

【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って、

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対応して、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対応して、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。