内の前記ルーメンを通る光学的形状感知(OSS)システムであって、解剖学的フィーチャに対して展開される医療装置の形状、位置又は向きの少なくとも1つを測定する、当該OSSシステムと、

を有する、医療装置展開システム。

【請求項2】

前記ガイドワイヤが、前記ガイドワイヤに沿って形状データにおける位置を位置合わせするように形状テンプレートを用いて変形される、請求項1に記載の展開システム。

【請求項3】

前記展開システムが、前記本体に結合された少なくとも1つのハンドルを有し、前記少なくとも1つのハンドルは、前記OSSシステムが前記ガイドワイヤを出る取り付け位置を含む、請求項1に記載の展開システム。

【請求項4】

前記展開システムが、前記本体に結合された少なくとも1つのハンドルを有し、前記少なくとも1つのハンドルが、追加のOSSシステムに対する取り付け位置を含む、請求項

1に記載の展開システム。

【請求項 5】

前記本体を前記ガイドワイヤにクランプするクランプ機構を有する、請求項1に記載の展開システム。

【請求項 6】

前記展開システムが、前記本体上の第1の結合フィーチャ及び前記ガイドワイヤ上の第2の結合フィーチャを有し、前記第1の結合フィーチャ及び前記第2の結合フィーチャが、互いの間の相対運動を防ぐように互いに係合する、請求項1に記載の展開システム。

【請求項 7】

前記本体と前記ガイドワイヤとの間の回転を測定する回転測定装置を有する、請求項1に記載の展開システム。

【請求項 8】

エンドグラフトと、

前記ガイドワイヤと前記エンドグラフトとの間の位置合わせを可能にするように前記ガイドワイヤ上に配置される放射線不透過マーカと、
を有する、請求項1に記載の展開システム。

【請求項 9】

前記OSSシステムを前記展開システムの制御ハンドルに取り付ける少なくとも1つのクリップ留め取り付け部を有し、前記少なくとも1つのクリップ留め取り付け部が、前記 OSSシステムを取り付けるように前記展開システムに結合される接着部を含み、前記接着部が、放射線不透過フィーチャを含む、請求項1に記載の展開システム。

【請求項 10】

前記展開システムが、エンドグラフト展開システム、又は僧帽弁クリップ、弁若しくはバルーンカテーテルを含む展開システムである、請求項1に記載の展開システム。

【請求項 11】

プロセッサ及びメモリを含むワークステーションと、
メモリに記憶され、光学的形状感知データを解釈する光学的形状感知モジュールと、
管を含む展開システムと、
前記管を通ることができ、ルーメンを含むガイドワイヤと、
前記ガイドワイヤ内の前記ルーメンを通る光学的形状感知(OSS)システムであって、
エンドグラフトの配置のために血管に対する前記エンドグラフトの形状、位置又は向きの少なくとも1つを測定する当該OSSシステムと、
前記光学的形状感知データを術前又は術中画像に位置合わせする位置合わせモジュールと、
を有する、エンドグラフト展開システム。

【請求項 12】

前記ガイドワイヤが、前記ガイドワイヤに沿って形状データにおける位置を位置合わせするために形状テンプレートを用いて変形される、請求項1_1に記載のエンドグラフト展開システム。

【請求項 13】

前記エンドグラフト展開システムが、前記管に結合された少なくとも1つのハンドルを有し、前記少なくとも1つのハンドルは、前記OSSシステムが前記ガイドワイヤを出る取り付け位置を含む、請求項1_1に記載のエンドグラフト展開システム。

【請求項 14】

前記エンドグラフト展開システムが、前記管に結合された少なくとも1つのハンドルを有し、前記少なくとも1つのハンドルが、追加のOSSシステムに対する取り付け位置を含む、請求項1_1に記載のエンドグラフト展開システム。

【請求項 15】

前記管を前記ガイドワイヤにクランプするクランプ機構と、
互いの間の相対運動を防ぐように互いに係合する前記管上の第1の結合フィーチャ及び

前記ガイドワイヤ上の第2の結合フィーチャと、

前記管と前記ガイドワイヤとの間の回転を測定する回転測定装置と、

前記ガイドワイヤと前記エンドグラフトとの間の位置合わせを可能にするように前記ガイドワイヤ上に配置された放射線不透過マークと、

前記展開システムの制御ハンドルに前記OSSシステムを取り付ける少なくとも1つのクリップ留め取り付け部と、

を有し、

前記少なくとも1つのクリップ留め取り付け部が、前記OSSシステムを取り付けるように前記展開システムに結合された接着部を含み、前記接着部が、放射線不透過フィーチャを含む、

請求項1_1に記載のエンドグラフト展開システム。