

【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29年4月13日(2017.4.13)

【公表番号】特表2016-514489(P2016-514489A)

【公表日】平成28年5月23日(2016.5.23)

【年通号数】公開・登録公報2016-031

【出願番号】特願2016-502065(P2016-502065)

【国際特許分類】

A 6 1 B 90/00 (2016.01)

B 2 5 J 3/00 (2006.01)

【F I】

| | | |
|---------|-------|-------|
| A 6 1 B | 19/00 | 5 0 2 |
| B 2 5 J | 3/00 | Z |

【手続補正書】

【提出日】平成29年3月10日(2017.3.10)

【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】

遠隔操作手術システムのための患者側カートであって、
手術器具を保持する少なくとも1つのマニピュレータ部分と、
駆動制御システムと、

操縦インターフェースとを含み、

該操縦インターフェースは、

当該患者側カートを移動させるために使用者によって加えられる回転する力、前方の力、及び後方の力を感知するよう位置付けられる、少なくとも1つのセンサと、
前記操縦インターフェースを当該患者側カートと連結させる連結機構と、
コア部分と、

カバー部分とを含み、

前記カバー部分は、前記コア部分に対して動き、

前記少なくとも1つのセンサは、前記駆動制御システムと信号通信する、
患者側カート。

【請求項2】

前記少なくとも1つのセンサは、前記コア部分と前記カバー部分とを機械的に接続する
、請求項1に記載の患者側カート。

【請求項3】

前記操縦インターフェースは、前記センサを前記カバー部分に接続するバネを更に含む
、請求項1に記載の患者側カート。

【請求項4】

前記操縦インターフェースは、前記コア部分と前記カバー部分との間の相互の動きを制限するように構成される機械的ストップを更に含む、請求項1に記載の患者側カート。

【請求項5】

前記操縦インターフェースは、作動可能な接点スイッチを更に含み、該接点スイッチは、前記操縦インターフェースに対して力が加えられた後の当該患者側カートの移動を防止する第1の状態と、前記操縦インターフェースに対して力が加えられた後の当該患者側カ

ートの移動を許容する第2の状態とを有する、請求項1に記載の患者側カート。

【請求項6】

前記操縦インターフェースは、コア部分と、カバー部分とを含み、該カバー部分は、トリガを含み、

該トリガは、使用者が該トリガを押すときに当該患者側カートの移動を許容するよう、前記第2の状態と係合するよう接点スイッチと係合するように構成される、

請求項5に記載の患者側カート。

【請求項7】

複数のホイールと、前記駆動制御システムに連結される駆動システムとを更に含み、該駆動システムは、前記操縦インターフェースの前記センサから前記駆動制御システムに提供される信号に基づき前記複数のホイールのうちの少なくとも1つを駆動するように構成される、請求項1に記載の患者側カート。

【請求項8】

前記操縦インターフェースは、前記操縦インターフェースの左部分に配置される第1のセンサと、前記操縦インターフェースの前記左部分と反対の前記操縦インターフェースの右部分に配置される第2のセンサとを含む、請求項1に記載の患者側カート。

【請求項9】

前記操縦インターフェースは、当該患者側カートから取り外し可能である、請求項1に記載の患者側カート。

【請求項10】

前記操縦インターフェースは、他の操縦インターフェースと交換可能である、請求項1に記載の患者側カート。

【請求項11】

蹴板を更に含み、該蹴板は、使用者が蹴板を叩くときに当該患者側カートへの電力供給を停止する信号を発するように構成される、請求項1に記載の患者側カート。

【請求項12】

前記操縦インターフェースは、前記少なくとも1つのセンサのキャリブレーションと関連付けられるキャリブレーションデータを格納するように構成されるキャリブレーションデータ記憶装置を更に含み、該キャリブレーションデータ記憶装置は、当該患者側カートの前記駆動制御システムと信号通信して配置される、請求項1に記載の患者側カート。

【請求項13】

前記蹴板及び前記操縦インターフェースは、両方とも、当該患者側カートの同じ側に配置される、請求項11に記載の患者側カート。