【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19年12月27日(2007.12.27)

【公表番号】特表2007-510470(P2007-510470A)
【公表日】平成19年4月26日(2007.4.26)
【年通号数】公開・登録公報2007-016
【出願番号】特願2006-538503(P2006-538503)
【国際特許分類】
Ａ６１Ｂ　19/00　(2006.01)
Ａ６１Ｂ　17/04　(2006.01)
Ａ６１Ｂ　17/00　(2006.01)
Ｂ２５Ｊ　5/00　(2006.01)
Ｂ２５Ｊ　7/00　(2006.01)
【ＦＩ】
Ａ６１Ｂ　19/00　５０２
Ａ６１Ｂ　17/04
Ａ６１Ｂ　17/00　３２０
Ｂ２５Ｊ　5/00　Ｄ
Ｂ２５Ｊ　7/00

【手続補正書】
【提出日】平成19年11月6日(2007.11.6)
【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】
心臓の表面に沿って動くロボットに於いて、該ロボットが
該ロボットを該心臓の表面に付着させる捕捉デバイスと、
該心臓に関する特性を検出するセンサーと、そして
心臓表面に沿う該ロボットの運動を制御する制御システムと、を具備することを特徴とする該ロボット。
【請求項２】
該ロボットが複数のボデイセクションを、該ボデイセクションが相互に対し運動するよう相互結合されて具備しており、前記運動が前記制御システムに応答することを特徴とする請求項１の該ロボット。
【請求項３】
該捕捉デバイスが、軟組織への取り付け用に、前記複数のボデイセクションの少なくとも２つにより担われる、吸引パッド、人造ゲコーフットヘア、又はタッキーフットの１つを備えることを特徴とする請求項１の該ロボット。
【請求項４】
更に、複数のワイヤ、ケーブル又は柔軟なドライブシャフトの１つを備える、該ボデイセクション間の結合デバイスを具備することを特徴とする請求項２の該ロボット。
【請求項５】
前記制御システムがハンドルと、シース内に全長の少なくとも１部分を担われた前記ワイヤ、ケーブル又は柔軟なドライブシャフトと、を備えることを特徴とする請求項４の該ロボット。

【請求項６】
前記ロボットがカバーするシェルを更に具備することを特徴とする請求項１の該ロボット。
【請求項７】
更にツールを具備することを特徴とする請求項１の該ロボット。
【請求項８】
該ツールが超音波変換器、診断エイド、センサー、薬剤供給システム、治療デバイス又は外科用ツールの少なくとも１つを備えることを特徴とする請求項７の該ロボット。
【請求項９】
該センサーがカメラ又はファイバースコープの１つを有することを特徴とする請求項１の該ロボット。
【請求項１０】
該センサーがナビゲーション情報及び心臓表面領域の視認を提供するよう位置付け可能であることを特徴とする請求項１の該ロボット。
【請求項１１】
更に第２のカメラ又はファイバースコープを有することを特徴とする請求項９の該ロボット。
【請求項１２】
該ツールが電極配置デバイスを備えることを特徴とする請求項７の該ロボット。
【請求項１３】
更に該ロボットの下部剣状突起による心膜貫通挿入用の配置デバイスを具備することを特徴とする請求項７の該ロボット。
【請求項１４】
該配置デバイスが内視鏡を備えることを特徴とする請求項１３の該ロボット。
【請求項１５】
体内の心臓上にロボットを位置付ける方法に於いて、該方法が
心臓表面上に該ロボットを置く過程と、
該ロボットを該心臓表面に取り付ける過程と、そして
制御システムで遠隔式に該ロボットを該心臓表面に沿って動かす過程と、を具備することを特徴とする該方法。
【請求項１６】
更に該ロボット上の画像形成デバイスを使って該心臓の領域の画像を見る過程を具備することを特徴とする請求項１５の該方法。
【請求項１７】
更に、該ロボット上に設置されたツールを有することを特徴とする請求項１５の該方法。
【請求項１８】
更に、運動する心臓表面の特性検出用のセンサーを該ロボット上に具備することを特徴とする請求項１５の該方法。