

【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3月5日(2015.3.5)

【公表番号】特表2014-517701(P2014-517701A)

【公表日】平成26年7月24日(2014.7.24)

【年通号数】公開・登録公報2014-039

【出願番号】特願2013-550975(P2013-550975)

【国際特許分類】

A 61 B 10/00 (2006.01)

G 01 D 5/353 (2006.01)

G 01 B 11/24 (2006.01)

【F I】

A 61 B 10/00 Y

G 01 D 5/353

G 01 B 11/24 Z

【手続補正書】

【提出日】平成27年1月9日(2015.1.9)

【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】

医療器具に関する較正システムであって、

光学形状検出が可能にされた介入的器具を配置し、前記器具が配備される環境において前記器具をセット幾何学的構成にセットするよう構成される較正テンプレートと、

前記較正テンプレートにおいて前記器具からの光学フィードバックを集めるよう構成される光学監視モジュールと、

メモリに格納され、較正データと前記光学フィードバックとを比較するため、プロセッサにより実行される較正プログラムとを有する、較正システム。

【請求項2】

前記較正テンプレートが、前記器具の前記セット幾何学的構成を提供するため、1つ又は複数の較正パターンを持つシートを含み、

前記1つ又は複数の較正パターンが、前記セット幾何学的構成に前記器具を固定するための溝を含む、請求項1に記載のシステム。

【請求項3】

前記較正テンプレートが、前記器具の前記セット幾何学的構成を提供するため、1つ又は複数の較正パターンを持つシートを含み、

前記1つ又は複数の較正パターンが、前記セット幾何学的構成に前記器具を固定するための固定機構を含む、請求項1に記載のシステム。

【請求項4】

前記較正テンプレートが、前記器具の前記セット幾何学的構成を提供するため、3次元機構を含み、

前記3次元機構が、成形された包装を含む、請求項1に記載のシステム。

【請求項5】

前記較正テンプレートが、前記器具の前記セット幾何学的構成を提供するため、3次元機構を含み、

前記3次元機構が、長手軸に沿って前記器具を固定するための位置ポイントを含む、請求項1に記載のシステム。

【請求項6】

前記位置ポイントの少なくとも1つが、前記長手軸に沿って前記器具を再配置するため、移動可能である、請求項5に記載のシステム。

【請求項7】

医療デバイス較正装置であって、

光学形状検出が可能にされた介入的器具を配置するよう構成される較正テンプレートと、

前記テンプレートにおいて又はこの上に形成されるセット幾何学的構成であって、ある環境内で前記セット幾何学的構成に前記器具を維持するためのものであり、前記環境において、前記器具が前記セット幾何学的構成に配置されるとき、前記光学形状検出が可能にされた介入的器具からの光学フィードバックと較正データとを比較することにより、前記器具が医療手順に関して較正されるよう、前記器具が配備される、医療デバイス較正装置。

【請求項8】

前記較正テンプレートが、シートを含み、前記セット幾何学的構成は、1つ又は複数の較正パターンを含み、

前記1つ又は複数の較正パターンが、前記器具を固定するための溝を含む、請求項7に記載のデバイス。

【請求項9】

前記較正テンプレートが、シートを含み、前記セット幾何学的構成は、1つ又は複数の較正パターンを含み、

前記1つ又は複数の較正パターンが、前記器具を固定するための固定機構を含む、請求項7に記載のデバイス。

【請求項10】

前記較正テンプレートが、前記器具の前記セット幾何学的構成を提供するため、3次元機構を含み、

前記3次元機構が、成形された包装を含む、請求項7に記載のデバイス。

【請求項11】

前記較正テンプレートが、前記器具の前記セット幾何学的構成を提供するため、3次元機構を含み、

前記3次元機構が、長手軸に沿って前記器具を固定するための位置ポイントを含む、請求項7に記載のデバイス。

【請求項12】

前記位置ポイントの少なくとも1つが、前記長手軸に沿って前記器具を再配置するため、移動可能である、請求項11に記載のデバイス。

【請求項13】

医療器具を較正する方法において、

光学形状検出が可能にされた介入的器具を配置するよう構成される較正テンプレートを提供するステップと、

前記器具が配備される介入的な環境内で、前記較正テンプレートに対してセット幾何学的構成に前記器具を維持するステップと、

前記器具における光学センサからの光学フィードバックを用いて、前記セット幾何学的構成における前記医療器具を較正するステップとを有する、方法。

【請求項14】

前記較正テンプレートが、1つ又は複数の較正パターンを持つシートの1つと、前記器具の前記セット幾何学的構成を提供するための3次元機構とを含む、請求項13に記載の方法。

【請求項15】

前記3次元機構が、長手軸に沿って前記器具を固定するための位置ポイントを含み、前記位置ポイントの少なくとも1つは、前記長手軸に沿って前記器具を再配置するため移動可能である、請求項1_4に記載の方法。