

【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9月13日(2018.9.13)

【公表番号】特表2017-503553(P2017-503553A)

【公表日】平成29年2月2日(2017.2.2)

【年通号数】公開・登録公報2017-005

【出願番号】特願2016-539286(P2016-539286)

【国際特許分類】

A 6 1 M 16/20 (2006.01)

【F I】

A 6 1 M 16/20 Z

【手続補正書】

【提出日】平成30年8月3日(2018.8.3)

【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】

対象者に呼吸支援回路を提供するために圧力発生器及び配管に動作的に結合され、第1動作モードと第2動作モードとの間での切り替えを行う逆転可能な本体を有する装置であつて、

前記逆転可能な本体が、

前記圧力発生器と流体的に結合する第1制御ポートと、

前記呼吸支援回路の呼気枝と流体的に結合する第1回路ポートと、

前記第1制御ポートと前記第1回路ポートとの間に形成され、前記第1動作モードにおいて使用される第1流路と、

前記圧力発生器と流体的に結合する第2制御ポートと、

前記呼吸支援回路の呼気弁と流体的に結合する第2回路ポートと、

前記第2制御ポートと前記第2回路ポートとの間に形成され、前記第2動作モードにおいて使用される第2流路と、

を有し、

前記第1動作モードと前記第2動作モードとの間での切り替えは、前記圧力発生器に対する前記逆転可能な本体の配置又は位置を逆転することによって達成される、装置。

【請求項2】

前記第1流路内に配置され、前記呼吸支援回路の前記呼気枝からのガスを選択的に排気する弁を更に有する、請求項1に記載の装置。

【請求項3】

前記第1制御ポートは前記圧力発生器の制御ポートインターフェースに流体的に結合し、前記第2制御ポートは前記圧力発生器の同じ制御ポートインターフェースに流体的に結合する、請求項1に記載の装置。

【請求項4】

前記呼吸支援回路は、前記第1動作モードでは双枝構成を含み、前記第2動作モードでは近位気道圧を含む、請求項1に記載の装置。

【請求項5】

前記第1動作モードは前記本体及び前記圧力発生器の第1相対配置によりサポートされ、前記第2動作モードは前記本体及び前記圧力発生器の第2相対配置によりサポートされ

、前記第1相対配置は前記第2相対配置とは相違する、請求項1に記載の装置。

【請求項6】

呼吸支援回路を圧力発生器に結合する方法であって、

第1制御ポート及び第2制御ポート並びに第1回路ポート及び第2回路ポートを含み、  
第1動作モードと第2動作モードとの間での切り替えを行う逆転可能な本体を準備するス  
テップと、

前記第1制御ポートにより前記圧力発生器と流体的に結合するステップと、

前記第1回路ポートにより前記呼吸支援回路の呼気枝と流体的に結合するステップと、

前記第1制御ポートと前記第1回路ポートとの間に、前記第1動作モードにおいて使用  
される第1流路を形成するステップと、

前記第2制御ポートにより前記圧力発生器と流体的に結合するステップと、

前記第2回路ポートにより前記呼吸支援回路の呼気弁と流体的に結合するステップと、

前記第2制御ポートと前記第2回路ポートとの間に、前記第2動作モードにおいて使用  
される第2流路を形成するステップと、

を有し、

前記第1動作モードと前記第2動作モードとの間での切り替えは、前記圧力発生器に対  
する前記逆転可能な本体の配置又は位置を逆転することによって達成される、方法。

【請求項7】

前記第1流路内に配置される弁により、前記呼吸支援回路の前記呼気枝からのガスを選  
択的に排気するステップを更に有する、請求項6に記載の方法。

【請求項8】

前記第1制御ポートにより前記圧力発生器と流体的に結合するステップは前記圧力発生  
器の制御ポートインターフェースと流体的に結合するステップを含み、前記第2制御ポート  
により前記圧力発生器と流体的に結合するステップは前記圧力発生器の同じ制御ポート  
インターフェースに流体的に結合するステップを含む、請求項6に記載の方法。

【請求項9】

前記第1動作モードにおいて前記呼吸支援回路を、双枝構成を用いることにより動作さ  
せるステップ、及び

前記第2動作モードにおいて前記呼吸支援回路を、近位気道圧を用いることにより動作  
させるステップ、

の少なくとも一方を更に有する、請求項6に記載の方法。

【請求項10】

前記第1動作モードを前記本体及び前記圧力発生器の第1相対配置によりサポートする  
ステップ、及び

前記第2動作モードを前記本体及び前記圧力発生器の第2相対配置によりサポートする  
ステップ、

の少なくとも一方を更に有し、

前記第1相対配置は前記第2相対配置とは相違する、請求項6に記載の方法。

【請求項11】

請求項1乃至5の何れか一項に記載の装置を含む、呼吸支援回路を圧力発生器に結合す  
るシステム。

【請求項12】

前記呼吸支援回路の前記呼気枝からのガスを選択的に排気する手段を更に有する、請求  
項11に記載のシステム。

【請求項13】

前記圧力発生器と流体的に結合する第1手段は前記圧力発生器の制御ポートインターフ  
ェースと流体的に結合し、前記圧力発生器と流体的に結合する第2手段は前記圧力発生器  
の同じ制御ポートインターフェースに流体的に結合する、請求項11に記載のシステム。

【請求項14】

前記呼吸支援回路が前記第1動作モードにおいて動作することに応答して、前記呼吸支

援回路は双枝構成を用いることにより動作し、前記呼吸支援回路が前記第2動作モードにおいて動作することに応答して、前記呼吸支援回路は近位気道圧を用いることにより動作する、請求項11に記載のシステム。

【請求項15】

前記第1動作モードは前記システム及び前記圧力発生器の第1相対配置によりサポートされ、前記第2動作モードは前記システム及び前記圧力発生器の第2相対配置によりサポートされ、前記第1相対配置は前記第2相対配置とは相違する、請求項11に記載のシステム。