

【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】令和5年4月18日(2023.4.18)

【国際公開番号】WO2020/219459
 【公表番号】特表2022-529516(P2022-529516A)
 【公表日】令和4年6月22日(2022.6.22)
 【年通号数】公開公報(特許)2022-112
 【出願番号】特願2021-563111(P2021-563111)
 【国際特許分類】

10

A 6 1 F 2/24(2006.01)
 A 6 1 F 2/966(2013.01)

【F I】

A 6 1 F 2/24
 A 6 1 F 2/966

【手続補正書】

【提出日】令和5年4月10日(2023.4.10)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

20

【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】

患者の体内の特定の場所にインプラントを送達するための送達システム(10)であって、

前記患者の体内の前記場所に前記インプラント(70)を送達するように構成された送達装置と、

前記送達装置の少なくとも一部を作動させるように構成された少なくとも1つのモータ(500)と、

30

前記送達装置の少なくとも前記一部を作動させるために前記少なくとも1つのモータ(500)を稼働するように構成されたプロセッサ(536)と、

前記送達装置の状態の1つまたは複数を検知するように構成された1つまたは複数のセンサ(580、582)と、

を備え、

前記プロセッサ(536)は、前記1つまたは複数のセンサ(580、582)からの信号に基づいて前記送達装置の少なくとも前記一部を作動させるために前記少なくとも1つのモータ(500)を稼働するように構成され、

前記プロセッサは、前記1つまたは複数のセンサ(580、582)からの前記信号に基づいて、前記送達装置の少なくとも前記一部に前記患者の身体の表面を回避させる、または前記患者の身体の前記表面から後退させるために前記少なくとも1つのモータ(500)を稼働するように構成される、送達システム。

40

【請求項2】

前記プロセッサ(536)は、前記送達装置の少なくとも前記一部を偏向させるために前記少なくとも1つのモータ(500)を稼働するように構成される、請求項1に記載の送達システム。

【請求項3】

前記プロセッサ(536)は、前記送達装置から前記インプラント(70)を展開するために前記少なくとも1つのモータ(500)を稼働するように構成される、請求項1ま

50

たは請求項 2 に記載の送達システム。

【請求項 4】

前記送達装置は、ハウジング(14)と、前記インプラント(70)を保持するように構成され、遠位端(13)および前記ハウジング(14)に結合された近位端(11)を有する細長いシャフト(12)とを含む、請求項 1 から 3 のいずれか一項に記載の送達システム。

【請求項 5】

前記プロセッサ(536)は、前記細長いシャフト(12)を少なくとも 2 つの平面内で偏向させるために前記少なくとも 1 つのモータ(500)を稼働するように構成される、請求項 4 に記載の送達システム。

10

【請求項 6】

前記プロセッサ(536)は、前記細長いシャフト(12)および前記ハウジング(14)を軸方向に並進させるために前記少なくとも 1 つのモータ(500)を稼働するように構成される、請求項 4 または請求項 5 に記載の送達システム。

【請求項 7】

前記細長いシャフト(12)は、前記細長いシャフト(12)の長さに沿って各々延在する複数の組立体(18、20、21、22、31)を含み、前記プロセッサ(536)は、前記複数の組立体(18、20、21、22、31)のうちの第 1 の組立体を前記複数の組立体(18、20、21、22、31)のうちの第 2 の組立体に対して移動させるために前記少なくとも 1 つのモータ(500)を稼働するように構成される、請求項 4 から 6 のいずれか一項に記載の送達システム。

20

【請求項 8】

前記プロセッサ(536)は、前記複数の組立体(18、20、21、22、31)のうちの前記第 1 の組立体を前記複数の組立体(18、20、21、22、31)のうちの前記第 2 の組立体と同時に移動させるために前記少なくとも 1 つのモータ(500)を稼働するように構成される、請求項 7 に記載の送達システム。

【請求項 9】

前記複数の組立体(18、20、21、22、31)のうちの前記第 1 の組立体は、前記複数の組立体(18、20、21、22、31)のうちの前記第 2 の組立体の内腔の中に位置決めされる、請求項 7 または請求項 8 に記載の送達システム。

30

【請求項 10】

前記プロセッサ(536)は、前記複数の組立体(18、20、21、22、31)のうちの前記第 2 の組立体の動きを補償するために前記複数の組立体(18、20、21、22、31)のうちの前記第 1 の組立体を移動させるために、前記少なくとも 1 つのモータ(500)を稼働するように構成される、請求項 7 から 9 のいずれか一項に記載の送達システム。

【請求項 11】

前記 1 つまたは複数のセンサ(578、538a-1)は、前記患者の身体の状態の 1 つまたは複数を検知するように構成されている、請求項 1 から 10 のいずれか一項に記載の送達システム。

40

【請求項 12】

前記 1 つまたは複数のセンサ(578、580、582、538a-1)は、前記送達装置に結合される、請求項 1 または 11 に記載の送達システム。

【請求項 13】

前記 1 つまたは複数のセンサ(580、582)は、前記送達装置に結合された 1 つまたは複数の接触センサまたは近接センサを備える、請求項 1 に記載の送達システム。

【請求項 14】

前記プロセッサ(536)は、前記送達装置の少なくとも前記一部を作動させるために、前記少なくとも 1 つのモータ(500)を自動的に稼働するためにプログラムを稼働するように構成される、請求項 1 から 13 のいずれか一項に記載の送達システム。

50

【請求項 15】

ユーザが前記プロセッサ(536)に入力を提供するための制御デバイス(504、556、562、588)をさらに備え、好ましくは、前記制御デバイス(504、556、562、588)は、ボタン、ジョイスティック、タッチパッド、タッチスクリーン、ノブまたは動き感知デバイスのうちの1つまたは複数を用意する、請求項1から14のいずれか一項に記載の送達システム。

10

20

30

40

50