

【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26年4月24日(2014.4.24)

【公表番号】特表2013-521883(P2013-521883A)

【公表日】平成25年6月13日(2013.6.13)

【年通号数】公開・登録公報2013-030

【出願番号】特願2012-557191(P2012-557191)

【国際特許分類】

A 6 1 B 17/56 (2006.01)

A 6 1 B 19/00 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 17/56

A 6 1 B 19/00 5 0 2

【手続補正書】

【提出日】平成26年3月7日(2014.3.7)

【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】

患者の肢を支持する装置であつて、

a) 実質的に平面の基礎構造であつて、前記基礎構造の2つの対向する側部を形成する第1基礎支持体および第2基礎支持体を備えた基礎構造と、

b) 第1立上り支持体および第2立上り支持体ならびに第1肢支持バーを備えた第1肢支持構造であつて、前記第1立上り支持体が、一端において前記第1基礎支持体に回転可能に接続され、前記第2立上り支持体が、一端において前記第2基礎支持体に回転可能に接続され、前記第1肢支持バーが、その端部でまたはその端部近くで前記第1立上り支持体および前記第2立上り支持体に移動可能に取り付けられている、第1肢支持構造と、

c) 第3立上り支持体、ならびに任意選択的に第4立上り支持体および第2肢支持バーを備えている第2肢支持構造であつて、前記第3立上り支持体が、一端において前記第1基礎支持体に回転可能に接続され、前記第4立上り支持体が、一端において前記第2基礎支持体に回転可能に接続され、前記第2肢支持バーが、その端部でまたはその端部近くで前記第3立上り支持体および/または前記第4立上り支持体に移動可能に取り付けられている、第2肢支持構造と、

を具備する、前記装置。

【請求項2】

前記第1基礎支持体および前記第2基礎支持体が、互いに実質的に平行である、請求項1に記載の装置。

【請求項3】

前記基礎構造が、互いに実質的に平行な第3基礎支持体および第4基礎支持体をさらに備え、前記第1基礎支持体、前記第2基礎支持体、前記第3基礎支持体および前記第4基礎支持体が、それらの端部において実質的に平行四辺形の形態で接続されることにより、前記基礎構造を形成する、請求項1または2に記載の装置。

【請求項4】

前記第1基礎支持体、前記第2基礎支持体、前記第3基礎支持体および前記第4基礎支持体が、それらの端部において実質的に矩形の形態で接続されることにより、前記基礎構

造を形成する、請求項 3 に記載の装置。

【請求項 5】

前記第 1 肢支持構造が、実質的に前記基礎構造の 2 つの角において前記第 1 基礎支持体および前記第 2 基礎支持体に回転可能に接続され、前記第 2 肢支持構造が、実質的に前記基礎構造の反対側の 2 つの角において前記第 1 基礎支持体および前記第 2 基礎支持体に回転可能に接続されている、請求項 4 に記載の装置。

【請求項 6】

前記第 1 基礎支持体および前記第 2 基礎支持体の長さが 10 センチメートル (cm) ~ 100 cm である、請求項 1 ~ 5 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 7】

前記第 1 基礎支持体および前記第 2 基礎支持体の長さが 10 センチメートル (cm) ~ 100 cm であり、かつ前記第 3 基礎支持体および前記第 4 基礎支持体の長さが 10 cm ~ 60 cm である、請求項 3 ~ 5 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 8】

前記第 1 基礎支持体、前記第 2 基礎支持体、前記第 3 基礎支持体および前記第 4 基礎支持体のうちの 1 つまたは複数が、それらの端部において、前記基礎構造の分解を可能にする解放可能コネクタによって接続されている、請求項 7 記載の装置。

【請求項 9】

前記立上り支持体の各々が、移動可能かつ回転可能であって、前記第 1 基礎支持体および前記第 2 基礎支持体の長さに沿って前記立上り支持体の移動を可能にするとともに、前記第 1 基礎支持体および前記第 2 基礎支持体に対する前記立上り支持体の回転を可能にする、肢支持構造コネクタによって、前記基礎支持体のうちの 1 つに回転可能に接続されている、請求項 1 ~ 8 のいずれか一項に記載の装置。

【請求項 10】

前記肢支持構造コネクタが、前記基礎構造によって画定される平面に向かうかまたはそこから離れる方向の前記第 1 肢支持構造および前記第 2 肢支持構造の回転を可能にする、請求項 9 に記載の装置。

【請求項 11】

前記第 1 肢支持構造および前記第 2 肢支持構造が、前記基礎構造の内部領域内への回転を可能にするように構成されている、請求項 9 に記載の装置。

【請求項 12】

前記立上り支持体の前記肢支持構造コネクタが、前記第 1 基礎支持体および前記第 2 基礎支持体に沿った前記立上り支持体の移動を可能にするように、緩められることが可能である、請求項 9 に記載の装置。

【請求項 13】

前記立上り支持体の前記肢支持構造コネクタが、前記第 1 基礎支持体および前記第 2 基礎支持体からの前記立上り支持体の切離しを可能にするように構成されている、請求項 12 に記載の装置。

【請求項 14】

前記立上り支持体の前記肢支持構造コネクタが、前記肢の支持中に前記立上り支持体の移動または回転を防止するように締め付けられるように構成されている、請求項 9 に記載の装置。

【請求項 15】

前記肢支持構造コネクタが、手によりまたは器具により締め付けられるように構成されている、請求項 14 に記載の装置。

【請求項 16】

前記第 1 肢支持構造および前記第 2 肢支持構造の前記立上り支持体のうちの 1 つを前記基礎構造に解放可能に接続する第 1 係止支持体をさらに具備する、請求項 9 に記載の装置。

【請求項 17】

前記第1肢支持構造または前記第2肢支持構造の異なる前記立上り支持体を前記基礎構造に解放可能に接続する第2係止支持体をさらに具備する、請求項1～6に記載の装置。

【請求項1～8】

前記立上り支持体が、実質的に同じ長さである、請求項1～17のいずれか一項に記載の装置。

【請求項1～9】

前記立上り支持体が、実質的に異なる長さである、請求項1～17のいずれか一項に記載の装置。

【請求項1～20】

前記立上り支持体の長さが10cm～100cmである、請求項1～19のいずれか一項に記載の装置。

【請求項1～21】

前記立上り支持体のうちの1つまたは複数が、テレスコープ形であり、伸長し収縮するように構成されている、請求項1～20のいずれか一項に記載の装置。

【請求項1～22】

前記第1肢支持バーおよび前記第2肢支持バーが、解放可能コネクタによって前記立上り支持体に取り付けられており、前記解放可能コネクタの各々が、前記立上り支持体の長さに沿って前記第1肢支持バーおよび前記第2肢支持バーの移動を可能にするように切り離され、かつ前記移動を防止するように係合することが可能である、請求項1～21のいずれか一項に記載の装置。

【請求項1～23】

前記肢支持バーが実質的に直線状であり、前記第1肢支持バーおよび前記第2肢支持バーの前記解放可能コネクタが、前記肢支持バーのそれらの長手方向軸を中心とする回転を可能にするように構成されている、請求項2～22に記載の装置。

【請求項1～24】

前記解放可能コネクタが、前記肢の支持中に、手によりまたは器具により締め付けられることによって、前記肢支持バーの移動を防止するように構成されている、請求項2～22に記載の装置。

【請求項1～25】

前記肢支持バーが、前記立上り支持体に取外し可能に取り付けられている、請求項1～24のいずれか一項に記載の装置。

【請求項1～26】

前記立上り支持体が、前記立上り支持体の長さに沿って、前記第1肢支持バーおよび前記第2肢支持バーを事前設定位置において固定する2つ以上のポジショナを備える、請求項1～25のいずれか一項に記載の装置。

【請求項1～27】

前記ポジショナが、前記立上り支持体の長さのすべてまたは一部に沿って前記事前設定位置に溝、穴または窪み含む、請求項2～26に記載の装置。

【請求項1～28】

前記ポジショナが、前記立上り支持体に溝、穴または窪みを含み、前記第1肢支持バーおよび前記第2肢支持バーの前記解放可能コネクタが、前記立上り支持体に沿った前記事前設定位置において前記肢支持バーを係止するように、前記溝、穴または窪み内に嵌合するように構成されている係止部材をさらに備える、請求項2～26に記載の装置。

【請求項1～29】

前記係止部材がピンである、請求項2～28に記載の装置。

【請求項1～30】

前記肢支持バーのうちの1つまたは複数が実質的に直線状である、請求項1～29のいずれか一項に記載の装置。

【請求項1～31】

前記第1肢支持バーが、前記第1立上り支持体および前記第2立上り支持体に対して実

質的に垂直であり、かつ前記基礎構造によって画定される平面に対して実質的に平行である向きを有し、前記第2肢支持バーが、前記第3立上り支持体および前記第4立上り支持体に対して実質的に垂直であり、かつ前記基礎構造によって画定される前記平面に対して実質的に平行である向きを有する、請求項30に記載の装置。

【請求項32】

前記第1肢支持バーおよび前記第2肢支持バーの端部が、前記基礎構造から離れる方向に湾曲している、請求項1～31のいずれか一項に記載の装置。

【請求項33】

前記肢支持バーの長さが10cm～60cmである、請求項1～32のいずれか一項に記載の装置。

【請求項34】

前記肢支持バーの各々が、前記立上り支持体の長さに沿って独立して移動することができる、請求項1～33のいずれか一項に記載の装置。

【請求項35】

前記肢支持バーが、前記肢支持バーの中心軸をそれらの端部でまたはそれらの端部近くで二分する穴によって前記立上り支持体に取り付けられている、請求項1～34のいずれか一項に記載の装置。

【請求項36】

前記肢支持バーが、クランプによって前記立上り支持体に取り付けられている、請求項1～35のいずれか一項に記載の装置。

【請求項37】

前記肢支持バーが、実質的に同じ長さである、請求項1～36のいずれか一項に記載の装置。

【請求項38】

前記肢支持バーが、実質的に異なる長さである、請求項1～36のいずれか一項に記載の装置。

【請求項39】

放射線透過性材料を含む、請求項1～38のいずれか一項に記載の装置。

【請求項40】

オートクレーブ処理可能である、請求項1～39のいずれか一項に記載の装置。

【請求項41】

前記肢が人間の患者の脚である、請求項1～40のいずれか一項に記載の装置。

【請求項42】

前記第1肢支持バーが、前記患者の前記脚の膝の上方の部分を支持するように構成され、前記第2肢支持バーが、前記患者の前記脚の前記膝の下方の部分を支持するように構成されている、請求項41に記載の装置。

【請求項43】

金属構成要素、非金属構成要素、非磁性構成要素、又は常磁性構成要素を含む、請求項1～42のいずれか一項に記載の装置。

【請求項44】

プラスチックである、請求項43に記載の装置。

【請求項45】

チタン構成要素を含む、請求項43に記載の装置。

【請求項46】

滅菌されているかまたは滅菌可能である、或いは封止材内に、汚染物質がない状態で保持される、請求項1～45のいずれか一項に記載の装置。

【請求項47】

放射線、化学薬品、熱または高圧によって滅菌される、請求項46に記載の装置。

【請求項48】

前記基礎支持体、前記立上り支持体または前記肢支持バーのうちの1つまたは複数が、

それらの長さのすべてまたは一部に沿って実質的に多角形である断面形状を有する、請求項1～47のいずれか一項に記載の装置。

【請求項49】

前記第1肢支持バーおよび前記第2肢支持バーまたは前記立上り支持体が、それらの長さのすべてまたは一部に沿って、実質的に円形断面形状、実質的に三角形断面形状または実質的に正方形断面形状を有する、請求項48に記載の装置。

【請求項50】

前記基礎支持体、前記立上り支持体または前記肢支持バーのうちの1つまたは複数が、それらの長さの実質的にすべてに沿って前記断面形状を含む、請求項48に記載の装置。

【請求項51】

前記基礎支持体、前記立上り支持体または前記肢支持バーのうちの1つまたは複数が、わずかな湾曲があるように形成されている、請求項1～50のいずれか一項に記載の装置。

【請求項52】

前記第1肢支持バーおよび前記第2肢支持バーが、それらの端部から10cm以下の場所で前記立上り支持体に移動可能に取り付けられている、請求項1～51のいずれか一項に記載の装置。

【請求項53】

前記立上り支持体の前記肢支持構造コネクタのうちの1つまたは複数が、60度から180度回転可能である、請求項9に記載の装置。

【請求項54】

前記立上り支持体の前記肢支持構造コネクタのうちの1つまたは複数が、少なくとも120度回転可能である、請求項53に記載の装置。

【請求項55】

前記立上り支持体のうちの1つまたは複数が、5cm～20cmの長さ伸長することができる、請求項21に記載の装置。