

【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 18 年 6 月 15 日 (2006.6.15)

【公表番号】特表 2005-523109 (P2005-523109A)

【公表日】平成 17 年 8 月 4 日 (2005.8.4)

【年通号数】公開・登録公報 2005-030

【出願番号】特願 2003-587290 (P2003-587290)

【国際特許分類】

A 6 1 F 2/44 (2006.01)

【F I】

A 6 1 F 2/44

【手続補正書】

【提出日】平成 18 年 4 月 24 日 (2006.4.24)

【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】

前方部分及び後方部分を有する上部及び下部椎体の生来の終板間に位置するように構成された代替人工椎間板であって、

前記上部椎体への固定に適合し、かつ、下部関節接合面を持つ上位部分と、

前記下部椎体への固定に適合し、かつ、前記下部面と協働する上部関節接合面を持つ下位部分と、

前記上部椎体の前記生来のな終板の上に位置する 1 つ以上の回転中心 (C O R) と、

前記上部椎体の前記生来の終板の下に位置する 1 つ以上の回転中心と、を備えた A D R

。

【請求項 2】

前記下部関節接合面は凸状であり、前記上部関節接合面は凹状である請求項 1 記載の A D R。

【請求項 3】

前記下部及び上部関節接合面の形状は、非合同である請求項 1 記載の A D R。

【請求項 4】

前記前方部分に少なくとも 1 つの C O R と前記後方部分に少なくとも 1 つの C O R をさらに含む請求項 1 記載の A D R。

【請求項 5】

前記前方回転中心及び前記後方回転中心に対する前記上位部分と下位部分との間の協働は、球形、対称形、もしくはその両方でなされる請求項 4 記載の A D R。

【請求項 6】

前記前方回転中心及び前記後方回転中心は、異なる鉛直方向高さにある請求項 4 記載の A D R。

【請求項 7】

2 つ以上の C O R に対して略平滑な移動面を含む請求項 1 記載の A D R。

【請求項 8】

並進運動、回旋、及び / または左右屈を制限する物理形状を 1 つ以上さらに含む請求項 1 記載の A D R。

【請求項 9】

各々が前方部分及び後方部分を有する上部及び下部椎体の生来の終板間に位置するように構成された2つ以上の回転中心(COR)を有する代替人工椎間板(ADR)であって

、
上部椎体への固定に適合し、かつ、下部関節接合面を持つ上位部分と、
下部椎体への固定に適合し、かつ、上部関節接合面を持つ下位部分と、
前記上部椎体の前記自然な生来の終板の上に位置する1つ以上の回転中心(COR)と

、
前記上部椎体の前記自然な生来の終板の下に位置する1つ以上の回転中心と、を備え、
前記CORのうちの1つは、前記椎体の後方の3分の1の部分と前方の3分の2の部分の間に位置しているADR。

【請求項10】

前記下部関節接合面は凸状であり、前記上部関節接合面は凹状である請求項9記載のADR。

【請求項11】

前記下部及び上部関節接合面の形状は、非合同である請求項9記載のADR。

【請求項12】

前記前方部分に少なくとも1つのCORと前記後方部分に少なくとも1つのCORをさらに含む請求項9記載のADR。

【請求項13】

前記前方回転中心及び前記後方回転中心に対する前記上位部分と下位部分との間の前記協働は、球形、対称形、もしくはその両方でなされる請求項12記載のADR。

【請求項14】

2つ以上のCORに対して略平滑な移動面を含む請求項9記載のADR。

【請求項15】

過度の並進運動、回旋、及び/または左右屈を制限する物理形状を1つ以上さらに含む請求項9記載のADR。

【請求項16】

椎体の間に位置するように構成された代替人工椎間板(ADR)であって、
下部関節接合面を持つ上位部分と、
前方から後方へと向けられた環状領域を介して前記下部面と協働する上部関節接合面を持つ下位部分を備えたADR。

【請求項17】

前記環状領域に隣接する少なくとも1つの球形の関節接合領域をさらに含む請求項16記載のADR。

【請求項18】

前記環状領域と前記球状領域の間に略平滑な移動部を含む請求項16記載のADR。

【請求項19】

前記下部及び上部関節接合面は、合同もしくは非合同である請求項16記載のADR。

【請求項20】

前記前方部分に少なくとも1つのCORと前記後方部分に少なくとも1つのCORをさらに含む請求項19記載のADR。

【請求項21】

前記前方回転中心及び前記後方回転中心に対する前記上位部分と下位部分との間の前記協働は、球形、対称形、もしくはその両方である請求項20記載のADR。

【請求項22】

並進運動、回旋、及び/または左右屈を制限する物理形状を1つ以上さらに含む請求項16記載のADR。

【請求項23】

前記2つの部分は同数の球形面を持たない請求項16記載のADR。