

【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27年2月26日(2015.2.26)

【公開番号】特開2013-144055(P2013-144055A)

【公開日】平成25年7月25日(2013.7.25)

【年通号数】公開・登録公報2013-040

【出願番号】特願2012-6092(P2012-6092)

【国際特許分類】

A 6 1 B 5/0225 (2006.01)

A 6 1 B 5/022 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 5/02 3 3 6 G

A 6 1 B 5/02 3 3 6 B

【手続補正書】

【提出日】平成26年12月29日(2014.12.29)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 3 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 3 2】

制御部 2 0 は、圧電ポンプ 3 1 および排気弁 3 2 を駆動するための制御信号を、電圧制御回路 6 2 および駆動制御回路 6 3 にそれぞれ入力したり、測定結果としての血圧値を表示部 2 1 やメモリ部 2 2 に入力したりする。また、制御部 2 0 は、圧力センサ 3 3 から増幅器 7 1 および A / D 変換器 7 2 を介して検出された圧力値に基づいて被験者の血圧値を取得する血圧情報取得部（不図示）を含んでおり、この血圧情報取得部によって取得された血圧値が、測定結果として上述した表示部 2 1 やメモリ部 2 2 に入力される。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 6 0

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 6 0】

一方、カフ圧が P1 未満でないと判断した場合（ステップ S 1 1 1 で N O と判断した場合）、ステップ S 1 1 3 で、制御部 2 0 は、図 6 で説明したように、所定の駆動周波数 f_{o2} に対して、必要流量 Q_{t} および現在のカフ圧より、電圧制御のための電圧 V_{o2} を算出する。

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 6 9

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 6 9】

制御部 2 0 は、図 9 のステップ S 1 1 2 およびステップ S 1 1 3 で示したように、圧電ポンプ 3 1 に印加する電圧の振幅と周波数とを決定し、ステップ S 1 1 4 で示したように、決定された振幅および周波数の電圧を圧電ポンプ 3 1 に印加するよう制御し、ステップ S 1 1 5 で示したように、圧電ポンプ 3 1 によってカフ圧を加圧する加圧過程において圧力センサ 3 3 によって検出されるカフ圧に基づいて血圧値を算出する。また、ステップ S

1 1 2 およびステップ S 1 1 4 で示したように、電圧を所定電圧 V_{o1} として加圧過程において必要な流量 Q_t をカフ 4 0 に供給する場合に圧電ポンプ 3 1 のポンプ効率が最大となる制御周波数 f_{o1} を決定し、所定電圧の振幅 V_{o1} および決定された制御周波数 f_{o1} の電圧を印加する第 1 の制御を行なう。

【手続補正 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 7 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 7 1】

(2) また、制御部 2 0 は、図 9 のステップ S 1 1 3 およびステップ S 1 1 4 で示したように、周波数を所定周波数 f_{o2} として加圧過程において必要な流量 Q_t をカフ 4 0 に供給する場合にポンプ効率が最大となる制御電圧 V_{o2} を決定し、加圧過程の最初から途中の所定時までは、前述の第 1 の制御を行ない、所定時から加圧過程の終了までは、所定周波数 f_{o2} および決定された制御電圧 V_{o2} を印加する第 2 の制御を行なう。

【手続補正 5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 8 0

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 8 0】

しかし、これに限定されず、カフ圧が P_1 以上の場合は、一定値の駆動周波数 f_{o1} 、または、所定の変化をする（たとえば、増加する変化をする）駆動周波数 f_{o1} に対して電圧値 V_{o1} を変化させて電圧制御を行なうようにしてもよい。

【手続補正 6】

【補正対象書類名】図面

【補正対象項目名】図 9

【補正方法】変更

【補正の内容】

【図 9】

