

【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8月16日(2018.8.16)

【公表番号】特表2017-521176(P2017-521176A)

【公表日】平成29年8月3日(2017.8.3)

【年通号数】公開・登録公報2017-029

【出願番号】特願2017-502896(P2017-502896)

【国際特許分類】

A 6 1 F 9/007 (2006.01)

A 6 1 B 17/34 (2006.01)

【F I】

A 6 1 F 9/007 1 3 0 E

A 6 1 B 17/34

【誤訳訂正書】

【提出日】平成30年7月9日(2018.7.9)

【誤訳訂正1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 0 8

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 0 8】

いくつかの実施形態では、眼科手術で使用するための2段階カニューレ挿入システムは、第1段階挿入機構と、第2段階挿入機構とを含むか、または本質的にそれらからなる。第1段階挿入機構は、トロカール・カニューレの対を第1の角度で眼組織に部分的に挿入するように構成される。トロカール・カニューレの対は、針部分およびカニューレを含む。第2段階挿入機構は、トロカール・カニューレの対を第2の角度で眼組織を貫いて挿入するように、およびカニューレを眼組織に埋め込むように構成される。針部分は、カニューレを眼組織内に維持しながら除去可能である。

【誤訳訂正2】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 1 0 6

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 1 0 6】

本明細書に記載される方法および装置は様々な修正形態および代替形態を受け入れる余地があり得る一方、その特定の例を図面に示し、および本明細書中で詳細に記載してきた。しかしながら、本発明は開示された特定の形態にも方法にも限定されず、反対に、本発明は記載された様々な実装形態および付随する請求項の趣旨および範囲内にある全ての修正形態、均等物および代替形態を網羅することを理解すべきである。さらに、実装形態または実施形態に関連するいずれかの特定の特徴、態様、方法、特性、特徴、品質、属性、要素等の本明細書中の開示は、本明細書に開示された全ての他の実装形態または実施形態で使用できる。本明細書に開示されるいのちの方法も、記載した順番に実施されなくてもよい。本明細書に開示される方法は、実施者によってとられる特定の動作を含み得るが、しかしながら、それらの方法は、明示的にまたは暗示的に、それらの動作について第三者の指示を含むこともできる。例えば、「摺動挿入装置を前進させること」などの動作は、「摺動挿入装置の前進を指示すること」を含む。本明細書に開示される範囲は、そのあらゆる重複、下位範囲および組合せも包含する。「～まで(up to)」、「少なくとも(at least)」、「～を超える(greater than)」、「未満(less than)」

s s t h a n ) 」、「～の間 ( b e t w e e n ) 」等などの言葉は、記載された数字を含む。「約 ( a b o u t ) 」または「およそ ( a p p r o x i m a t e l y ) 」などの用語によって先行された数字は、記載された数字を含み、および状況に基づいて解釈されるべきである（例えば、例として ± 5 %、± 10 %、± 15 % 等、状況下で合理的に可能な限り正確に）。例えば、「約 45 °」は「45 °」を含む。「実質的に ( s u b s t a n t i a l l y ) 」などの用語によって先行される語は、記載された語を含み、および状況に基づいて解釈されるべきである（例えば、状況下で可能な限り多く）。例えば、「実質的に非柔軟性」は「非柔軟性」を含む。

本明細書に開示される発明は以下の態様を含む。

[ 態様 1 ]

カニューレを患者の目に埋め込む方法であって、

カニューレ挿入システムを前記目の表面に対して第 1 の角度で位置付けるステップであって、前記第 1 の角度が 90 ° 未満である、ステップと、

トロカール - カニューレの対を前記第 1 の角度で前記目の中に遠位方向に前進させるステップであって、前記トロカール - カニューレの対が針部分およびカニューレを含む、ステップと、

前記カニューレ挿入システムを前記目の前記表面に対して第 2 の角度で位置付けるステップであって、前記第 2 の角度が 90 ° である、ステップと、

前記トロカール - カニューレの対を前記第 2 の角度でさらに前記目の中に遠位方向に前進させるステップと  
を含む方法。

[ 態様 2 ]

前記トロカール - カニューレの対を前記第 1 の角度で前記目の中に遠位方向に前進させるステップは、摺動挿入装置を遠位方向に前進させるステップを含む、態様 1 に記載の方法。

[ 態様 3 ]

前記トロカール - カニューレの対を前記第 1 の角度で前記目の中に遠位方向に前進させるステップは、柔軟性トリガボタンを押すステップを含む、態様 1 に記載の方法。

[ 態様 4 ]

前記トロカール - カニューレの対を前記第 2 の角度でさらに前記目の中に遠位方向に前進させるステップは、柔軟性トリガボタンを押すステップを含む、態様 1 ~ 3 のいずれか一項に記載の方法。

[ 態様 5 ]

柔軟性トリガボタンを押すステップは、バネが圧縮から解放されることを許容するステップを含む、態様 5 に記載の方法。

[ 態様 6 ]

前記トロカール - カニューレの対の前記針部分を前記目から後退させるステップをさらに含む、態様 1 に記載の方法。

[ 態様 7 ]

前記患者の前記目に位置付けるために第 2 のトロカール - カニューレの対を位置付けるステップをさらに含む、態様 1 に記載の方法。

[ 態様 8 ]

前記第 2 のトロカール - カニューレの対を位置付けるステップは、前記第 2 のトロカール - カニューレの対を回転させるステップを含む、態様 7 に記載の方法。

[ 態様 9 ]

前記第 2 のトロカール - カニューレの対を回転させるステップは、前記カニューレ挿入システムの長手方向軸と整列された長手方向軸を有する案内経路管を回転させるステップを含む、態様 7 に記載の方法。

[ 態様 10 ]

前記第 2 のトロカール - カニューレの対を回転させるステップは、前記カニューレ挿入

システムの長手方向軸から半径方向にオフセットされた長手方向軸を有する回転チャンバを回転させるステップを含む、態様 7 に記載の方法。

[ 態様 1 1 ]

前記第 2 のトロカール - カニューレの対を位置付けるステップは、前記カニューレ挿入システムの長手方向軸を横切るように前記第 2 のトロカール - カニューレの対を水平方向に前進させるステップを含む、態様 7 に記載の方法。

[ 態様 1 2 ]

前記第 1 の角度が 45°である、態様 1 に記載の方法。

[ 態様 1 3 ]

2段階カニューレ挿入システムであって、

ハウジングと、

前記ハウジングに対して摺動式に移動できる制御機構と、

バネと、

前記バネに結合された起動機構と、

前記バネに結合されたシャフトであって、前記制御機構と分離可能に係合可能であり、前記制御機構は、前記シャフトが前記制御機構と係合していないとき、前記シャフトから独立して移動するよう構成される、シャフトと、

前記制御機構に結合されたトロカール - カニューレの対であって、針部分およびカニューレを含む、トロカール - カニューレの対と

を含む2段階カニューレ挿入システム。

[ 態様 1 4 ]

前記制御機構は、第1段階の間、前記トロカール - カニューレの対を前進させるように構成される、態様 1 3 に記載のシステム。

[ 態様 1 5 ]

前記起動機構は、第2段階の間、前記トロカール - カニューレの対を前進させるように構成される、態様 1 3 に記載のシステム。

[ 態様 1 6 ]

前記トロカール - カニューレの対を含む複数のトロカール - カニューレの対を収容する機械的アセンブリをさらに含み、前記機械的アセンブリは、前記第1段階の後、前記針部分を前記制御機構から切り離すように構成され、前記機械的アセンブリは、第2のトロカール - カニューレの対を前記制御機構と結合するように構成される、態様 1 4 または 1 5 に記載のシステム。

[ 態様 1 7 ]

前記機械的アセンブリは、前記カニューレ挿入システムの長手方向軸と整列された長手方向軸を有する回転可能な案内経路管を含む、態様 1 6 に記載のシステム。

[ 態様 1 8 ]

前記機械的アセンブリは、前記カニューレ挿入システムの長手方向軸から半径方向にオフセットされた長手方向軸を有する回転可能な回転チャンバを含む、態様 1 6 に記載のシステム。

[ 態様 1 9 ]

前記機械的アセンブリは、前記カニューレ挿入システムの長手方向軸を横切るように前記第2のトロカール - カニューレの対を水平方向に前進させるように構成されたカートリッジを含む、態様 1 6 に記載のシステム。

[ 態様 2 0 ]

眼科手術で使用するための2段階カニューレ挿入システムであって、

トロカール - カニューレの対を第1の角度で眼組織へ部分的に挿入するように構成された第1段階挿入機構であって、前記トロカール - カニューレの対が針部分およびカニューレを含む、第1段階挿入機構と、

前記トロカール - カニューレの対を第2の角度で前記眼組織を貫いて挿入するように、および前記カニューレを前記眼組織に埋め込むように構成された第2段階挿入機構と

を含み、前記針部分は前記カニューレを前記眼組織内に維持しながら除去可能である、2段階カニューレ挿入システム。

【態様 2 1】

前記トロカール - カニューレの対を含む複数のトロカール - カニューレの対を収容する機械的アセンブリをさらに含む、態様 2 0 に記載のシステム。

【態様 2 2】

前記第 1 段階挿入機構は、前記機械的アセンブリに収容された前記複数のトロカール - カニューレの対の少なくとも 1 つと分離可能に係合するように構成される、態様 2 1 に記載のシステム。

【態様 2 3】

前記第 1 段階挿入機構および前記第 2 段階挿入機構の少なくとも一方は、使用者がボタンと係合することによって自動的に起動されるように構成される、態様 2 0 ~ 2 2 のいずれか一項に記載のシステム。

【誤訳訂正 3】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】全文

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

2段階カニューレ挿入システムであって、  
ハウジングと、  
前記ハウジングに対して摺動式に移動できる制御機構と、  
バネと、  
前記バネに結合された起動機構と、  
前記バネに結合されたシャフトであって、前記制御機構と分離可能に係合可能であり、  
前記制御機構は、前記シャフトが前記制御機構と係合していないとき、前記シャフトから  
独立して移動するように構成される、シャフトと、  
前記制御機構に結合されたトロカール - カニューレの対であって、針部分およびカニューレを含む、トロカール - カニューレの対と、  
を含む、2段階カニューレ挿入システム。

【請求項 2】

前記制御機構は、第 1 段階の間、前記トロカール - カニューレの対を前進させるように構成される、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 3】

前記起動機構は、第 2 段階の間、前記トロカール - カニューレの対を前進させるように構成される、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 4】

前記トロカール - カニューレの対を含む複数のトロカール - カニューレの対を収容する機械的アセンブリをさらに含み、前記機械的アセンブリは、第 1 段階の後、前記針部分を前記制御機構から切り離すように構成され、前記機械的アセンブリは、第 2 のトロカール - カニューレの対を前記制御機構と結合するように構成される、請求項 2 または 3 に記載のシステム。

【請求項 5】

前記機械的アセンブリは、前記カニューレ挿入システムの長手方向軸と整列された長手方向軸を有する回転可能な案内経路管を含む、請求項 4 に記載のシステム。

【請求項 6】

前記機械的アセンブリは、前記カニューレ挿入システムの長手方向軸から半径方向にオフセットされた長手方向軸を有する回転可能な回転チャンバを含む、請求項 4 に記載のシステム。

**【請求項 7】**

前記機械的アセンブリは、前記カニューレ挿入システムの長手方向軸を横切るように前記第2のトロカール・カニューレの対を水平方向に前進させるように構成されたカートリッジを含む、請求項4に記載のシステム。

**【請求項 8】**

眼科手術で使用するための2段階カニューレ挿入システムであって、  
トロカール・カニューレの対を第1の角度で眼組織へ部分的に挿入するように構成された第1段階挿入機構であって、前記トロカール・カニューレの対が針部分およびカニューレを含む、第1段階挿入機構と、

前記トロカール・カニューレの対を第2の角度で前記眼組織を貫いて挿入するよう、  
および前記カニューレを前記眼組織に埋め込むように構成された第2段階挿入機構と  
を含み、前記針部分は前記カニューレを前記眼組織内に維持しながら除去可能である、2  
段階カニューレ挿入システム。

**【請求項 9】**

前記トロカール・カニューレの対を含む複数のトロカール・カニューレの対を収容する  
機械的アセンブリをさらに含む、請求項8に記載のシステム。

**【請求項 10】**

前記第1段階挿入機構は、前記機械的アセンブリに収容された前記複数のトロカール・  
カニューレの対の少なくとも1つと分離可能に係合するように構成される、請求項9に記  
載のシステム。

**【請求項 11】**

前記第1段階挿入機構および前記第2段階挿入機構の少なくとも一方は、使用者がボタ  
ンと係合することによって自動的に起動されるように構成される、請求項8～10のいす  
れか一項に記載のシステム。