



등록특허 10-2167359



(19) 대한민국특허청(KR)
(12) 등록특허공보(B1)

(45) 공고일자 2020년10월19일
(11) 등록번호 10-2167359
(24) 등록일자 2020년10월13일

- (51) 국제특허분류(Int. Cl.)
A61B 19/00 (2006.01) *B25J 18/00* (2006.01)
B25J 9/16 (2006.01)
- (21) 출원번호 10-2014-7033048
- (22) 출원일자(국제) 2013년05월31일
심사청구일자 2018년04월06일
- (85) 번역문제출일자 2014년11월25일
- (65) 공개번호 10-2015-0023290
- (43) 공개일자 2015년03월05일
- (86) 국제출원번호 PCT/US2013/043564
- (87) 국제공개번호 WO 2013/181507
국제공개일자 2013년12월05일
- (30) 우선권주장
61/654,764 2012년06월01일 미국(US)
- (56) 선행기술조사문현
JP2004094399 A*
(뒷면에 계속)
- 전체 청구항 수 : 총 22 항

- (73) 특허권자
인튜어티브 서지컬 오퍼레이션즈 인코포레이티드
미국 캘리포니아 94086 서니베일 키퍼 로드 1020
- (72) 발명자
아우어타쉬 아르장 엠
미국 캘리포니아 95051 산타 클라라 쟁102 스티븐
스 크릭 불러바드 5222
모어 폴 더블유
미국 캘리포니아 94040 마운틴 뷰 먼로 드라이브
301
(뒷면에 계속)
- (74) 대리인
양영준, 김윤기

심사관 : 황윤구

(54) 발명의 명칭 영공간을 이용한 수술 머니플레이터의 명령된 재구성을 위한 시스템 및 방법

(57) 요 약

머니플레이터를 머니플레이터 암의 기구학적 자코비안의 영공간 내에서 이동시킴으로써 수술 머니플레이터를 재구성하는 장치, 시스템 및 방법을 개시한다. 하나의 양태에 있어서, 재구성 명령을 수취하는 것에 응답하여, 시스템은 제1 조인트 세트를 구송시키고, 영공간 내에 있어야 하는 복수의 조인트의 속도를 연산한다. 조인트들은 엔드 이펙터 또는 그것을 중심으로 기구 샤프트가 회전운동하게 되는 원격 중심의 소정의 상태를 유지하도록 재구성 명령과 연산된 운동에 따라 구동된다. 또 다른 양태에 있어서, 조인트들은 엔드 이펙터 또는 원격 중심의 소정의 운동과 동시에 소정의 재구성을 실행시키기 위해 자코비안의 영직교공간 내에서의 연산된 엔드 이펙터 또는 원격 중심 변위 속도에 따라 구동된다.

(72) 발명자

HINGWEI PUJKAR

미국 캘리포니아 94539 프리몬트 스패로우 드라이
브 44219

필먼 폴

미국 캘리포니아 95128 산 호세 릴랜드 애비뉴 558
스케나 브루스 마이클

미국 캘리포니아 94025 멘로 파크 포프 스트리트
414

데븐겐조 로만 엘

미국 캘리포니아 95124 산 호세 룰리 드라이브
2458

루크 스콧

미국 캘리포니아 95005 벤 로먼드 엘레아나 드라이
브 310

(56) 선행기술조사문현

JP2008514357 A*

JP2011206312 A*

KR101145243 B1*

US20070013336 A1*

*는 심사관에 의하여 인용된 문현

명세서

청구범위

청구항 1

로봇 시스템에 있어서,

상기 로봇 시스템은:

기구용 지지부, 이동가능한 원위 부분, 베이스에 연결되는 근위 부분 및 상기 원위 부분과 상기 베이스 사이의 복수의 피구동 조인트를 포함하고 있는 머니풀레이터 암으로서, 상기 복수의 피구동 조인트가 상기 원위 부분의 하나의 주어지는 상태에 대해 상기 복수의 피구동 조인트의 일정 범위의 여러 가지 상태들을 가능하게 하기 위한 충분한 자유도를 가지도록 되어 있는 머니풀레이터 암;

상기 머니풀레이터 암의 재구성 운동을 위한 재구성 명령을 수취하도록 되어 있는 입력 장치; 및

상기 입력 장치 및 상기 머니풀레이터 암에 연결되는 프로세서를 포함하고 있고,

상기 프로세서는:

상기 재구성 명령에 응답하여 상기 재구성 운동에 따라 상기 복수의 피구동 조인트 중의 제1 조인트 세트의 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작;

상기 복수의 피구동 조인트 중의 제2 조인트 세트의 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작으로서, 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도와 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도의 조합이 상기 머니풀레이터 암의 영공간에 있고 상기 기구의 중간 부분을 피벗점에 유지시키게 되고, 상기 중간 부분이 상기 기구의 근위 단부와 상기 기구의 엔드 이팩터 사이에 위치하는 상기 복수의 피구동 조인트 중의 제2 조인트 세트의 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작; 및

상기 머니풀레이터 암의 재구성 운동 중에 상기 중간 부분을 피벗점에 유지시키도록 상기 조합에 따라 상기 복수의 피구동 조인트를 구동시키는 동작을 수행하도록 구성되는 것을 특징으로 하는 로봇 시스템.

청구항 2

로봇 시스템에 있어서,

상기 로봇 시스템은:

기구용 지지부, 이동가능한 원위 부분, 베이스에 연결되는 근위 부분 및 상기 원위 부분과 상기 베이스 사이의 복수의 피구동 조인트를 포함하고 있는 머니풀레이터 암으로서, 상기 복수의 피구동 조인트가 상기 원위 부분의 하나의 주어지는 상태에 대해 상기 복수의 피구동 조인트의 일정 범위의 여러 가지 상태들을 가능하게 하기 위한 충분한 자유도를 가지도록 되어 있는 머니풀레이터 암;

상기 머니풀레이터 암의 재구성 운동을 위한 재구성 명령을 수취하도록 되어 있는 입력 장치; 및

상기 입력 장치 및 상기 머니풀레이터 암에 연결되는 프로세서를 포함하고 있고,

상기 프로세서는:

상기 재구성 명령에 응답하여 상기 재구성 운동에 따라 상기 복수의 피구동 조인트 중의 제1 조인트 세트의 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작;

상기 복수의 피구동 조인트 중의 제2 조인트 세트의 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작으로서, 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도와 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도의 조합이 상기 머니풀레이터 암의 영공간에 있고 상기 기구의 엔드 이팩터의 소정의 상태를 유지시키게 되는 상기 복수의 피구동 조인트 중의 제2 조인트 세트의 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작; 및

상기 머니풀레이터 암의 재구성 운동 중에 상기 엔드 이팩터의 소정의 상태를 유지시키도록 상기 조합에 따라 상기 복수의 피구동 조인트를 구동시키는 동작을 수행하도록 구성되는 것을 특징으로 하는 로봇 시스템.

청구항 3

제 1 항에 있어서,

상기 엔드 이펙터를 운동시키기 위한 조작 명령을 수취하기 위한 제2 입력 장치를 더 포함하고,

상기 프로세서는:

상기 조작 명령에 응답하여 상기 복수의 피구동 조인트의 엔드 이펙터 변위 운동을 연산하는 동작으로서, 상기 엔드 이펙터 변위 운동이 상기 기구의 중간 부분을 상기 피벗점에 유지시키게 되는 상기 조작 명령에 응답하여 상기 복수의 피구동 조인트의 엔드 이펙터 변위 운동을 연산하는 동작; 및

상기 중간 부분을 상기 피벗점에 유지시키면서 상기 엔드 이펙터를 운동시키도록 상기 엔드 이펙터 변위 운동에 따라 상기 복수의 피구동 조인트를 구동시키는 동작을 추가적으로 수행하도록 추가 구성되는 것을 특징으로 하는 로봇 시스템.

청구항 4

제 3 항에 있어서, 상기 조작 명령을 수취하기 위한 제2 입력 장치는 상기 재구성 명령을 수취하기 위한 입력 장치로부터 독립적인 사용자 인터페이스 상에 배치되는 것을 특징으로 하는 로봇 시스템.

청구항 5

제 1 항 또는 제 2 항에 있어서, 상기 제1 조인트 세트의 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작은:

상기 제1 조인트 세트의 제1 조인트가 상기 재구성 명령의 지속 기간 동안 일정한 속력을 갖도록 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작을 포함하는 것을 특징으로 하는 로봇 시스템.

청구항 6

제 1 항 또는 제 2 항에 있어서, 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작과 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작은:

상기 조합이 상기 복수의 피구동 조인트 중의 여러 조인트들에 조인트 위치에 따라 크기 조정되는 속도들을 제공하도록 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작과 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작을 포함하는 것을 특징으로 하는 로봇 시스템.

청구항 7

제 6 항에 있어서, 상기 조합에 있어, 상기 복수의 피구동 조인트 중의 더 근위측의 조인트들이 상기 복수의 피구동 조인트 중의 더 원위측의 조인트들보다 더 높은 속도를 갖는 것을 특징으로 하는 로봇 시스템.

청구항 8

제 7 항에 있어서, 상기 조인트 위치에 따라 크기 조정되는 속도들은 상기 기구의 근위 단부에 가까운 조인트들에 상기 기구의 엔드 이펙터에 가까운 조인트들보다 더 높은 속도를 제공하는 것을 특징으로 하는 로봇 시스템.

청구항 9

제 1 항 또는 제 2 항에 있어서, 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작과 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작은:

상기 조합이 상기 복수의 피구동 조인트 중의 여러 조인트들에 조인트 구성에 따라 크기 조정되는 속도들을 제공하도록 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작과 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작을 포함하는 것을 특징으로 하는 로봇 시스템.

청구항 10

제 1 항 또는 제 2 항에 있어서, 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작과 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작은:

상기 조합이 상기 재구성 명령의 지속 기간 동안 상기 복수의 피구동 조인트 중의 하나의 조인트에 일정하거나

특정 한계치 미만의 속력을 제공하도록 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작과 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 동작을 포함하는 것을 특징으로 하는 로봇 시스템.

청구항 11

제 1 항 또는 제 2 항에 있어서, 상기 제1 조인트 세트는 상기 복수의 피구동 조인트 중의 상기 제2 조인트 세트와 중첩되지 않으며, 상기 머니풀레이터 암의 상기 복수의 피구동 조인트는 상기 원위 부분의 운동을 상기 기구의 삽입 축선을 따른 원격 중심 피벗점을 중심으로 피벗운동하도록 기구적으로 제한하도록 구성된 원격 중심 조인트들을 포함하는 것을 특징으로 하는 로봇 시스템.

청구항 12

기구용 지지부, 이동가능한 원위 부분, 베이스에 연결되는 근위 부분 및 상기 원위 부분과 상기 베이스 사이의 복수의 피구동 조인트를 포함하고 있는 머니풀레이터 암으로서, 상기 복수의 피구동 조인트가 상기 원위 부분의 하나의 주어지는 상태에 대해 상기 복수의 피구동 조인트의 일정 범위의 여러 가지 상태들을 가능하게 하기 위한 충분한 자유도를 가지도록 되어 있는 머니풀레이터 암에 의해 실행되는 로봇식 방법에 있어서, 상기 방법은:

입력 장치를 통해 상기 머니풀레이터 암의 재구성 운동을 위한 재구성 명령을 수취하는 단계;

상기 재구성 명령에 응답하여 상기 재구성 운동에 따라 상기 복수의 피구동 조인트 중의 제1 조인트 세트의 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계;

상기 복수의 피구동 조인트 중의 제2 조인트 세트의 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계로서, 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도와 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도의 조합이 상기 머니풀레이터 암의 영공간에 있고 상기 기구의 중간 부분을 피벗점에 유지시키게 되고, 상기 중간 부분이 상기 기구의 근위 단부와 상기 기구의 엔드 이펙터 사이에 위치하는 상기 복수의 피구동 조인트 중의 제2 조인트 세트의 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계; 및

상기 머니풀레이터 암의 재구성 운동 중에 상기 중간 부분을 피벗점에 유지시키도록 상기 조합에 따라 상기 복수의 피구동 조인트를 구동시키는 단계를 포함하는 것을 특징으로 하는 로봇식 방법.

청구항 13

기구용 지지부, 이동가능한 원위 부분, 베이스에 연결되는 근위 부분 및 상기 원위 부분과 상기 베이스 사이의 복수의 피구동 조인트를 포함하고 있는 머니풀레이터 암으로서, 상기 복수의 피구동 조인트가 상기 원위 부분의 하나의 주어지는 상태에 대해 상기 복수의 피구동 조인트의 일정 범위의 여러 가지 상태들을 가능하게 하기 위한 충분한 자유도를 가지도록 되어 있는 머니풀레이터 암에 의해 실행되는 로봇식 방법에 있어서, 상기 방법은:

입력 장치를 통해 상기 머니풀레이터 암의 재구성 운동을 위한 재구성 명령을 수취하는 단계;

상기 재구성 명령에 응답하여 상기 재구성 운동에 따라 상기 복수의 피구동 조인트 중의 제1 조인트 세트의 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계;

상기 복수의 피구동 조인트 중의 제2 조인트 세트의 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계로서, 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도와 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도의 조합이 상기 머니풀레이터 암의 영공간에 있고 상기 기구의 엔드 이펙터의 소정의 상태를 유지시키게 되는 상기 복수의 피구동 조인트 중의 제2 조인트 세트의 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계; 및

상기 머니풀레이터 암의 재구성 운동 중에 상기 엔드 이펙터의 소정의 상태를 유지시키도록 상기 조합에 따라 상기 복수의 피구동 조인트를 구동시키는 단계를 포함하는 것을 특징으로 하는 로봇식 방법.

청구항 14

제 12 항에 있어서,

제2 입력 장치를 통해 상기 엔드 이펙터를 운동시키기 위한 조작 명령을 수취하는 단계;

상기 조작 명령에 응답하여 상기 복수의 피구동 조인트의 엔드 이펙터 변위 운동을 연산하는 단계로서, 상기 엔드 이펙터 변위 운동이 상기 기구의 중간 부분을 상기 피벗점에 유지시키게 되는 상기 조작 명령에 응답하여 상기 복수의 피구동 조인트의 엔드 이펙터 변위 운동을 연산하는 단계; 및

상기 중간 부분을 상기 피벗점에 유지시키면서 상기 엔드 이펙터를 운동시키도록 상기 엔드 이펙터 변위 운동에 따라 상기 복수의 피구동 조인트를 구동시키는 단계를 더 포함하는 것을 특징으로 하는 로봇식 방법.

청구항 15

제 12 항 또는 제 13 항에 있어서, 상기 제1 조인트 세트의 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계는:

상기 제1 조인트 세트의 제1 조인트가 상기 재구성 명령의 지속 기간 동안 일정한 속력을 갖도록 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계를 포함하는 것을 특징으로 하는 로봇식 방법.

청구항 16

제 12 항 또는 제 13 항에 있어서, 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계와 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계는:

상기 조합이 상기 복수의 피구동 조인트 중의 여러 조인트들에 조인트 위치에 따라 크기 조정되는 속도들을 제공하도록 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계와 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계를 포함하는 것을 특징으로 하는 로봇식 방법.

청구항 17

제 15 항에 있어서, 상기 조합에 있어, 상기 복수의 피구동 조인트 중의 더 근위측의 조인트들이 상기 복수의 피구동 조인트 중의 더 원위측의 조인트들보다 더 높은 속도를 갖는 것을 특징으로 하는 로봇식 방법.

청구항 18

제 12 항 또는 제 13 항에 있어서, 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계와 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계는:

상기 조합이 상기 복수의 피구동 조인트 중의 여러 조인트들에 조인트 구성에 따라 크기 조정되는 속도들을 제공하도록 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계와 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계를 포함하는 것을 특징으로 하는 로봇식 방법.

청구항 19

제 12 항 또는 제 13 항에 있어서, 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계와 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계는:

상기 조합이 상기 재구성 명령의 지속 기간 동안 상기 복수의 피구동 조인트 중의 하나의 조인트에 일정하거나 특정 한계치 미만의 속력을 제공하도록 상기 제1 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계와 상기 제2 운동에 대한 하나 이상의 조인트 속도를 연산하는 단계를 포함하는 것을 특징으로 하는 로봇식 방법.

청구항 20

시스템에 있어서,

상기 시스템은:

이동가능한 원위 부분, 베이스에 연결되는 근위 부분 및 상기 원위 부분과 상기 베이스 사이의 복수의 피구동 조인트를 포함하고 있는 머니플레이터 암으로서, 상기 복수의 피구동 조인트가 상기 원위 부분의 하나의 주어지는 상태에 대해 상기 복수의 피구동 조인트의 일정 범위의 여러 가지 상태들을 가능하게 하기 위한 충분한 자유도를 가지도록 되어 있는 머니플레이터 암;

상기 원위 부분이 소정의 상태에 있는 동안의 재구성 명령으로서, 상기 베이스와 상기 원위 부분 사이의 상기 머니플레이터 암의 제1 부분의 재구성 운동을 위한 것이며, 상기 머니플레이터 암의 상기 제1 부분의 재구성 운동과 조합하여 상기 원위 부분의 소정의 상태를 유지시키도록 하는 재구성 명령을 수취하도록 되어 있는 입력 장치; 및

상기 입력 장치 및 상기 머니플레이터 암에 연결되는 프로세서를 포함하고 있고,

상기 프로세서는:

상기 재구성 명령에 응답하는 상기 머니풀레이터 암의 상기 제1 부분의 재구성 운동에 따라 상기 복수의 피구동 조인트 중의 제1 조인트 세트의 제1 운동에 대한 조인트 속도들을 연산하는 동작;

상기 재구성 명령에 응답하여 상기 복수의 피구동 조인트 중의 제2 조인트 세트의 제2 운동에 대한 조인트 속도들을 연산하는 동작으로서, 상기 제1 조인트 세트의 제1 운동에 대한 조인트 속도들과 상기 제2 조인트 세트의 제2 운동에 대한 조인트 속도들의 조합이 상기 머니풀레이터 암의 영공간에 있고 상기 원위 부분의 소정의 상태를 유지시키도록 상기 재구성 명령에 응답하여 상기 복수의 피구동 조인트 중의 제2 조인트 세트의 제2 운동에 대한 조인트 속도들을 연산하는 동작; 및

상기 머니풀레이터 암의 상기 제1 부분의 재구성 운동 중에 상기 원위 부분의 소정의 상태를 유지시키도록 연산된 제1 운동에 대한 조인트 속도들과 연산된 제2 운동에 대한 조인트 속도들의 조합에 따라 상기 복수의 피구동 조인트를 구동시키기 위한 명령을 상기 머니풀레이터 암에 전송하는 동작을 수행하도록 구성되는 것을 특징으로 하는 시스템.

청구항 21

제 20 항에 있어서, 상기 복수의 피구동 조인트 중의 상기 제1 조인트 세트는 상기 복수의 피구동 조인트 중의 상기 제2 조인트 세트와 중첩되지 않는 것을 특징으로 하는 시스템.

청구항 22

제 20 항 또는 제 21 항에 있어서,

상기 제1 조인트 세트의 제1 운동에 대한 조인트 속도들과 상기 제2 조인트 세트의 제2 운동에 대한 조인트 속도들의 조합은 상기 머니풀레이터 암의 자코비안의 영공간 내에 속하고;

상기 원위 부분의 소정의 상태는 원위 부분 위치, 배향 또는 상기 베이스에 대한 속도를 포함하는 것을 특징으로 하는 시스템.

청구항 23

삭제

청구항 24

삭제

청구항 25

삭제

청구항 26

삭제

청구항 27

삭제

청구항 28

삭제

청구항 29

삭제

청구항 30

삭제

청구항 31

삭제

청구항 32

삭제

청구항 33

삭제

청구항 34

삭제

청구항 35

삭제

청구항 36

삭제

청구항 37

삭제

청구항 38

삭제

청구항 39

삭제

청구항 40

삭제

청구항 41

삭제

청구항 42

삭제

청구항 43

삭제

청구항 44

삭제

청구항 45

삭제

청구항 46

삭제

청구항 47

삭제

청구항 48

삭제

청구항 49

삭제

청구항 50

삭제

청구항 51

삭제

청구항 52

삭제

청구항 53

삭제

청구항 54

삭제

청구항 55

삭제

청구항 56

삭제

청구항 57

삭제

청구항 58

삭제

청구항 59

삭제

청구항 60

삭제

청구항 61

삭제

청구항 62

삭제

청구항 63

삭제

청구항 64

삭제

청구항 65

삭제

청구항 66

삭제

청구항 67

삭제

청구항 68

삭제

청구항 69

삭제

청구항 70

삭제

청구항 71

삭제

청구항 72

삭제

청구항 73

삭제

청구항 74

삭제

청구항 75

삭제

발명의 설명

기술 분야

[0001] 본 발명 대체로 개선된 수술 및/또는 로봇 장치, 시스템 및 방법을 제공한다.

배경 기술

[0002] 최소 침습 의료 기술은 진단 또는 수술 과정 중에 손상되는 조직의 양을 감소시킴으로써, 환자의 회복 시간, 불편함 및 유해한 부작용을 감소시키는 것을 목적으로 한다. 수 백만 건의 "개복" 수술 또는 통상적인 수술이 매년 미국에서 시행되고 있으며; 이러한 수술들 중의 다수는 잠재적으로 최소 침습식으로 시행될 수 있는 것들이

다. 하지만, 수술 기구들의 한계, 기술 및 그것들을 완전히 익히는 데 필요한 추가적인 수술 훈련으로 인해, 비교적 작은 수의 수술들만이 현재 최소 침습 기술을 이용하고 있다.

[0003] 수술에 사용되는 최소 침습 원격 수술 시스템은 외과의의 조작 술을 증대시키는 것과 함께 외과의가 원격지의 환자를 수술하는 것을 가능하게 해주도록 개발되고 있다. 원격 수술은 외과의가 수술 기구 운동을 조작하기 위해 기구를 직접 손으로 움직여 이동시키는 것이 아니라 예컨대 서보기구 등의 어떤 형태의 원격 제어를 이용하게 되는 수술 시스템을 나타내는 일반적인 용어이다. 이러한 원격 수술 시스템에 있어서, 외과의는 원격지의 수술 부위의 영상을 제공받는다. 일반적으로 적당한 뷰어 또는 디스플레이 상의 수술 부위의 3차원 영상을 보면서, 외과의는 마스터 제어 입력 장치를 조작하고, 결과적으로 로봇 기구의 운동을 제어함으로써, 환자에 대한 수술 과정을 수행한다. 로봇 수술 기구들은 환자 내부의 수술 부위의 조직들(흔히, 개복 수술의 접근법에 관련되는 외상)을 치료하기 위해 작은 최소 침습 수술용 개구부를 통해 삽입될 수 있다. 이러한 로봇 시스템은 최소 침습 개구부에서 기구의 샤프트를 피벗운동시키고, 개구부를 통해 축선방향으로 슬라이드시키고, 개구부 내에서 샤프트를 회전시키는 등에 의해, 매우 복잡한 수술 작업을 수행하기 위한 충분한 조작성을 가지고 수술 기구의 작업 단부들을 이동시킬 수 있다.

[0004] 원격 수술을 위해 사용되는 서보기구는 2개의 마스터 컨트롤러(외과의의 각각의 손마다 하나씩)로부터 입력을 수취하고, 2개 이상의 로봇 암 또는 머니풀레이터를 구비할 수 있다. 손 운동을 영상 화상 장치에 의해 디스플레이되는 로봇 기구의 영상에 매핑(mapping)시킴으로써, 외과의에게 각각의 손과 연계된 기구에 대한 정밀 제어를 제공하는 것을 도와줄 수 있다. 많은 수술 로봇 시스템에 있어서, 내시경이나 다른 영상 화상 장치, 추가적인 수술 기구 등을 이동시키기 위한 하나 이상의 추가적인 로봇 머니풀레이터 암이 구비된다.

[0005] 다양한 구조 장치가 로봇 수술 중에 수술 부위에 위치한 수술 기구를 지지하는 데 사용될 수 있다. 피구동 링 키지(driven linkage) 또는 "슬레이브(slave)"는 흔히 로봇 수술 머니풀레이터라 불리지고, 최소 침습 로봇 수술 중에 로봇 수술 머니풀레이터로서 사용하기 위한 예시의 링키지 구성이 예시의 링키지 구성들이 미국 특허 제6,758,843호; 제6,246,200호; 및 제5,800,423호에 개시되어 있으며; 이들의 전체 개시사항이 여기에 참조된다. 이들 링키지는 흔히 샤프트를 가진 기구를 유지하기 위한 샤프트를 가진 기구를 유지하기 위한 평행 사변형 배열구조를 이용한다. 그러한 머니풀레이터 구조는 기구 샤프트가 강성 샤프트의 길이를 따른 공간 내에 포지셔닝된 구형 회전(spherical rotation)의 원격 중심(remote center) 둘레로 피벗운동하도록 기구의 운동을 제한할 수 있다. 회전의 원격 중심을 내부 수술 부위로의 절개점과 정렬시킴으로써(예컨대, 복강경 수술 중에 복벽에 위치하는 트로카(trocar) 또는 캐뉼라(cannula)에 의해), 수술 기구의 엔드 이펙터는 머니풀레이터 링키지를 이용하여 샤프트의 근위 단부를 이동시키는 것에 의해 복벽에 잠재적으로 위험한 힘을 강제하는 일 없이 안전하게 포지셔닝될 수 있다. 대안적인 머니풀레이터 구조가 예컨대 미국 특허 제6,702,805호; 제6,676,669호; 제5,855,583호; 제5,808,665호; 제5,445,166호; 및 제5,184,601호에 개시되어 있으며; 이들의 전체 개시사항이 여기에 참조된다.

[0006] 이 신규한 원격 수술 시스템 및 장치들이 매우 효과적이고 유익한 것으로 판명되었지만, 여전히 추가적인 개선 점들이 요망되고 있다. 예컨대, 최소 침습 수술 부위 내에서 수술 기구를 이동시킬 때, 로봇 수술 머니풀레이터는 특히 최소 침습 개구부 둘레로 큰 각도 범위에 걸쳐 기구를 피벗운동시킬 때 환자외부에서의 상당히 큰 양의 운동을 나타낼 수 있고, 이는 이동하는 머니풀레이터들이 의도치 않게 서로간에, 기구 카트나 수술실 내의 다른 구조물과, 수술 요원 및/또는 환자의 체외 표면과 접촉하게 되는 일을 초래할 수 있다. 환자 외부 등에서의 의도치 않은 머니풀레이터/머니풀레이터 접촉을 방지하면서 피벗운동을 삽입 부위로 제한하는 높은 구성가능성의 기구학적 머니풀레이터 조인트 세트에 대한 소프트웨어 제어(software control)를 채용하는 대안적인 머니풀레이터 구조들이 제안되어 왔다. 이러한 높은 구성가능성의 "소프트웨어 센터(software center)" 수술 머니풀레이터 시스템들은 상당히 큰 장점들을 제공할 수 있지만, 또한 도전과제들을 제시할 수도 있다. 특히, 기구적으로 제한되는 원격 중심 링키지가 어떤 조건에서는 안전상의 장점을 가질 수 있다. 또한, 흔히 이러한 머니풀레이터에 구비되는 다수의 조인트의 광범위한 구성도는 머니풀레이터가 특정 과정에 바람직한 구성으로 수동적으로 셋업되는 것이 어렵게 되는 결과를 초래할 수 있다. 그럼에도 불구하고, 원격 수술 시스템을 이용하여 수행되는 수술의 범위가 계속 확대되고 있기 때문에, 환자 내의 기구의 가용한 구성 및 운동의 범위의 확대에 대한 요구가 증가하고 있다. 불행히도, 이러한 변화는 모두 신체 외부에서의 머니풀레이터의 운동과 관련된 도전과제들을 증가시킬 수 있고, 또한 불량하게 컨디셔닝된(poorly conditioned)(조작성 및/또는 수술 작업 공간 내부에서의 틀의 운동의 범위를 불필요하게 제한하도록) 머니풀레이터 구성을 회피하는 것의 중요성을 증가시킨다.

[0007] 이러한 이유들과 기타의 이유들로 인해, 수술, 로봇 수술 및 다른 로봇 응용을 위한 개선된 장치, 시스템 및 방

법을 제공하는 것이 유익할 것이다. 이러한 개선된 기술들이 소정의 엔드 이펙터 상태 또는 기구 샤프트가 피벗운동하는 중심이 되는 원격 중심의 소정의 위치를 유지하면서 소정의 재구성에 따라 머니풀레이터 암을 재구성하는 능력을 제공한다면 특히 유익할 것이다. 이상적으로는, 이러한 개선점들이 첫번째 사용자가 수술 과정 중에 머니풀레이터 암의 엔드 이펙터의 운동을 실행할 수 있게 해주는 한편, 두번째 사용자가 엔드 이펙터 운동을 위한 준비 과정 중에 또는 엔드 이펙터 운동 중에 머니풀레이터 암을 재구성할 수 있게 해줄 것이다. 또한, 적어도 몇 가지 과정들을 위한 기구의 운동의 범위를 증가시키면서, 이러한 시스템의 크기, 기계적 복잡성 또는 비용을 크게 증가시키는 일 없이, 조작성을 유지시키거나 개선시키면서 그와 같은 개선점들을 제공하는 것이 바람직할 것이다.

발명의 내용

해결하려는 과제

과제의 해결 수단

[0008]

본 발명 대체로 개선된 로봇 및/또는 수술 장치, 시스템 및 방법을 제공한다. 많은 실시형태들에 있어서, 본 발명은 높은 구성가능성의 수술 로봇 머니풀레이터를 채용하게 될 것이다. 이러한 머니풀레이터는 예전대 연계된 수술용 엔드 이펙터가 수술 작업 공간 내에서 가지게 되는 것보다 더 많은 운동 자유도를 가질 수 있다. 본 발명에 따른 로봇 수술 시스템은 일반적으로 로봇 수술 기구를 지지하는 머니풀레이터 암 및 기구의 엔드 이펙터를 조작하기 위한 좌표화된 조인트 운동을 연산하는 프로세서를 포함하고 있다. 엔드 이펙터를 지지하는 로봇 머니풀레이터의 조인트들은 머니풀레이터가 주어지는 엔드 이펙터 포지션 및/또는 주어지는 피벗점 위치를 위한 일정 범위의 여러 가지 구성 전체에 걸쳐 이동하는 것을 가능하게 해준다. 시스템은 사용자 명령에 응답하여, 프로세서에 의해 연산된 조인트의 좌표화된 운동에 따라 머니풀레이터의 하나 이상의 조인트를 구동시켜, 소정의 엔드 이펙터 상태 및/또는 피벗점 위치를 유지하도록 기구학적 자코비안(Jacobian)의 영공간(null-space) 내에서 머니풀레이터의 하나 이상의 조인트의 운동을 발생시킴으로써, 높은 구성가능성의 로봇 머니풀레이터의 재구성을 가능하게 해준다. 여러 실시형태들에 있어서, 시스템 오퍼레이터가 사용자 입력 장치로 재구성 명령을 입력하여, 머니풀레이터가 원하는 대로 재구성될 때까지 영공간 내에서 머니풀레이터의 하나 이상의 조인트를 구동시킨다.

[0009]

본 발명의 하나의 양태에 있어서, 조작 입력을 가지는 여유 자유도(Redundant Degrees Of Freedom; RDOF) 수술 로봇 시스템이 제공된다. 이 RDOF 수술 로봇 시스템은 머니풀레이터 어셈블리, 하나 이상의 사용자 입력 장치 및 컨트롤러를 구비한 프로세서를 포함하고 있다. 어셈블리의 머니풀레이터 암은 주어지는 엔드 이펙터 상태를 위한 일정 범위의 조인트 상태들을 가능하게 해주기에 충분한 자유도를 제공하는 복수의 조인트를 가진다. 사용자에 의해 입력된 수취되는 재구성 명령에 응답하여, 시스템은 영공간 내에서의 복수의 조인트의 속도를 연산한다. 조인트들은 엔드 이펙터의 소정의 상태를 유지하도록 재구성 명령 및 연산된 운동에 따라 구동된다. 소정의 운동으로 엔드 이펙터를 이동시키기 위한 조작 명령을 수취하는 것에 응답하여, 시스템은 영공간과 직교하는 자코비안의 영직교공간(null-perpendicular-space) 내에서의 조인트 속도를 연산함으로써 조인트의 엔드 이펙터 변위 운동을 연산하고, 소정의 엔드 이펙터 운동을 실행시키도록 연산된 운동에 따라 조인트들을 구동시킨다.

[0010]

본 발명의 또 다른 양태에 있어서, 머니풀레이터는 기구 샤프트의 중간 부분이 원격 중심을 중심으로 피벗운동하도록 이동하게 구성된다. 머니풀레이터와 기구 사이에, 기구 샤프트의 중간 부분이 액세스 부위를 통과하여 연장되었을 때 엔드 이펙터 포지션을 위한 일정 범위의 조인트 상태들을 가능하게 해주기에 충분한 자유도를 제공하는 복수의 피구동 조인트가 존재한다. 컨트롤러를 가진 프로세서가 입력 장치를 머니풀레이터에 연결시킨다. 재구성 명령에 응답하여, 프로세서는 기구의 중간 부분이 엔드 이펙터의 소정의 운동 중에 액세스 부위 내에 있으면서 그것을 중심으로 샤프트가 피벗운동하게 되는 소정의 원격 중심 위치를 유지하도록 하여 소정의 재구성을 실행시키기 위한 하나 이상의 조인트의 운동을 결정한다. 여러 실시형태들에 있어서, 소정의 엔드 이펙터 운동을 실행시키기 위한 조작 명령을 수취하는 것에 응답하여, 시스템은 영공간과 직교하는 자코비안의 영직교공간 내에서의 조인트 속도를 연산하는 것을 포함하여 조인트의 엔드 이펙터 변위 운동을 연산하고, 기구 샤프트가 원격 중심을 중심으로 피벗운동하게 되는 소정의 엔드 이펙터 운동을 실행시키도록 연산된 운동에 따라 조인트들을 구동시킨다.

[0011]

어떤 실시형태들에 있어서, 조인트들의 엔드 이펙터 변위 운동은 제1 조인트 세트가 사실상 잠금되거나 제1 조인트 세트가 엔드 이펙터 변위 운동을 실행시키게 구동되지 않도록 복수의 조인트 중의 제1 조인트 세트를 구동시키는 것을 회피하도록 하여 연산된다. 제1 조인트 세트는 머니플레이터 암의 하나 이상의 조인트를 포함할 수 있다. 하지만, 조인트들의 재구성 운동은 소정의 엔드 이펙터 운동을 실행시키게 복수의 조인트 중의 제1 조인트 세트를 구동시키도록 하여 연산될 수도 있다. 제1 조인트 세트의 재구성 운동은 제1 조인트 세트 중의 하나의 조인트의 운동이 재구성의 지속 시간 동안 실질적으로 일정한 속력을 제공하도록 하여 연산될 수도 있다. 몇몇의 실시형태에 있어서, 머니플레이터의 제1 조인트 세트 중의 하나의 조인트는 머니플레이터 암을 베이스에 연결시키는 레볼루트 조인트(revolute joint)이다. 엔드 이펙터의 소정의 상태는 엔드 이펙터의 소정의 포지션, 속도 또는 가속도를 포함할 수 있다. 대체로, 조작 명령과 재구성 명령은 일반적으로 독립적인 입력 장치들 상의 독립적인 사용자들로부터 수취되는 독립적인 입력들이며, 또는 이 독립적인 입력들은 동일 사용자로부터 수취될 수도 있다. 몇몇의 실시형태에 있어서, 엔드 이펙터 조작 명령은 수술 콘솔 마스터 입력부 상에서 명령을 입력하는 외과의와 같은 제1 사용자에 의해 입력 장치로부터 수취되는 한편, 재구성 명령은 환자측 카트 입력 장치 상에서 재구성 명령을 입력하는 의사 보조원과 같은 독립적인 입력 장치 상의 제2 사용자에 의해 입력 장치로부터 수취된다. 다른 실시형태들에 있어서, 엔드 이펙터 조작 명령 및 재구성 명령은 양자 모두가 수술 콘솔에 위치한 입력 장치로부터 동일 사용자에 의해 수취된다. 다른 실시형태들에 있어서, 엔드 이펙터 조작 명령 및 재구성 명령은 양자 모두가 환자측 카트에 위치한 입력 장치로부터 동일 사용자에 의해 수취된다.

[0012]

하나의 양태에 있어서, 머니플레이터 암의 근위 부분은 조인트들이 구동되는 동안에 베이스에 대한 근위 부분의 운동이 방지되도록 베이스에 부착된다. 근위 부분은 조인트들이 구동되는 동안에 머니플레이터 암의 근위 부분이 베이스에 대해 이동가능하도록 하나의 조인트에 의해 베이스에 연결될 수도 있다. 하나의 예시의 실시형태에 있어서, 머니플레이터의 근위 부분을 베이스에 연결시키는 조인트가 머니플레이터 암을 지지하는 레볼루트 조인트여서, 레볼루트 조인트의 조인트 운동이 머니플레이터 암의 하나 이상의 조인트를 레볼루트 조인트의 피벗 축선을 중심으로 피벗운동시킨다. 어떤 실시형태들에 있어서, 레볼루트 조인트의 피벗 축선은 조인트로부터 그것을 중심으로 엔드 이펙터의 기구 샤프트가 피벗운동하게 되는 원격 중심을 통과하여 연장된다. 하나의 양태에 있어서, 레볼루트 조인트의 운동은 머니플레이터 암의 하나 이상의 조인트를 원위 엔드 이펙터를 향해, 일반적으로 원격 중심을 향해 배향된 원위방향으로 경사진 원추역 둘레로 피벗운동시킨다. 이 양태에서 그 둘레로 머니플레이터 암이 피벗운동하게 되는 원추역은 아래에 더 자세히 설명되는, 그 내부에서는 틀의 운동이 불가능하거나 손상되게 되는 틀 텁의 운동의 범위 내의 원추형 보이드(void)에 해당한다.

[0013]

또 다른 양태에 있어서, 머니플레이터의 근위 부분을 베이스에 연결시키는 조인트는 하나의 경로를 따라, 일반적으로 아치형 또는 실질적으로 원형인 경로를 따라 베이스에 대해 이동가능하여, 경로를 따른 조인트의 운동이 머니플레이터 암의 하나 이상의 조인트를 기구 근방의 머니플레이터 암의 원위 부분을 통해, 바람직하게는 그것을 중심으로 기구 샤프트가 피벗운동하게 되는 원격 중심을 통과하여 연장되는 축선을 중심으로 피벗운동시킨다. 몇몇의 실시형태에 있어서, 머니플레이터는 머니플레이터의 근위 부분을 베이스에 연결시키는 레볼루트 조인트를 구비하고, 이 레볼루트 조인트는 선형, 아치형 또는 실질적으로 원형일 수 있는 하나의 경로를 따라 베이스에 대해 이동가능하다.

[0014]

본 발명의 또 다른 양태에 있어서, 근위 레볼루트 조인트 및 원위 평행사변형 링키지를 구비한 수술 로봇 머니플레이터가 제공되고, 레볼루트 조인트의 피벗 축선은 엔드 이펙터의 기구 샤프트의 축선과 실질적으로 교차하고, 바람직하게는 적용가능한 경우에 원격 중심에서 만난다. 시스템은 입력부를 머니플레이터 암에 연결시키는 컨트롤러를 가지고 있고, 연산되는 조인트들의 속도가 자코비안의 영공간 내에 있도록 재구성 명령에 응답하여 복수의 조인트의 운동을 연산하도록 구성되어 있는 프로세스를 포함한다. 시스템은 엔드 이펙터가 소정의 상태에 있는 동안 소정의 재구성 운동으로 복수의 조인트 중의 제1 조인트 세트를 이동시키기 위한 재구성 명령을 수취하기 위한 입력 장치를 포함한다.

[0015]

본 발명의 특성 및 장점들의 보다 완전한 이해는 본 명세서의 나머지 부분 및 도면을 참조함으로써 명백해질 것이다.

도면의 간단한 설명

[0016]

도 1a는 본 발명의 실시형태들에 따른 로봇 수술 시스템의 평면도로서, 환자 내의 내부 수술 부위에서 수술용 엔드 이펙터들을 가진 수술 기구들을 로봇식으로 이동시키기 위한 복수의 로봇 머니플레이터를 구비한 수술 스테이션을 가지는 로봇 수술 시스템의 평면도이다.

도 1b는 도 1a의 로봇 수술 시스템을 다이어그램으로 도시하고 있다.

도 2는 도 1a의 로봇 수술 시스템 내에 수술 과정 명령들을 입력하기 위한 마스터 외과의 콘솔 즉 워크스테이션을 도시한 사시도로서, 입력 명령들에 응답하여 머니플레이터 명령 신호들을 발생시키기 위한 프로세서를 구비하는 마스터 외과의 콘솔의 사시도이다.

도 3은 도 1a의 전자장치 카트의 사시도이다.

도 4는 4개의 머니플레이터 암을 가진 환자측 카트의 사시도이다.

도 5a-5d는 하나의 예시의 머니플레이터 암을 도시하고 있다.

도 6a-6b는 각각 피치 포워드 구성(pitch forward configuration) 및 피치 백 구성(pitch back configuration)에서의 예시의 머니플레이터 암을 도시하고 있다.

도 6c는 피치 포워드 구성 및 피치 백 구성의 각각에서의 무감 원추역(cone of silence) 즉 원추형 툴 액세스 제한 구역을 포함하는, 예시의 머니플레이터 암의 수술 기구 툴 텁의 운동의 범위의 그래프도를 도시하고 있다.

도 7a는 머니플레이터 암을 근위 레볼루트 조인트(proximal revolute joint)의 축선을 중심으로 회전시키는 근위 레볼루트 조인트를 가진 예시의 머니플레이터 암을 도시하고 있다.

도 7b는 예시의 암 및 연계된 운동 및 무감 원추역의 범위를 도시한 도면으로서, 그것의 운동이 도시된 무감 원추역을 감소시키는 데 사용될 수 있는 근위 레볼루트 조인트의 축선 둘레로 머니플레이터 암을 회전시키는 근위 레볼루트 조인트를 가진 예시의 머니플레이터의 암을 도시하고 있다.

도 8은 원위 기구 홀더 근방에 레볼루트 조인트를 가진 예시의 머니플레이터 암을 도시하고 있다.

도 9는 원위 기구 홀더 근방에 조인트 축선을 중심으로 원위 기구 홀더를 회전시키거나 비틀림운동시키는 레볼루트 조인트를 가진 예시의 머니플레이터 암을 도시하고 있다.

도 10a-10c는 원위 기구 홀더 근방에 레볼루트 조인트를 가진 예시의 머니플레이터 암의, 조인트가 조인트 운동의 범위 전체에 걸쳐 운동될 때의 순차도를 도시하고 있다.

도 11a-11b는 원위 레볼루트 조인트를 가진 예시의 머니플레이터 암의, 조인트의 각도 변위가 각각 0° 일 때와 90° 일 때의 회전 측면도를 도시하고 있다.

도 12a-12d 및 13a-13c는 조인트의 경로 주위에서 머니플레이터 암을 지지하는 근위 조인트를 병진운동시키는 근위 조인트를 가진 예시의 머니플레이터 암을 도시하고 있다.

도 14a-14b는 예시의 머니플레이터 어셈블리의 자코비안의 영공간과 영직교공간(null-perpendicular-space) 사이의 관계를 그래프로 나타낸 도면이다.

도 15a-15b는 주어지는 엔드 이펙터 포지션을 위한 예시의 머니플레이터 어셈블리의 재구성을 도시하고 있다.

도 16a-16b는 연계된 기구 샤프트가 폐벽운동하게 되는 주어지는 원격 중심 위치를 위한 예시의 머니플레이터를 도시하고 있다.

도 17a-17c는 다수의 실시형태에 따른 조작 명령 입력의 3가지 예를 도시하고 있다.

도 18a-18b는 다수의 실시형태에 따른 방법을 나타낸 단순 블록도이다.

발명을 실시하기 위한 구체적인 내용

[0017] 본 발명은 대체로 개선된 수술 및 로봇 장치, 시스템 및 방법을 제공한다. 본 발명은 수술 과정 중에 연계된 복수의 로봇 머니플레이터 상에 장착되거나 그것들에 의해 이동되게 되는 수술 로봇 시스템과 함께 사용하는 데 특히 유익하다. 이 로봇 시스템들은 흔히 마스터-슬레이브 컨트롤러로서 구성된 프로세서를 구비하는 원격 로봇, 원격 수술 및/또는 원격 현장감 시스템을 포함하고 있다. 비교적 많은 수의 자유도를 갖는 관절형 링키지들을 구비한 머니플레이터 어셈블리를 이동시키도록 적절히 구성된 프로세서를 채용한 로봇 시스템을 제공하는 것에 의해, 링키지들의 운동이 최소 침습 액세스 부위를 통한 작업에 맞춤구성될 수 있다. 이 많은 수의 자유도가 시스템 오퍼레이터 또는 보조원이, 소정의 엔드 이펙터 상태를 유지하고 있는 동안에, 선택적으로 수술을

준비하는 중에 및/또는 또 다른 용도로 수술 과정 중에 엔드 이펙터를 기동시키는 동안에, 머니풀레이터 어셈블리의 링키지들을 재구성하는 것을 가능하게 해준다.

[0018] 여기에 설명되는 로봇 머니풀레이터 어셈블리는 흔히 로봇 머니풀레이터 및 그것들에 장착되는 툴(툴은 종종 수술 형태들에서 수술 기구를 포함)을 포함하고 있지만, "로봇 어셈블리"란 용어는 툴이 그것에 장착되지 않는 머니풀레이터도 포함할 것이다. "툴(tool)"이란 용어는 통상적인 즉 산업 로봇 툴과 특수화된 로봇 수술 기구의 모두를 포함하며, 후자의 구조는 종종 조직의 조작, 조직의 치료, 조직의 활상 등에 적합한 엔드 이펙터를 포함한다. 툴/머니풀레이터 인터페이스는 종종 툴의 신속한 제거 및 대체 툴에 의한 교체를 가능하게 해주는 신속 분리 툴 훌더 또는 커플링이 될 것이다. 머니풀레이터 어셈블리는 종종 로봇 수술 과정 중의 적어도 일부분 동안 공간 내에 고정되어 있는 베이스를 가질 것이며, 머니풀레이터 어셈블리는 베이스와 툴의 엔드 이펙터 간에 다수의 자유도를 구비할 것이다. 엔드 이펙터의 작동(그립 장치의 조(jaw)의 개방 또는 폐쇄, 전자 수술 패들의 통전 등)은 종종 이러한 머니풀레이터 어셈블리 자유도로부터 독립적이고 추가적인 것일 것이다.

[0019] 엔드 이펙터는 일반적으로 2개 내지 6개의 자유도를 가지고 작업 공간 내에서 이동할 것이다. 여기에 사용되는 것으로서, "포지션(position)"이라는 용어는 위치(location)와 배향(orientation)을 모두 포함한다. 따라서, 엔드 이펙터(예컨대)의 포지션의 변화는 제1 위치로부터 제2 위치로의 엔드 이펙터의 병진운동, 제1 배향으로부터 제2 배향으로의 엔드 이펙터의 회전 또는 양자의 조합을 포함할 수 있다. 최소 침습 로봇 수술을 위해 사용될 때, 머니풀레이터 어셈블리의 운동은 샤프트나 툴 또는 기구의 중간 부분의 운동이 최소 침습 수술 액세스 부위나 다른 개구부를 통한 안전한 운동으로 제한되도록 시스템의 프로세서에 의해 제어될 수 있다. 그와 같은 운동에는 예컨대 개구부 부위를 통한 수술 작업 공간 내로의 샤프트의 축선방향 삽입, 샤프트 축선을 중심으로 하는 샤프트의 회전 및 액세스 부위에 인접한 피벗점을 중심으로 한 샤프트의 피벗운동이 포함될 수 있다.

[0020] 여기에 설명되는 예시의 머니풀레이터 어셈블리를 중의 다수는 수술 부위 내에서 엔드 이펙터를 포지셔닝시키고 이동시키는 데 필요한 것보다 더 많은 자유도를 가진다. 예컨대, 최소 침습 개구부를 통해 내부 수술 부위에 6개의 자유도를 가지고 포지셔닝될 수 있는 수술용 엔드 이펙터가 몇몇의 실시형태에 있어서 9개의 자유도(6개의 엔드 이펙터 자유도(위치를 위한 3개의 자유도, 배향을 위한 3개의 자유도) + 액세스 부위 제약에 순응하기 위한 3개의 자유도)를 가질 수 있으며, 10개 이상의 자유도도 가질 수 있다. 주어지는 엔드 이펙터 포지션을 위해 필요한 것보다 더 많은 자유도를 갖는 높은 구성가능성의 머니풀레이터 어셈블리는 작업 공간 내에서의 엔드 이펙터 포지션을 위한 일정 범위의 조인트 상태들을 가능하게 해주기에 충분한 자유도를 가지거나 제공하는 것으로서 설명될 수 있다. 예컨대, 주어지는 엔드 이펙터 포지션을 위해, 머니풀레이터 어셈블리는 일정 범위의 선택적인 머니풀레이터 링키지 포지션들 중의 어느 하나를 차지할 수 있다(그리고 일정 범위의 선택적인 머니풀레이터 링키지 포지션들 사이에서 구동될 수 있다). 마찬가지로, 주어지는 엔드 이펙터 속도 벡터를 위해, 머니풀레이터 어셈블리는 자코비안(Jacobian)의 영공간(null-space) 내에서의 머니풀레이터 어셈블리의 여러 가지 조인트를 위한 일정 범위의 여러 가지 조인트 운동 속력을 가진다.

[0021] 본 발명은 광범위한 운동이 요망되고, 다른 로봇 링키지, 수술 요원 및 장비 등의 존재로 인해 제한된 전용 공간만이 가용한 수술(및 기타) 용례에 특히 적합화된 로봇 링키지 구조를 제공한다. 각각의 로봇 링키지에 대해 요구되는 큰 범위의 운동 및 감소된 공간은 로봇 지지 구조물의 위치와 수술 또는 다른 작업 공간 사이에 더 큰 유연성도 제공할 수 있어, 셋업을 용이하게 해주고 셋업의 속도를 높여준다.

[0022] 조인트 등의 "상태(state)"라는 용어는 여기에서 종종 조인트와 연계된 제어 변수와 관련되어 있다. 예컨대, 각도 조인트(angular joint)의 상태는 각 조인트의 운동의 범위 내에서의 각 조인트에 의해 한정되는 각도 및/또는 각 조인트의 각속도와 관련될 수 있다. 마찬가지로, 축선방향 또는 프리즈메틱 조인트(prismatic joint)는 프리즈메틱 조인트의 축선방향 포지션 및/또는 축선방향 속도와 관련될 수 있다. 여기에 설명되는 다수의 컨트롤러는 속도 컨트롤러를 포함하며, 종종 어떤 포지션 제어 양태를 가지기도 한다. 대안적인 실시형태는 주로 또는 전적으로 포지션 컨트롤러, 가속도 컨트롤러 등에 의존한다. 그와 같은 장치들에 사용될 수 있는 제어 시스템의 다수의 양태들이 미국 특허 제6,699,177호에 더 상세하게 설명되어 있으며, 그 전체 개시사항이 여기에 참조된다. 따라서, 설명되는 운동들이 연계된 연산들에 기초하고 있는 한, 여기에 설명되는 조인트들의 운동들의 연산들과 엔드 이펙터의 운동들은 포지션 제어 알고리즘, 속도 제어 알고리즘, 양자의 조합 등을 사용하여 수행될 수 있을 것이다.

[0023] 어떤 실시형태들에 있어서, 예시의 머니풀레이터 암의 툴은 최소 침습 개구부에 인접한 피벗점을 중심으로 피벗 운동한다. 시스템은 그 전체 개시내용이 여기에 참조되는 미국 특허 제6,786,896호에 개시된 원격 중심 기구학과 같은 하드웨어 원격 중심을 활용할 수 있을 것이다. 그와 같은 시스템은 머니풀레이터에 의해 지지되는 기

구의 샤프트가 원격 중심점을 중심으로 회전운동하도록 링키지들의 운동을 제한하는 이중 평행사변형 링키지를 활용할 수 있을 것이다. 대안적인 기구적으로 제한되는 원격 중심 링키지 시스템들이 공지되어 있으며, 미래에 발전될 수 있을 것이다. 놀랍게도, 본 발명과 관련한 작업은 원격 중심 링키지 시스템이 높은 구성가능성의 기구학적 구조로부터 이익을 얻을 수 있다는 것을 보여준다. 특히, 수술 로봇 시스템이 최소 침습 수술 액세스 부위에서 또는 그 근방에서 교차하는 2개의 축선을 중심으로 한 회전운동을 가능하게 해주는 링키지를 가질 때, 구형 회전운동(spherical pivotal motion)이 환자 내에서의 소정의 운동 범위의 전체를 아우를 수 있지만, 여전히 회전할 수 있는 결점들(불량하게 컨디셔닝됨, 환자 외부에서의 암 대 암 또는 암 대 환자의 접촉 가능성이 높음 등)에 의해 어려움을 겪을 수 있다. 언뜻, 액세스 부위에서 또는 그 근방에서의 회전운동으로 역시 기구적으로 제한되는 하나 이상의 추가적인 자유도를 부가하는 것이 운동의 범위에 있어서 개선을 거의 제공하지 못하거나 경미한 개선만을 제공하는 것으로 보일 수 있다. 그렇지만, 이러한 조인트는 전체 시스템이 충돌 방지 자세로 또는 충돌 방지 자세로 구성되는 것을 가능하게 해주는 것, 다른 수술 과정들을 위해 운동의 범위를 더 확장시키는 것 등에 의한 중대한 장점들을 제공할 수 있다. 몇몇의 실시형태에 있어서, 시스템은 그 전체 개시내용이 여기에 참조되는 미국 특허출원 8,004,229에 설명되어 있는 바와 같이, 원격 중심을 성취하는 데 소프트웨어를 활용할 수 있을 것이다. 소프트웨어 원격 중심을 가진 시스템에 있어서, 프로세서는 기계적 제약에 반하여 결정된 회전점을 중심으로 기구 샤프트의 중간 부분을 회전운동시키도록 조인트의 운동을 연산한다. 소프트웨어 회전점을 연산하는 능력을 가짐으로써, 시스템의 순응성 또는 경직성으로 특징지워지는 여러 가지 모드가 선택적으로 구현될 수 있다. 더 구체적으로는, 일정 범위의 회전점/중심(예컨대, 가동형 회전점, 수동형 회전점, 고정형/강성 회전점, 연성 회전점 등)에 걸친 여러 가지 모드가 원하는 대로 구현될 수 있다.

[0024]

다중의 높은 구성가능성의 머니풀레이터들을 가진 로봇 수술 시스템의 많은 장점들에도 불구하고, 머니풀레이터들이 베이스와 기구 사이에 상대적으로 많은 개수의 조인트 및 링크를 구비하기 때문에, 링크들의 수동적인 포지셔닝이 까다롭고 복잡해질 수 있다. 머니풀레이터 구조가 중력 효과를 회피하도록 밸런싱되어 있을 때에도, 조인트들의 각각을 적합한 배열로 정렬시키거나 머니풀레이터를 원하는 대로 재구성하려는 시도는 어렵고, 시간 소모적일 수 있으며, 상당한 훈련 및/또는 기술의 수반을 필요로 할 수 있다. 도전 과제들은 머니풀레이터의 링크들이 조인트를 중심으로 밸런싱되어 있지 않을 때는 훨씬 더 커질 수 있어, 높은 구성가능성의 그와 같은 구조를 수술 전이나 수술 중에 적합한 구성으로 포지셔닝시키는 것은 머니풀레이터 암 길이 및 다수의 수술 시스템에 있어서의 수동형 및 럼프(imp)형 디자인으로 인해 매우 어려운 일이 될 수 있다. 본 발명은 의사 보조원 등의 사용자가, 소정의 엔드 이펙터 상태를 유지하고 있는 동안에, 선택적으로 수술 과정 중의 엔드 이펙터의 운동 중에도, 머니풀레이터 암을 신속하고 쉽게 재구성하는 것을 가능하게 해준다. 몇몇의 실시형태에 있어서, 조작과 재구성 입력이 동일인(예컨대, 외과의 콘솔 또는 환자측 카트에 위치한 사용자)에 의한 것일 수 있다.

[0025]

본 발명의 실시형태들은 머니풀레이터 구조의 자유도의 장점을 취하도록 구성되어 있는 사용자 입력부를 포함할 수 있다. 머니풀레이터를 수동적으로 재구성하는 대신, 입력부가 사용자에 의한 재구성 명령의 입력에 응답하여 머니풀레이터 구조를 재구성하는 기구학적 링키지의 회전동 조인트의 사용을 용이하게 해준다. 어떤 실시형태들에 있어서, 재구성 명령을 수취하기 위한 사용자 입력부는 머니풀레이터 암 내에 편입되거나 그 근방에 배치된다. 입력부는 환자측 카트 상의 버튼 클러스터(cluster)나 조이스틱과 같은, 하나 이상의 조인트의 재구성을 용이하게 해주는 중앙집중형 입력 장치를 포함할 수 있다. 일반적으로, 재구성 명령을 수취하기 위한 입력 장치는 엔드 이펙터의 운동을 실행시키는 조작 명령을 수취하기 위한 입력부로부터 독립적이다. 수술 시스템의 컨트롤러는, 컨트롤러가 재구성 명령에 응답하여 소정의 재구성을 실행시키게 해주도록, 프로세스가 기록된 조인트를 구동시키기 위한 적합한 조인트 명령을 끌어내는 것을 가능하게 해주는 조인트 컨트롤러 프로그래밍 명령어 또는 코드를 기록한 판독가능 메모리를 구비한 프로세서를 포함할 수 있다.

[0026]

이하의 설명에서, 본 발명의 여러 가지 실시형태가 설명될 것이다. 설명을 목적으로 하여, 특정 구성들 및 세부사항들이 실시형태들의 완전한 이해를 제공하기 위해 기술된다. 하지만, 본 발명은 특정 세부사항들 없이 실시될 수 있다는 것도 당업자에게 명백할 것이다. 또한, 잘 알려진 세부형상부들은 설명되는 실시형태를 불분명하게 만들지 않도록 하기 위해 생략되거나 단순화될 수 있을 것이다.

[0027]

이제 동일한 도면부호가 여러 도면에 걸쳐 동일한 부분을 나타내고 있는 도면을 참조하면, 도 1a는 수술대(14) 위에 누워 있는 환자(12)에 대해 최소 침습 진단 또는 수술 과정을 수행하기 위해 사용되는 다수의 실시형태에 따른 최소 침습 로봇 수술(MIRS) 시스템(10)의 평면도이다. 이 시스템은 수술 과정 중에 외과의(18)에 의해 사용되는 외과의 콘솔(16)을 포함할 수 있다. 한 명 이상의 보조원(20)도 이 수술 과정에 참여할 수 있다. MIRS 시스템(10)은 또한 환자측 카트(22)(수술 로봇) 및 전자장치 카트(24)를 포함할 수 있다. 환자측 카트(22)는,

외과의(18)가 콘솔(16)을 통해 수술 부위를 보고 있는 동안에, 환자(12)의 신체 내의 최소 침습 절개부를 통해 적어도 하나의 제거가능하게 결합된 틀 어셈블리(26)(이하 간단히 "틀"이라 함)를 조작할 수 있다. 수술 부위의 영상이 환자측 카트(22)에 의해 배향 조작될 수 있는 입체 내시경과 같은 내시경(28)에 의해 얻어질 수 있다. 전자장치 카트(24)가 외과의 콘솔(16)을 통한 외과의(18)에게 제공되는 화면표시를 위해 수술 부위의 영상을 처리하는 데 사용될 수 있다. 한번에 사용되는 수술 틀(26)의 개수는 일반적으로 무엇보다 진단 또는 수술 과정 및 수술실 내의 공간 제약에 좌우된다. 수술 과정 중에 사용되는 하나 이상의 틀(26)을 교체하는 것이 필요한 경우에는, 보조원(20)이 환자측 카트(22)로부터 틀(26)을 제거하고, 수술실 내의 트레이(30)로부터 또 다른 틀(26)로 교체할 수 있다.

[0028] 도 1b는 로봇 수술 시스템(50)(도 1a의 MIRS 시스템(10)과 같은)을 다이어그램으로 도시하고 있다. 전술한 바와 같이, 외과의 콘솔(52)(도 1a의 외과의 콘솔(16)과 같은)은 외과의에 의해 최소 침습 수술 과정 중에 환자측 카트(수술 로봇)(54)(도 1a의 환자측 카트(22)와 같은)를 제어하도록 사용될 수 있다. 환자측 카트(54)는 수술 부위의 영상을 활상하고, 활상된 영상을 전자장치 카트(56)(도 1a의 전자장치 카트(24)와 같은)로 출력하기 위해 입체 내시경과 같은 활상 장치를 사용할 수 있다. 전술한 바와 같이, 전자장치 카트(56)는 임의의 후속적인 화면표시 전에 다양한 방법으로 활상된 영상을 처리할 수 있다. 예컨대, 전자장치 카트(56)는 결합된 영상을 외과의 콘솔(52)을 통해 외과의에게 화면표시하기 전에 활상된 영상들을 가상 제어 인터페이스로 중첩시킬 수 있다. 환자측 카트(54)는 활상된 영상들을 전자장치 카트(56) 외부에서 처리하기 위해 출력할 수 있다. 예컨대, 환자측 카트(54)는 활상된 영상을 처리하기 위해 사용될 수 있는 프로세서(58)로 활상된 영상을 출력할 수 있다. 영상은 또한 활상된 영상을 공동적으로, 순차적으로 그리고/또는 공동과 순차의 조합으로 처리하도록 함께 결합될 수 있는 전자장치 카트(56)와 프로세서(58)의 조합에 의해 처리될 수도 있다. 하나 이상의 별개의 디스플레이(60)가 또한 수술 부위의 영상이나 다른 관련 영상과 같은 영상의 현지 및/또는 원격 디스플레이를 위해 프로세서(58) 및/또는 전자장치 카트(56)와 결합될 수도 있다.

[0029] 도 2는 외과의 콘솔(16)의 사시도이다. 외과의 콘솔(16)은 외과의(18)에게 깊이 지각을 가능하게 해주는 수술 부위의 통합 입체 뷰를 제공하는 좌안 디스플레이(32) 및 우안 디스플레이(34)를 구비하고 있다. 콘솔(16)은 또한 환자측 카트(22)(도 1a 도시)가 하나 이상의 틀을 조작하게 만드는 하나 이상의 입력 제어 장치(36)를 구비하고 있다. 입력 제어 장치(36)는 외과의에게 원격 현장감 또는 외과의가 틀(26)을 직접 제어한다는 강한 느낌을 가지도록 입력 제어 장치(36)가 틀(26)과 일체라는 지각을 제공하기 위해 연계된 틀(26)(도 1a 도시)과 동일한 자유도를 제공할 수 있다. 이를 위해, 포지션, 힘 및 촉각 피드백 센서들(도시 안됨)이 틀(26)로부터의 포지션, 힘 및 촉각 감각을 입력 제어 장치(36)를 통해 외과의의 손으로 다시 전달하기 위해 채용될 수 있다.

[0030] 외과의 콘솔(16)은 일반적으로 외과의가 수술 과정을 직접 모니터하고, 필요한 경우 직접 현장에 위치하고, 전화나 다른 통신 매체를 통하여기보다 직접 보조원에게 이야기할 수 있도록 환자와 동일한 방에 배치된다. 하지만, 외과의는 원격 수술 과정을 허용하는 다른 방, 완전히 다른 건물 또는 환자로부터의 다른 원격지에 위치될 수도 있다.

[0031] 도 3은 전자장치 카트(24)의 사시도이다. 전자장치 카트(24)는 내시경(28)과 결합될 수 있고, 외과의 콘솔 위의 외과의에게 제공되는 후속적인 화면표시, 또는 근처 및/또는 원격지에 배치되는 또 다른 적합한 디스플레이상의 후속적인 화면표시 등을 위해 활상된 영상을 처리하는 프로세서를 구비하고 있다. 예컨대, 입체 내시경이 사용되는 경우, 전자장치 카트(24)는 외과의에게 수술 부위의 통합 입체 영상(coordinated stereo image)을 제공하도록 활상된 영상을 처리할 수 있다. 이러한 입체 영상의 통합(coordination)은 양쪽 영상들 간의 정렬을 포함할 수 있고, 입체 내시경의 입체 작동 거리를 조절하는 것을 포함할 수 있다. 또 다른 예로서, 영상 처리는 광학 수차와 같은 영상 활상 장치의 활상 오차를 보정하기 위한 선결정된 카메라 보정 파라미터의 이용을 포함할 수 있다.

[0032] 도 4는 각각이 원위 단부에서 수술 기구 또는 틀(26)을 지지하는 복수의 머니플레이터 암을 가진 환자측 카트(22)를 도시하고 있다. 도시된 환자측 카트(22)는 수술 틀(26)이나 수술 부위의 영상의 활상을 위해 사용되는 입체 내시경과 같은 활상 장치(28)를 지지하도록 사용될 수 있는 4개의 머니플레이터 암(100)을 포함하고 있다. 조작은 다수의 로봇 조인트를 갖는 로봇 머니플레이터 암(100)에 의해 제공된다. 활상 장치(28) 및 수술 틀(26)은 절개부의 크기를 최소화하기 위해 운동학적 원격 중심이 절개부에 유지되도록 환자의 절개부를 통해 포지셔닝되고 조작될 수 있다. 수술 부위의 영상은 수술 틀(26)의 원위 단부가 활상 장치(28)의 시계 내에 위치될 때는 수술 틀(26)의 원위 단부의 영상을 포함할 수 있다.

- [0033] 수술 툴(26)에 관해서는, 여러 가지 형태의 다양한 선택적인 로봇 수술 툴 또는 기구 및 여러 가지 엔드 이펙터가 사용될 수 있으며, 머니풀레이터들 중의 적어도 몇몇의 기구는 수술 과정 중에 제거되어 교체된다. 드베키 포셉(DeBakey Forcep), 마이크로포셉(microforcep), 포츠 시저스(Potts scissors) 및 클립 어플라이어(clip applier)를 포함하는 이러한 엔드 이펙터들 중의 몇몇은 한쌍의 엔드 이펙터 조(jaw)를 형성하도록 서로에 대해 피벗운동하는 제1 및 제2 엔드 이펙터 요소를 구비한다. 스칼pell(scalpel) 및 전기소작 프로브를 포함하는 다른 엔드 이펙터는 단일의 엔드 이펙터 요소를 가진다. 엔드 이펙터 조를 가진 기구에 대해서는, 조는 흔히 핸들의 그립 부재들을 압착함으로써 작동될 것이다. 단일 요소형 엔드 이펙터 기구도 예컨대 전기소작 프로브를 통전시키는 등을 위해 그립 부재들을 과지함으로써 작동될 수 있다.
- [0034] 기구(26)의 기다란 샤프트는 엔드 이펙터 및 샤프트의 원위 단부가 최소 침습 개구부를 통해, 흔히 복벽 등을 통해 수술 작업 부위 내로 원위방향으로 삽입되는 것을 가능하게 해준다. 수술 작업 부위는 공기취입될 수 있고, 환자 내에서의 엔드 이펙터의 운동은 종종 적어도 부분적으로 샤프트가 최소 침습 개구부를 통과하는 위치를 중심으로 기구(26)를 피벗운동시키는 것에 의해 실행될 것이다. 다시 말해, 머니풀레이터(100)는 샤프트가 엔드 이펙터의 소정의 운동을 제공하는 것을 도와주기 위해 최소 침습 개구부 위치를 통해 연장되도록 환자 외부에서 기구의 근위 하우징을 이동시킬 것이다. 따라서, 머니풀레이터(100)는 종종 수술 과정 중에 환자 외부에서 상당히 큰 운동을 거치게 될 것이다.
- [0035] 본 발명의 다수의 실시형태에 따른 예시의 머니풀레이터 암이 도 5a-13c를 참조하여 이해될 수 있다. 전술된 바와 같이, 머니풀레이터 암은 대체로 원위 기구 또는 수술 툴을 지지하고, 베이스에 대해 상대적인 기구의 운동을 실행시킨다. 여러 가지 엔드 이펙터를 갖는 다수의 상이한 기구가 수술 과정 중에 각각의 머니풀레이터 상에 순차적으로 장착되기 때문에(일반적으로 수술 보조원의 도움으로), 원위 기구 홀더는 장착된 기구 또는 툴의 신속한 제거 및 교체를 허용하는 것이 바람직할 것이다. 도 4를 참조하여 이해될 수 있는 바와 같이, 머니풀레이터들은 환자측 카트의 베이스에 근위측에서 장착된다. 일반적으로, 머니풀레이터 암은 복수의 링키지 및 베이스와 원위 기구 홀더 사이에 연장된 연계된 조인트들을 포함하고 있다. 하나의 양태에 있어서, 예시의 머니풀레이터는 머니풀레이터 암의 조인트들이 주어지는 엔드 이펙터 포지션을 위한 일정 범위의 여러 가지 구성으로 구동될 수 있도록 여유 자유도를 갖는 복수의 조인트를 구비하고 있다. 이는 여기에 개시되는 머니풀레이터 암의 실시형태들 중의 어느 것에도 해당될 수 있다.
- [0036] 어떤 실시형태들에 있어서, 예컨대 도 5a에 도시된 바와 같이, 예시의 머니풀레이터 암은 근위 레볼루트 조인트(proximal revolute joint)(J1)를 구비하고 있고, 근위 레볼루트 조인트(J1)는 제1 조인트 축선을 중심으로 회전하여 그것의 원위측의 머니풀레이터 암을 조인트 축선을 중심으로 회전시키다. 몇몇의 실시형태에 있어서는, 레볼루트 조인트(J1)는 베이스에 직접 장착되는 한편, 다른 실시형태들에 있어서는, 조인트(J1)는 하나 이상의 이동가능한 링키지 또는 조인트에 장착될 수 있다. 머니풀레이터의 조인트들은 조합하여 머니풀레이터 암의 조인트들이 주어지는 엔드 이펙터 포지션을 위한 일정 범위의 여러 가지 구성으로 구동될 수 있도록 하는 여유 자유도를 가진다. 예컨대, 도 5a-5d의 머니풀레이터 암은, 기구 홀더(510) 내에 지지된 원위 부재(511)(툴(512) 또는 기구 샤프트가 그것을 통해 연장되게 해주는 캐뉼라 등)가 특정 상태를 유지하고 있는 동안에, 여러 가지 구성으로 기동될 수 있고, 엔드 이펙터의 주어지는 포지션 또는 속도를 구비할 수 있다. 원위 부재(511)는 일반적으로 툴 샤프트(512)가 그것을 통해 연장되게 해주는 캐뉼라이며, 기구 홀더(510)는 일반적으로 기구가 캐뉼라(511)를 통해 최소 침습 개구부를 통과하여 환자의 신체 내로 연장되기 전에 기구가 부착되게 되는 캐리지(spar) 상에서 병진운동하는 벽돌 모양 구조물)이다.
- [0037] 도 5a-5d의 머니풀레이터 암(500)의 개개의 링크들을 도 5a-5d에 도시된 바와 같이 링크들을 연결하는 조인트들의 회전 축선들과 함께 설명하면, 제1 링크(504)는 그것의 조인트 축선을 중심으로 피벗운동하는 피벗 조인트(J2)로부터 원위방향으로 연장되어 있고, 그것의 조인트 축선을 중심으로 회전하는 레볼루트 조인트(J1)에 연결되어 있다. 다수의 나머지 조인트들은 도 5a에 도시된 바와 같이 그것들의 연계된 회전 축선들에 의해 식별될 수 있다. 예컨대, 도시된 바와 같이, 제1 링크(504)의 원위 단부는 그것의 피벗 축선을 중심으로 피벗운동하는 피벗 조인트(J3)에서 제2 링크(506)의 근위 단부에 연결되어 있고, 제3 링크(508)의 근위 단부는 그것의 축선을 중심으로 피벗운동하는 피벗 조인트(J4)에서 제2 링크(506)의 원위 단부에 연결되어 있다. 제3 링크(508)의 원위 단부는 피벗 조인트(J5)에서 기구 홀더(510)에 연결되어 있다. 일반적으로, 조인트들(J2, J3, J4, J5)의 각각의 피벗 축선들은 실질적으로 평행하고, 링키지들은 도 5d에 도시된 바와 같이 서로 나란히 포지셔닝되었을 때 "겹쳐 있는" 것처럼 보여져, 머니풀레이터 암의 감소된 폭(W)을 제공하고, 머니풀레이터의 기동 중의 환자 클리어런스(patient clearance)를 향상시킨다. 어떤 실시형태들에 있어서는, 기구 홀더도 최소 침습 개구부를 통한 기구(306)의 축선방향 운동을 용이하게 해주고, 그것을 통해 기구가 슬라이드 가능하게 삽입되는 캐뉼라에

대한 기구 홀더의 부착을 용이하게 해주는 프리즈메틱 조인트(J6)와 같은 추가적인 조인트를 구비한다. 하고 있다.

[0038] 그것을 통해 툴(512)이 연장되는 원위 부재 또는 캐뉼라(511)는 기구 홀더(510)의 원위측에서 추가적인 자유도를 구비할 수 있다. 기구의 자유도 작동은 흔히 머니풀레이터의 모터에 의해 구동될 것이며, 대안적인 실시형태들은 기구 상에 위치되는 것으로 여기에 개시된 하나 이상의 조인트가 그 대신에 신속 분리가능 기구 홀더/기구 인터페이스 상에 위치되도록 하거나, 반대로 하나 이상의 조인트가 신속 분리가능 기구 홀더/기구 인터페이스가 아닌 기구 상에 위치되도록 하여, 신속 분리가능 기구 홀더/기구 인터페이스에서 기구를 지지 머니풀레이터 구조부로부터 분리할 수 있다. 몇몇의 실시형태에 있어서, 캐뉼라(511)는 툴 텁의 삽입 지점 즉 대체로 최소 침습 개구부 부위에 배치되는 피벗점(PP) 근방 또는 근위측에 회전 조인트(J7)(도시 안됨)를 구비한다. 기구의 원위 리스트(wrist)가 기구 리스트에 위치한 하나 이상의 조인트의 기구 조인트 축선을 중심으로 한 수술 툴(512)의 엔드 이펙터의 피벗운동을 가능하게 해준다. 엔드 이펙터 조(jaw) 요소들 간의 각도가 엔드 이펙터 위치 및 배향에 대해 독립적으로 제어될 수 있다.

[0039] 예시의 머니풀레이터 어셈블리의 운동 범위는 도 6a-6c를 참조하는 것에 의해 이해될 수 있다. 수술 과정 중에, 예시의 머니풀레이터 암은 수술 작업 공간 내의 특정 환자 조직에 액세스하기 위해 필요한 대로 도 6a에 도시된 바와 같이 피치 포워드 구성(pitch forward configuration)으로 또는 도 6b에 도시된 바와 같이 피치 백 구성(pitch back configuration)으로 기동될 수 있다. 하나의 대표적인 머니풀레이터 어셈블리는 축선을 중심으로 적어도 ± 60 도, 바람직하게는 약 ± 75 도 만큼 피치 포워드 및 피치 백 운동할 수 있고, 또한 축선을 중심으로 ± 80 도 만큼 요운동할 수 있는 엔드 이펙터를 구비한다. 이러한 양태가 어셈블리에 엔드 이펙터의 증가된 기동성을 가능하게 해주지만, 특히 머니풀레이터 암이 도 6a 및 6b에서와 같이 완전 피치 포워드 구성에 있거나 완전 피치 백 구성에 있을 때는 엔드 이펙터의 운동이 제한될 수 있는 구성들이 존재할 수 있다. 하나의 실시형태에 있어서, 머니풀레이터 암은 각각 외부 피치 조인트에 대한(+/-75도) 및 외부 요 조인트에 대한(+/-300도)의 운동의 범위(ROM; Range of Motion)를 가진다. 몇몇의 실시형태에 있어서, ROM은 외부 피치가(+/-90도)보다 더 큰 ROM을 제공하도록 증가될 수 있으며, 이 경우 대체로 삽입 한계와 관련된 내부 구형부(inner sphere)가 남겠지만, "무감 원추역(cone of silence)"은 완전히 사라지게 될 수 있을 것이다. 여러 가지 실시형태가 증가되거나 감소된 ROM을 가지도록 구성될 수 있으며, 전술한 ROM은 설명을 목적으로 제공되는 것이며, 본 발명은 여기 개시되는 ROM에 한정되지 않는다는 것이 이해될 것이다.

[0040] 도 6c는 도 5a-5b의 예시의 머니풀레이터의 툴 텁의 전체 운동의 범위 및 작업 공간을 그래프로 나타낸 도면이다. 작업 공간이 반구체로서 도시되어 있지만, 조인트(J1)와 같은 머니풀레이터의 하나 이상의 레볼루트 조인트의 운동의 범위 및 구성에 따라 구체로 나타내질 수도 있다. 도시된 바와 같이, 도 6c의 반구체는 중심의 작은 구형 보이드(spherical void)와 함께 2개의 원추형 보이드(conical void)를 포함하고 있다. 이들 보이드는 툴 텁의 운동이 기계적 제약으로 인해 불가능하거나 엔드 이펙터의 운동을 어렵게 또는 느리게 만드는 극도로 높은 조인트 속도로 인해 실행불가능할 수 있는 영역을 나타낸다. 이런 이유로, 원추형 보이드는 "무감 원추역(cone of silence)"이라 불려진다. 몇몇의 실시형태에 있어서, 머니풀레이터 암은 원추 내의 한 지점에서 특이점(singularity)에 도달할 수 있다. 무감 원추역 내 또는 그 근방에서의 머니풀레이터의 운동은 손상될 수 있기 때문에, 머니풀레이터의 링키지들과 조인트들을 재구성하기 위해서는 머니풀레이터의 하나 이상의 링크를 수동적으로 이동시키지 않고서는 머니풀레이터 암을 무감 원추역에서 벗어나도록 이동시키는 것이 어려울 수 있으며, 이는 종종 대안의 작업 모드를 필요로 하여 수술 과정을 지연시킨다.

[0041] 이러한 원추형 부분 내로의 또는 그 근방에서의 기구 샤프트의 운동은 일반적으로 머니풀레이터 내의 원위 링키지들 사이의 각도가 상대적으로 작을 때 발생한다. 그와 같은 구성들은 링키지들 사이의 각도를 증가시키도록(링키지들이 서로에 대해 더 직교에 가까운 포지션으로 이동되도록) 머니풀레이터를 재구성하는 것에 회피될 수 있다. 예컨대, 도 6a 및 6b에 도시된 구성들에 있어서, 최원위 링크와 기구 홀더 사이의 각도(a)가 상대적으로 작게 될 때, 머니풀레이터의 운동은 더 어려워질 수 있다. 여러 실시형태들에 있어서의 나머지 조인트들에 있어서의 조인트 운동의 범위에 따라, 어떤 링키지들 사이의 각도가 감소할 때, 머니풀레이터의 운동이 억제될 수 있으며, 경우에 따라서는 머니풀레이터 암이 더 이상 운동의 여유가 없을 수도 있다. 기구 샤프트가 이러한 원추형 부분에 근접하고 있거나 링키지들 사이의 각도가 상대적으로 작게 되어 있는 머니풀레이터 구성은 머니풀레이터 암의 기동성 및 조작성이 제한되도록 "불량하게 컨디셔닝되었다(poorly conditioned)"고 한다. 머니풀레이터는 조작성 및 운동의 범위를 유지하도록 "양호하게 컨디셔닝되는(well-conditioned)" 것이 바람직하다. 하나의 양태에 있어서, 본 발명은 수술 과정 중의 엔드 이펙터의 운동 중에도 머니풀레이터를 원하는 대로 재구성하는 명령을 입력하는 것에 의해 사용자가 전술한 원추형 부분에서의 기구 샤프트의 운동을 회피하게 만드는

것을 가능하게 해준다. 이러한 양태는 머니플레이터가 어떤 이유에서든지 "불량하게 컨디셔닝되는" 경우에 특히 유용하다.

[0042] 전술한 머니플레이터의 실시형태들이 본 발명에 사용될 수 있지만, 몇몇의 실시형태는 역시 머니플레이터 암의 조작성 및 컨디셔닝을 항상시키는 데 사용될 수 있는 추가적인 조인트를 구비할 수 있다. 예컨대, 예시의 머니플레이터는 도 5a의 머니플레이터 암 및 그것의 연계된 무감 원추역을 레볼루트 조인트의 축선을 중심으로 회전시켜 무감 원추역을 감소시키거나 제거하는 데 이용될 수 있는 레볼루트 조인트 및/또는 링키지를 조인트(J1)의 근위측에 구비할 수 있다. 또 다른 실시형태에 있어서, 예시의 머니플레이터는 또한 조인트(J5)에 대해 실질적으로 수직인 축선을 중심으로 기구 홀더를 회전시킴으로써 툴 텁을 오프셋시켜 무감 원추역을 더 감소시키고 수술 툴의 운동의 범위를 향상시키는 원위 피벗 조인트를 구비할 수 있다. 또 다른 실시형태에 있어서, 조인트(J1)과 같은 머니플레이터 암의 근위 조인트는 베이스 상에 이동가능하게 장착되어, 필요에 따라 무감 원추역을 이동 또는 전이시키고 머니플레이터 툴 텁의 운동의 범위를 향상시킬 수 있다. 이러한 추가적인 조인트의 사용 및 장점은 여기에 설명되는 예시의 머니플레이터 암들 중의 어느 것에서 각각이 서로 독립적으로 사용되거나 조합적으로 사용될 수 있는 이러한 조인트의 예를 도시하고 있는 도 7a-13c를 참조함으로써 이해될 수 있다.

[0043] 도 7a-7b는 예시의 머니플레이터 암과 함께 사용하기 위한 추가적인 여유 조인트(redundant joint)(머니플레이터 암의 근위 부분을 베이스에 연결시키는 제1 조인트)를 도시하고 있다. 제1 조인트는 근위 레볼루트 조인트(TJ)이며, 이 근위 레볼루트 조인트(TJ)는 조인트(TJ)의 조인트 축선을 중심으로 머니플레이터 암을 회전시킨다. 근위 레볼루트 조인트(TJ)는 조인트(J1)를 근위 레볼루트 조인트(TJ)로부터 소정의 거리 또는 각도 만큼 오프셋시키는 링크(501)를 구비한다. 링크(501)는 도 7a에 도시된 바와 같은 만곡형 링키지 또는 도 7b에 도시된 바와 같은 선형 또는 각도진 링키지일 수 있다. 일반적으로, 조인트(TJ)의 조인트 축선은 도 7a에 도시된 바와 같이 원격 중심(RC) 또는 툴 텁의 삽입 지점과 정렬된다. 하나의 예시의 실시형태에 있어서, 조인트(TJ)의 조인트 축선은, 머니플레이터 암의 다른 레볼루트 조인트 축선과 마찬가지로, 체벽(body wall)에서의 이동을 방지하도록 원격 중심을 통과하고, 그에 따라 수술 중에 이동될 수 있다. 조인트(TJ)의 축선은 암의 후방부의 포지션 및 배향을 변화시키는 데 사용될 수 있도록 암의 근위 부분에 커플링된다. 대체로, 이와 같은 여유 축선들은 기구 텁이 외과의의 명령을 추종하는 동시에 다른 암 또는 환자 인체 구조부와의 충돌을 회피하는 것을 가능하게 해준다. 하나의 양태에 있어서, 근위 레볼루트 조인트(TJ)는 플로어에 대한 머니플레이터의 장착 각도를 변화시키기 위해 단독으로 사용된다. 이 각도는 1) 환자 인체 외부 구조부와 충돌을 방지하고, 2) 신체 내부의 인체 구조부에 도달하기 위해 중요하다. 일반적으로, 근위 레볼루트 조인트(TJ)에 부착된 머니플레이터의 근위 링크와 근위 레볼루트 조인트의 축선 사이의 각도(a)는 약 15도이다.

[0044] 도 7b는 예시의 머니플레이터 암에 있어서의 근위 레볼루트 조인트(TJ) 및 그것의 연계된 조인트 축선과 무감 원추역 사이의 관계를 도시하고 있다. 근위 레볼루트 조인트(TJ)의 조인트 축선은 무감 원추역을 통과할 수 있거나 완전히 무감 원추역 외부에 있을 수 있다. 근위 레볼루트 조인트(TJ)의 축선을 중심으로 머니플레이터 암을 회전시킴으로써, 무감 원추역은 감소될 수 있거나(조인트(TJ) 축선이 무감 원추역을 통과하게 되는 실시형태에서), 효과적으로 제거될 수 있다(근위 레볼루트 조인트 축선이 완전히 무감 원추역 외부에서 연장되어 있는 실시형태에서). 링크(501)의 거리 및 각도가 무감 원추역에 대한 조인트(TJ) 축선의 포지션을 결정한다.

[0045] 도 8은 예시의 머니플레이터 암과 함께 사용하기 위한 또 다른 형태의 여유 조인트인, 머니플레이터 암의 원위 링크(508)에 기구 홀더(510)를 연결시키는 원위 레볼루트 조인트(TWJ)를 도시하고 있다. 원위 레볼루트 조인트(TWJ)는 시스템이 일반적으로 원격 중심 또는 삽입 지점을 통과하는 조인트 축선을 중심으로 기구 홀더(510)를 비틀림운동시키는 것을 가능하게 해준다. 이상적으로는, 이 레볼루트 조인트는 암의 원위측에 위치되고, 그에 따라 삽입 축선의 배향을 이동시키는 데 특히 적합하다. 이 여유 축선의 추가는 머니플레이터가 임의의 단일의 기구 텁 포지션을 위해 다중의 포지션들을 취하는 것을 가능하게 해준다. 대체로, 이와 같은 여유 축선들은 기구 텁이 외과의의 명령을 추종하는 동시에 다른 암 또는 환자 인체 구조부와의 충돌을 회피하는 것을 가능하게 해준다. 원위 레볼루트 조인트(TWJ)는 삽입 축선을 요 축선에 더 근접하게 이동시키는 능력을 가지고 있기 때문에, 도 8의 암 피치 백 운동의 범위를 증가시키는 것이 가능하다. 원위 레볼루트 조인트(TWJ)의 축선, J1의 요 축선 및 툴 텁의 삽입 축선 사이의 관계가 도 9에 도시되어 있다. 도 10a-10c는 TWJ의 순차적인 운동과 그것이 어떻게 툴 텁의 삽입 축선을 좌우로 전이시키는지를 도시하고 있다.

[0046] 원위 레볼루트 조인트(TWJ)의 또 다른 장점은 환자와 기구 홀더 또는 머니플레이터 암의 원위 링키지 사이의 충돌을 회피하기 위해 환자를 비켜 놓아야만 하는 삽입 지점 근위측의 머니플레이터 암의 원위 부분의 가동 공간(swept volume; 휩쓸고 지나가게 되는 공간)인 환자 클리어런스 원추역(patient clearance cone)을 감소시킬

수 있다는 점이다. 도 11a는 원위 레볼루트 조인트가 0도로 유지되고 있는 동안에 머니풀레이터 암의 근위 부분의 환자 클리어런스 원추역을 도시하고 있다. 도 11b는 원위 레볼루트 조인트가 축선을 중심으로 90도의 각도 변위를 가진 것으로 도시되어 있는 동안에 머니풀레이터 암의 근위 부분의 감소된 환자 클리어런스 원추역을 도시하고 있다. 따라서, 삽입 지점 근방에 최소의 환자 클리어런스를 가지는 수술 과정에 있어서, 본 발명에 따른 조인트(TWJ)의 사용은 원격 중심 위치 또는 엔드 이펙터의 포지션을 원하는 대로 유지시키면서 추가적인 클리어런스를 제공할 수 있다.

[0047] 도 12a-13c는 예시의 머니풀레이터 암과 함께 사용하기 위한 또 다른 형태의 여유 조인트인, 머니풀레이터 암을 병진운동시키거나 축선을 중심으로 회전시키는 근위 조인트를 도시하고 있다. 어떤 실시형태들에 있어서, 이 근위 병진운동가능 조인트는 머니풀레이터 암의 운동의 범위를 전이시키거나 회전시킴으로써 무감 원추역을 감소 또는 제거시켜, 머니풀레이터 암의 더 양호한 컨디셔닝 및 개선된 기동성을 제공하도록 일정 경로를 따라 조인트(J1 또는 TJ)와 같은 머니풀레이터의 근위 조인트를 병진운동시킨다. 이 근위 병진운동가능 조인트는 도 12a-12d의 조인트(HJ1)에서 보여지는 바와 같은 원형 경로를 구비할 수 있거나, 도 13a-13c에 도시된 바와 같은 반원형 또는 아치형 경로를 구비할 수 있다. 대체로, 이 조인트는 캐뉼라(511)를 통해 연장된 틀(512)의 샤프트가 그것을 중심으로 회전운동하게 되는 원격 중심(RC)과 교차하는 병진운동가능 조인트의 축선을 중심으로 머니풀레이터 암을 회전시킨다. 도 12a-12d에 도시된 실시형태에 있어서, 이러한 HJ1의 축선은 수직방향 축선인 한편, 도 13a-13c에 도시된 실시형태에 있어서, HJ2의 축선은 수평방향이다.

[0048] 예시의 실시형태들에 있어서, 머니풀레이터 암(500)은 근위 또는 원위 레볼루트 조인트, 근위 병진운동가능 조인트 및 평행사변형 형태의 원위 링키지 중의 어느 하나 또는 전부를 구비할 수 있다. 이러한 피처(feature)들 중의 어느 하나 또는 전부의 사용은 링키지들 사이의 각도를 증가시킴으로써 머니풀레이터의 조작성 및 운동을 향상시키는 것에 의해 더 양호한 "컨디셔닝된" 머니풀레이터 어셈블리를 제공하도록 추가적인 여유 자유도를 제공하고, 본 발명에 따른 재구성을 용이하게 해준다. 이러한 예시의 머니풀레이터의 증가된 유연성은 또한 조인트 한계, 특이점 등을 회피하도록 머니풀레이터 링키지의 기구학적 특성을 최적화하는 데 사용될 수 있다.

[0049] 하나의 예시의 실시형태에 있어서, 머니풀레이터의 조인트 운동들은 시스템의 모터를 이용하여 컨트롤러에 의해 하나 이상의 조인트를 구동시킴으로써 제어되며, 조인트는 컨트롤러의 프로세서에 의해 연산된 좌표화된 조인트 운동에 의해 구동된다. 수학적으로, 컨트롤러는 그 중의 몇몇이 조인트의 구성 또는 속도에 대응하는 요소들을 가질 수 있는 벡터 및/또는 행렬을 이용하는 조인트 명령들의 적어도 몇 가지 연산을 수행할 수 있다. 프로세서에 유효한 선택적인 조인트 구성들의 범위는 조인트 공간으로서 개념화될 수 있다. 이 조인트 공간은 예컨대 머니풀레이터가 가지는 자유도 만큼 많은 차원을 가질 수 있으며, 머니풀레이터의 하나의 특정 구성은 조인트 공간 내에서의 하나의 특정 지점을 나타낼 수 있으며, 각각의 좌표가 머니풀레이터의 연계된 조인트의 조인트 상태에 대응된다.

[0050] 하나의 예시의 실시형태에 있어서, 시스템은 여기에서 카테시안-좌표 공간(Cartesian-coordinate space)(여기서 카테시안-공간이라 함)으로서 나타내지는 작업 공간 내에서의 피처(feature)의 지령 포지션 및 속도가 입력인 컨트롤러를 포함한다. 상기 피처는 제어 입력을 사용하여 관절운동될 제어 프레임으로서 사용될 수 있는 머니풀레이터 상의 또는 머니풀레이터 외부의 임의의 피처일 수 있다. 여기 설명되는 많은 예에서 사용되는 머니풀레이터 상의 피처의 하나의 예는 틀 텁이 될 것이다. 머니풀레이터 상의 피처의 또 다른 예는 핀 또는 채색 문양과 같이 틀 텁 상에 존재하지 않으면서 머니풀레이터의 일부분인 물리적 피처가 될 것이다. 머니풀레이터 외부의 피처의 한 예는 틀 텁으로부터 정확히 일정 거리 및 각도 만큼 떨어져 있는 빈 공간 내의 기준점이 될 것이다. 머니풀레이터 외부의 피처의 또 다른 예는 머니풀레이터에 대한 그것의 포지션이 설정될 수 있는 타겟 조작이 될 것이다. 이러한 모든 경우에 있어서, 엔드 이펙터는 제어 입력을 사용하여 관절운동될 가상의 제어 프레임과 연계된다. 하지만, 이하에서는, "엔드 이펙터"와 "틀 텁"은 같은 의미로 사용된다. 대체로, 소정의 카테시안 공간 엔드 이펙터 포지션을 등가의 조인트 공간 포지션에 매핑시키는 닫힌 형태 관계(closed form relationship)는 존재하지 않지만, 대체로 카테시안 공간 엔드 이펙터 속도와 조인트 공간 속도 사이에는 닫힌 형태 관계가 존재한다. 기구학적 자코비안은 조인트 공간 포지션 요소들에 대한 엔드 이펙터의 카테시안 포지션 요소들의 편도함수들의 행렬이다. 이런 방식으로, 기구학적 자코비안은 엔드 이펙터와 조인트들 사이의 기구학적 관계성을 포착한다. 다시 말해, 기구학적 자코비안은 엔드 이펙터에 대한 조인트 운동의 효과를 포착한다. 기구학적 자코비안(J)은 아래의 관계를 이용하여 조인트 공간 속도(dq/dt)를 카테시안 공간 엔드 이펙터 속도(dx/dt)에 매핑시키는 데 사용될 수 있다.

$$dx/dt = Jdq/dt$$

[0052] 따라서, 입력 포지션과 출력 포지션 사이에 닫힌 형태 매핑이 존재하지 않을 때에도, 자코비안 기반 컨트롤러에서 지령 사용자 입력으로부터 머니플레이터의 운동을 구현하는 것과 같이(다양한 다른 구현예가 사용될 수 있다), 속도들의 매핑이 반복적으로(Iteratively) 이용될 수 있다. 많은 실시형태들이 자코비안 기반 컨트롤러를 구비하지만, 몇몇의 구현예들은 여기에 설명되는 피처들 중의 어느 하나를 제공하기 위해 머니플레이터 암의 자코비안에 액세스하도록 구성될 수 있는 다양한 컨트롤러를 사용할 수 있을 것이다.

[0053] 그와 같은 하나의 구현예를 아래에 간략히 설명한다. 지령 조인트 포지션이 자코비안(J)을 연산하는 데 사용된다. 매 시간 간격(Δt) 동안, 카테시안 공간 속도(dx/dt)가 소정의 이동(dx_{des}/dt)을 수행하고 소정의 카테시안 공간 포지션으로부터 형성된 편차(Δx)를 보정하기 위해 연산된다. 이 카테시안 공간 속도는 다음으로 자코비안의 의사역행렬($J^{\#}$)을 이용하여 조인트 공간 속도(dq/dt)로 변환된다. 그 결과로서 생긴 조인트 공간 지령 속도는 다음으로 조인트 공간 지령 포지션(q)을 생성하기 위해 적분된다. 이러한 관계들이 아래에 열거된다.

[0054] $dx/dt = dx_{des}/dt + k \Delta x \quad (1)$

[0055] $dq/dt = J^{\#} dx/dt \quad (2)$

[0056] $q_i = q_{i-1} + dq/dt \Delta t \quad (3)$

[0057] 자코비안(J)의 의사역행렬은 소정의 틀 텁 운동(및 경우에 따라서는 피벗 틀 운동의 원격 중심)을 곧바로 조인트 속도 공간으로 매핑시킨다. 사용되는 머니플레이터가 틀 텁 자유도보다 더 많은 유효 조인트 축선들을 가질 경우(6개까지)(그리고, 틀 운동의 원격 중심이 사용되고 있을 때에는, 머니플레이터는 원격 중심의 위치와 관련한 3개의 자유도를 위한 추가적인 3개의 조인트 축선을 가져야 한다), 머니플레이터는 여유도가 있다고 말하여진다. 여유도가 있는 머니플레이터의 자코비안은 적어도 하나의 차원을 가진 "영공간"을 포함한다. 본 명세서에서, 자코비안의 영공간($N(J)$)은 순시(instaneous)적으로 어떠한 틀 텁 운동도(그리고 원격 중심이 사용될 때는 어떠한 피벗점 위치의 운동도) 취득하지 못하는 조인트 속도들의 공간이고; "영운동(null-motion)"은 어떠한 틀 텁 및/또는 원격 중심의 위치의 순시 운동도 발생시키지 못하는 조인트 포지션들의 콤비네이션(combination) 즉 조인트 포지션들의 궤도 또는 경로이다. 머니플레이터의 소정의 재구성(여기에 설명되는 임의의 재구성을 포함)을 취득하기 위해 연산된 영공간 속도들을 머니플레이터의 제어 시스템 내에 편입 즉 도입하면, 상기 방정식 (2)는 다음과 같이 변한다.

[0058] $dq/dt = dq_{perp}/dt + dq_{null}/dt \quad (4)$

[0059] $dq_{perp}/dt = J^{\#} dx/dt \quad (5)$

[0060] $dq_{null}/dt = (1 - J^{\#} J) z = V_n V_n^T z = V_n a \quad (6)$

[0061] 방정식 (4)에 따른 조인트 속도는 2개의 성분: 제1 성분인 영직교공간(null-perpendicular-space) 성분, 즉 소정의 틀 텁 운동(그리고 원격 중심이 사용될 때는, 소정의 원격 중심 운동)을 발생시키는 "퓨레스트(purest)" 조인트 속도(최단 벡터 길이); 및 소정의 원격 중심 운동); 및 제2 성분인 영공간 성분을 가진다. 방정식 (2) 및 (5)는 영공간 성분이 없는 것을 보여주고 있으며, 동일한 방정식이 얻어진다. 방정식 (6)은 좌변에 영공간 성분을 위한 통상적인 형식으로 시작하여, 가장 오른쪽 우변에 예시의 시스템에 사용되는 형식을 나타내고 있으며, 여기서 V_n 은 영공간을 위한 정규직교 기저(orthonormal basis) 벡터들의 집합이고, a 는 그러한 기저 벡터들을 혼합하기 위한 계수이다. 몇몇의 실시형태에 있어서, a 는 영공간 내에서의 운동을 원하는 대로 형성 또는 제어하기 위한, 노브(knob)나 다른 제어 수단의 사용 등에 의한, 제어 파라미터, 변수 또는 설정에 의해 결정된다.

[0062] 도 14a는 예시의 머니플레이터 암의 자코비안의 영공간과 자코비안의 영직교공간 사이의 관계를 그래프로 도시하고 있다. 도 14a는 수평방향 축선을 따르는 영공간과 수직방향 축선을 따르는 영직교공간을 도시하고 있으며, 2개의 축선은 서로 직교하고 있다. 대각선 벡터는 상기 방정식 (4)로 표현되는 영공간 내의 속도 벡터와 영직교공간 내의 속도 벡터의 합을 나타낸다.

[0063] 도 14b는 영공간과 "영운동 다양체"로 도시된 4차원 조인트 공간 내에서의 영운동 다양체(null-motion manifold) 사이의 관계를 그래프로 도시하고 있다. 각각의 화살표(q_1, q_2, q_3, q_4)는 주 조인트 축선을 나타낸다. 폐곡선은 동일한 엔드 이펙터 포지션을 순시적으로 취득하는 조인트 공간 포지션들의 집합인 영운동 다양체이다.

체를 나타낸다. 곡선 상에 주어지는 점(A)에 대해, 영공간은 엔드 이펙터의 어떠한 운동도 순시적으로 발생시키지 않는 조인트 속도들의 공간이기 때문에, 영공간은 점(A)에서 영운동 다양체의 접선에 평행하다.

[0064] 도 15a-15b는 영공간 내에서의 머니풀레이터의 조인트들을 구동시키는 것에 의한 머니풀레이터 암의 재구성 전후의 예시의 머니풀레이터(500)을 개략적으로 도시하고 있다. 도 15a에 있어서, 사용자에 의해 입력되는 재구성 명령에 응답하여, 시스템은 기구의 엔드 이펙터의 주어지는 포지션을 위해, 나머지 조인트들의 연산된 운동에 따라, 조인트(TJ)를 영공간 내에서 반시계 방향으로 구동시키며, 영공간 내에서의 나머지 조인트들의 좌표화된 운동들은 시스템에 의해 연산되어 있다. 영공간 조인트 속도들은 엔드 이펙터의 주어지는 상태를 유지하도록 시스템 내로 도입됨으로써, 사용자가 수술 과정 중의 엔드 이펙터의 운동 중에도 머니풀레이터를 원하는 대로 재구성하는 것을 가능하게 해준다. 또 다른 양태에 있어서, 시스템은 도 16a-16b에 도시된 실시형태에서와 같은 구조적 디자인의 머니풀레이터 암이 원격 중심 위치를 유지시키면서 소정의 구성을 실행시키도록 자코비안의 영공간 내에서의 조인트들의 속도들을 연산할 수 있다.

[0065] 몇몇의 실시형태에 있어서, 머니풀레이터 암의 하나 이상의 조인트는 재구성을 실행시키게 영공간 내에서 구동되지 않도록 제한될 수 있지만, 그와 같은 조인트도 엔드 이펙터의 소정의 운동을 실행시키도록 영직교공간 내에서는 구동될 수 있다. 선택적으로, 근위 레볼루트 조인트와 같은 하나 이상의 조인트는 엔드 이펙터의 소정의 운동을 실행시키게 구동되지 않도록 제한되지만, 머니풀레이터의 재구성 운동을 실행시키도록 구동된다. 다른 실시형태들에 있어서, 컨트롤러는 영공간 내에서의 조인트들의 속도가 재구성 명령의 지속 시간 동안에 제한되거나 실질적으로 일정한 속력으로 유지되도록 구성될 수 있다. 또 다른 실시형태들에 있어서, 시스템은 영공간 내에서의 조인트들의 속도들이 조인트 위치 및/또는 구성이나 임의의 개수의 조건에 따라 크기 조정되도록 구성될 수 있다. 예컨대, 어떤 사용자는 최근위 조인트가 재구성 운동 동안 머니풀레이터 암 내의 원위축 조인트들보다 더 높은 속도로 구동되는 것을 바랄 수 있다. 또한, 시스템은 머니풀레이터 암의 조인트들 중의 어느 하나의 포지션 또는 상태를 유지하도록 구성될 수 있다.

[0066] 또 다른 양태에 있어서, 시스템은 시스템 사용자로부터 재구성 명령을 여러 가지 방식으로 수취할 수 있다. 어떤 실시형태들에 있어서, 머니풀레이터는 사용자로부터 재구성 명령을 수취하기 위한 입력 장치를 구비한다. 입력 장치는 도 17a에 도시된 바와 같이 원하는 대로 하나 이상의 조인트를 구동시키기 위한(또는 선택적으로 하나 이상의 링크를 이동시키기 위한) 하나 이상의 버튼 또는 장치를 구비할 수 있고, 머니풀레이터 암 상에, 바람직하게는 장치의 활성화에 응답하여 구동되는 조인트에 대응하는 위치에 배치될 수 있다. 선택적으로, 시스템은 도 17b의 실시형태에서 보여지는 바와 같이 각각이 머니풀레이터 암의 조인트 또는 링키지에 대응하는 버튼 또는 장치의 클러스터를 가진 입력 장치를 구비할 수 있다. 이 실시형태는 사용자가 중앙집중형 위치로부터 암을 재구성하는 것을 가능하게 해준다. 입력 장치는 또한 하나 이상의 조인트를 구동시켜 원하는 대로 재구성을 실행시키도록 작동될 수 있는 도 17c에서와 같은 조이스틱을 구비할 수도 있다. 입력 장치가 여러 가지 변경예를 포함할 수 있다는 것이 이해될 것이다.

[0067] 도 18a-18b는 본 발명의 다수의 실시형태에 따라 로봇 수술 시스템의 머니풀레이터 어셈블리를 재구성하는 방법을 도시하고 있다. 도 18a는 전술한 방정식들과 관련하여 환자축 카트 조인트 상태를 제어하기 위한 대체적인 알고리즘을 구현하기 위해 필요한 단순 블록도를 도시하고 있다. 도 18a의 방법에 의하면, 시스템은: 머니풀레이터 암의 머니풀레이터 암의 정기구학(forward kinematics)을 연산하고; 다음으로 방정식 (1)을 이용하여 dx/dt 를 연산하고; 방정식 (5)를 이용하여 dq_{perp}/dt 를 연산하고; 다음으로 방정식 (6)을 이용하여 dq_{perp}/dt 및 자코비안에 의존할 수 있는 z로부터 dq_{null}/dt 를 연산한다. 연산된 dq_{perp}/dt 및 dq_{null}/dt 로부터, 시스템은 다음으로 각각 방정식 (4) 및 방정식 (3)을 이용하여 dq/dt 및 q 를 연산함으로써, 컨트롤러가 소정의 엔드 이펙터의 상태 및/또는 원격 중심의 위치를 유지하면서 머니풀레이터의 소정의 재구성을 실행시킬 수 있게 해주는 운동을 제공한다.

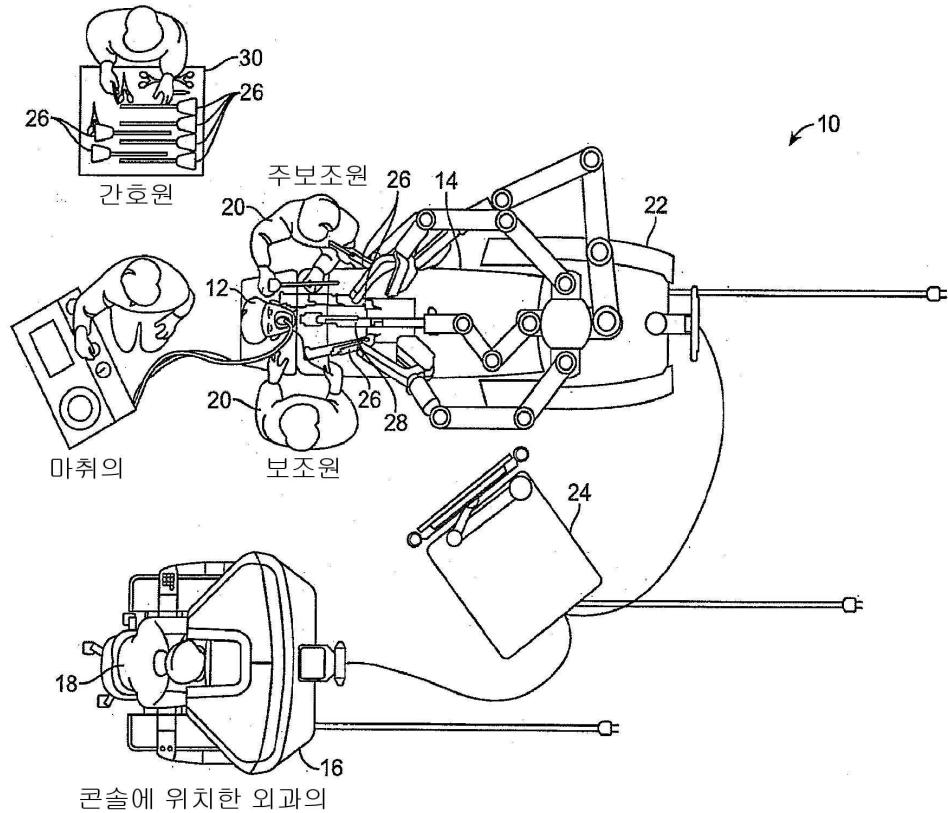
[0068] 도 18b는 시스템의 예시의 실시형태의 블록도를 도시하고 있다. 소정의 툴 텁 상태를 지령하는 조작 명령에 응답하여, 시스템은 툴 텁의 속도들과 조인트들의 상태들을 결정하고, 그것들로부터 dq_{perp}/dt 가 연산된다. 사용자로부터 재구성 명령을 수취한 것에 응답하여, 프로세서는 결정된 툴 텁 및 조인트 속도들(또는 연산된 dq_{perp}/dt)을 사용하여 dq_{null}/dt 를 연산할 수 있고, 그런 후에 시스템은 속도들을 연산된 dq/dt 에 추가하여, 시스템의 조인트를 구동시켜 소정의 엔드 이펙터의 운동(또는 상태) 및 머니풀레이터 암의 재구성을 실행시킨다.

[0069] 예시의 실시형태들을 명확한 이해를 위해 어느 정도 상세하게 예시의 방법으로 설명하였지만, 여러 가지 개조, 수정 및 변경이 있을 수 있음을 당업자에게 명백할 것이다. 따라서, 본 발명의 범위는 첨부의 청구범위에 의해

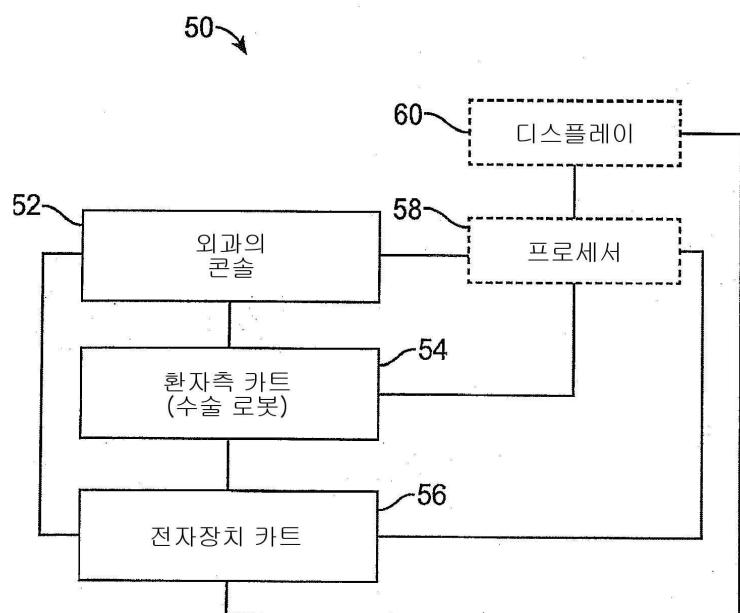
서만 한정된다.

도면

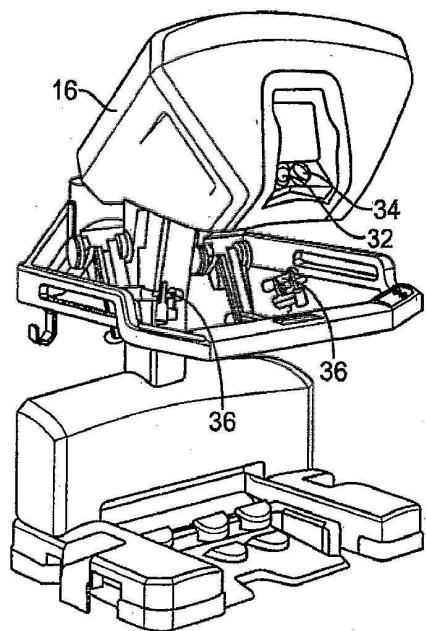
도면 1a



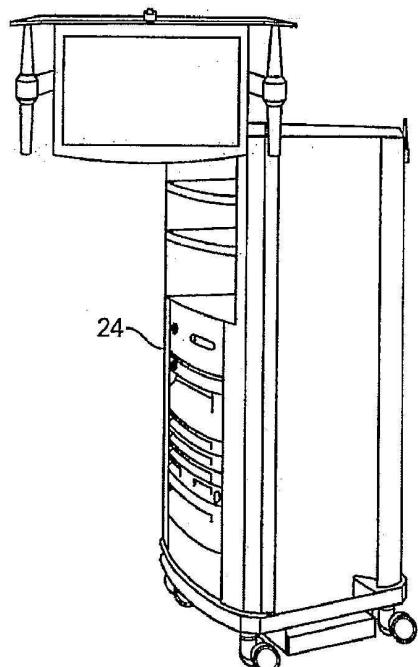
도면 1b



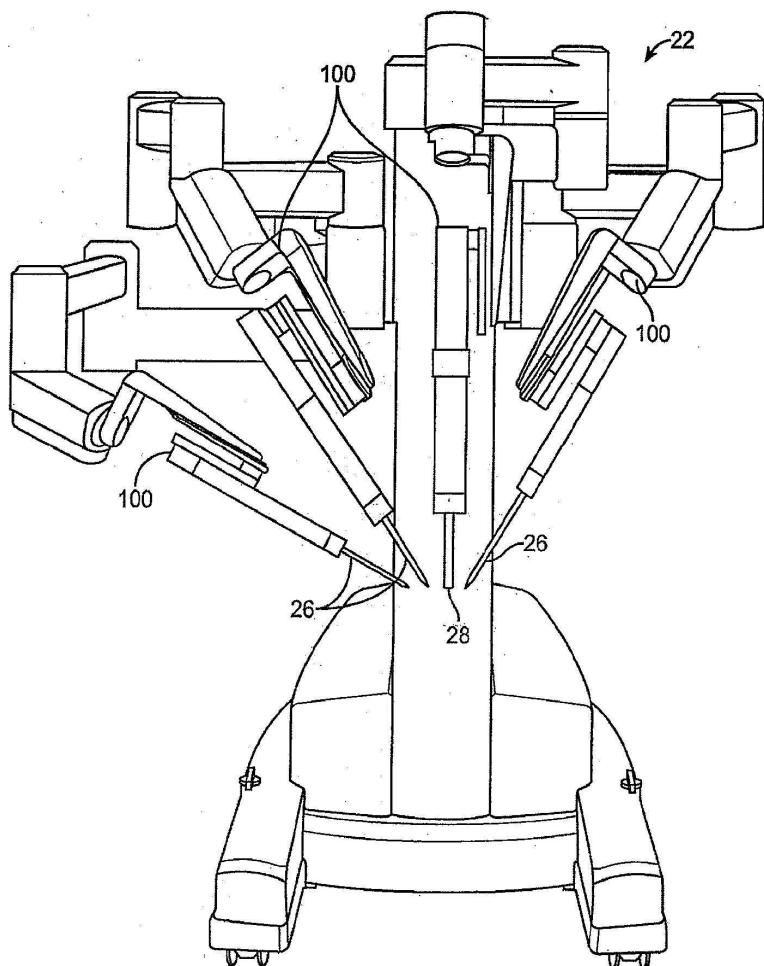
도면2



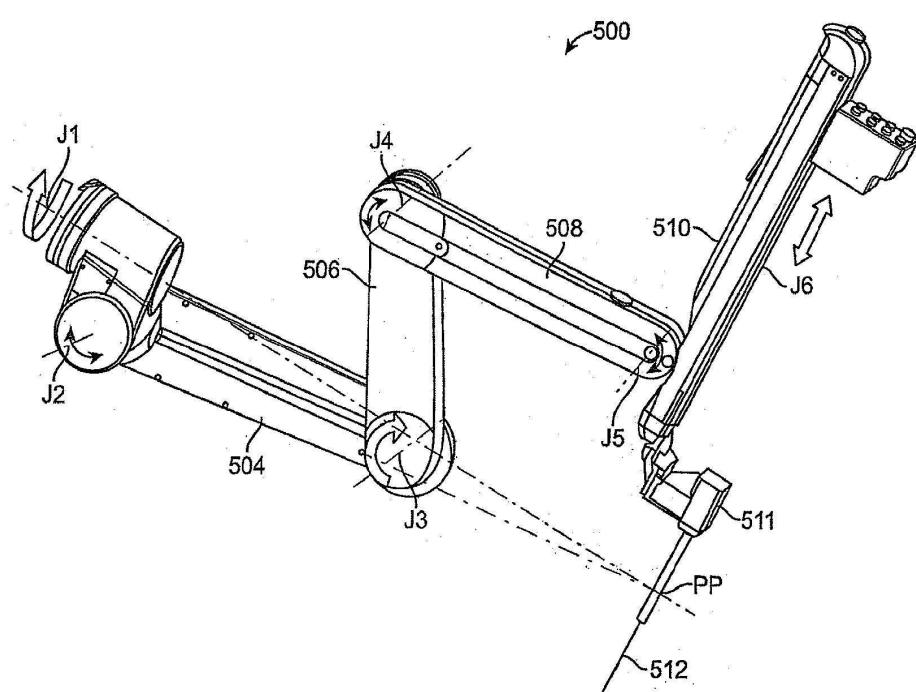
도면3



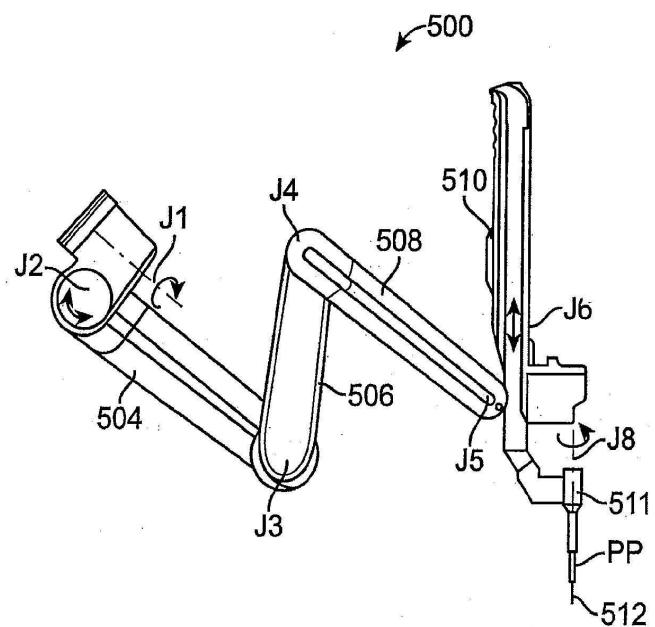
도면4



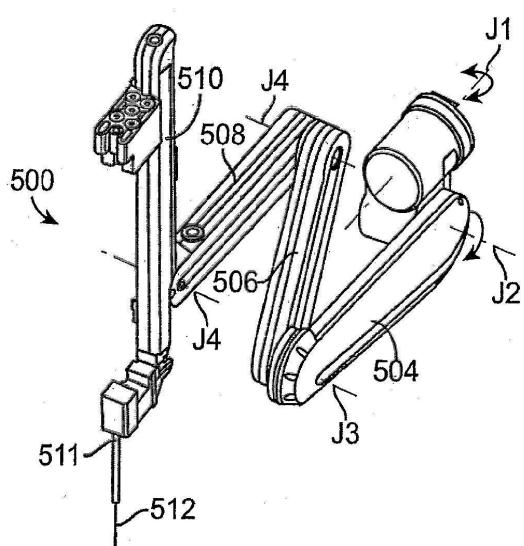
도면5a



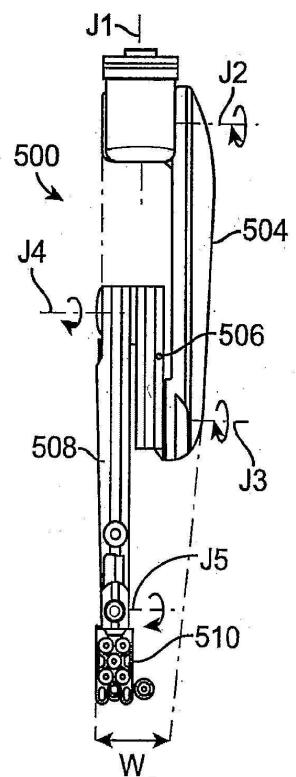
도면5b



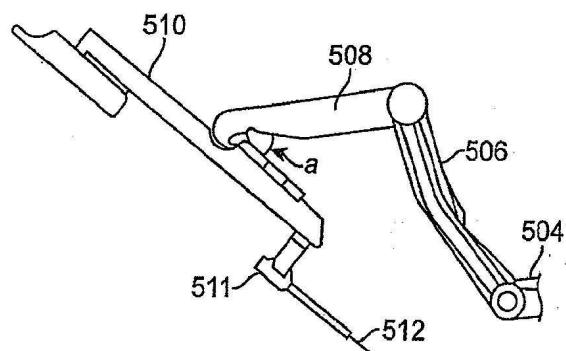
도면5c



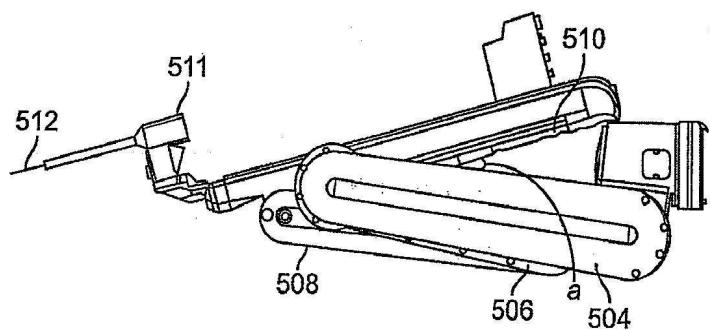
도면5d



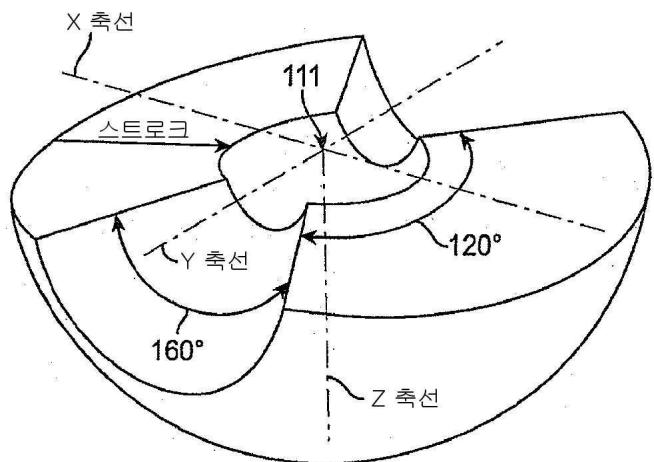
도면6a



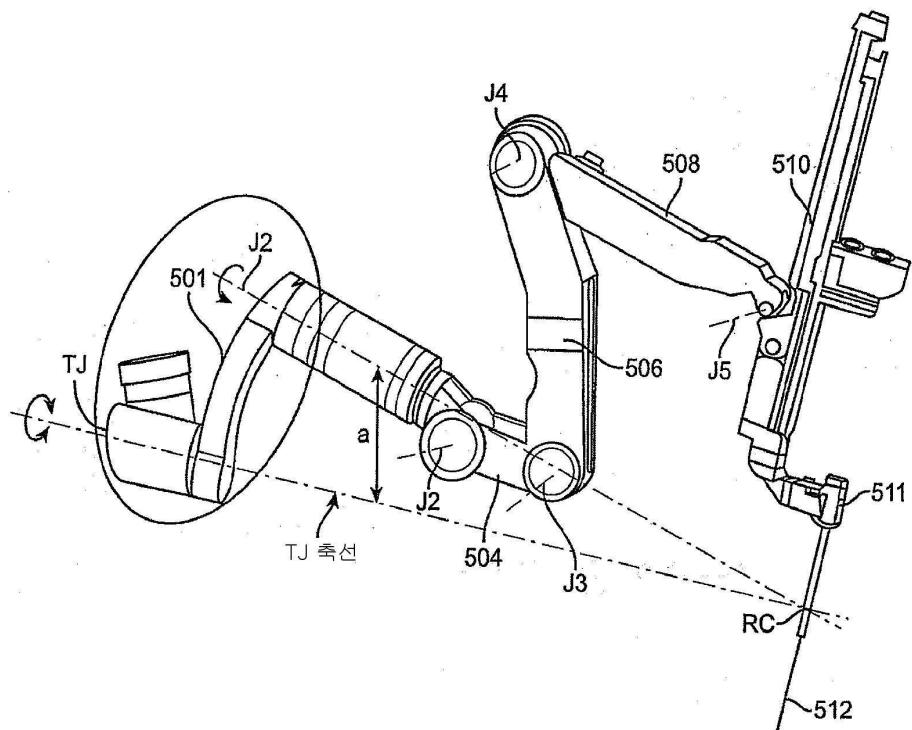
도면6b



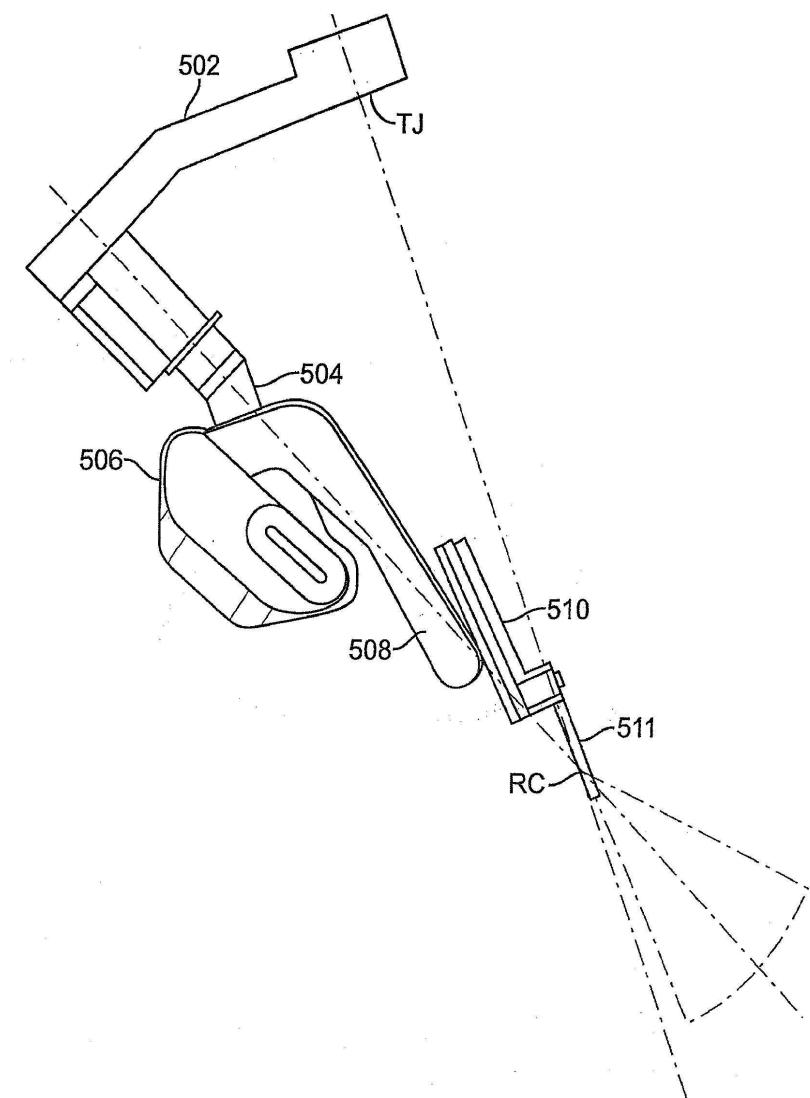
도면6c



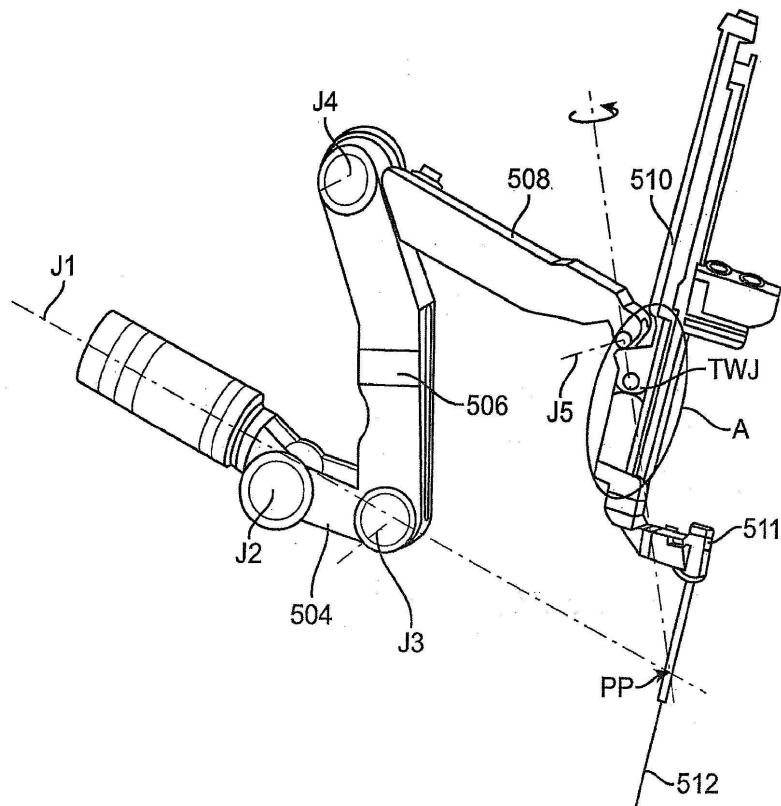
도면7a



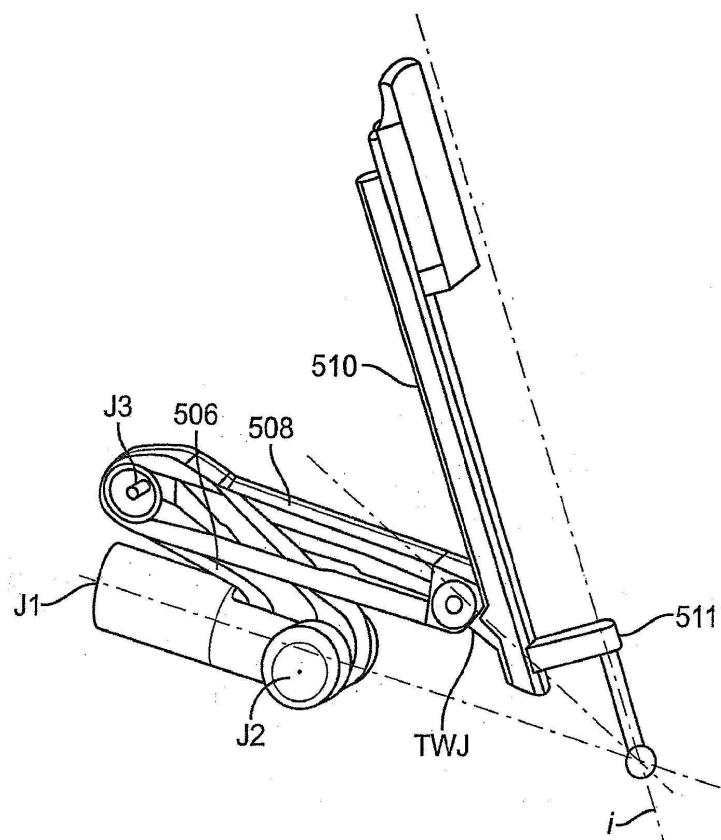
도면7b



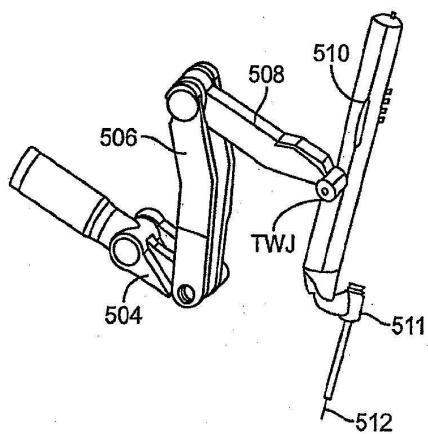
도면8



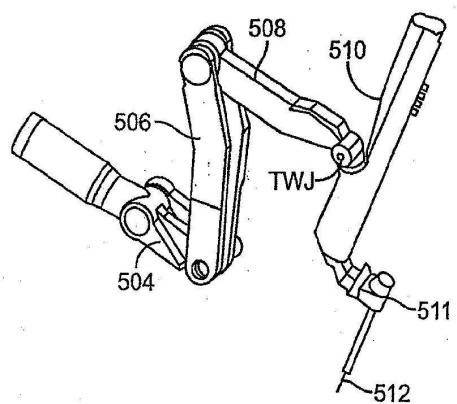
도면9



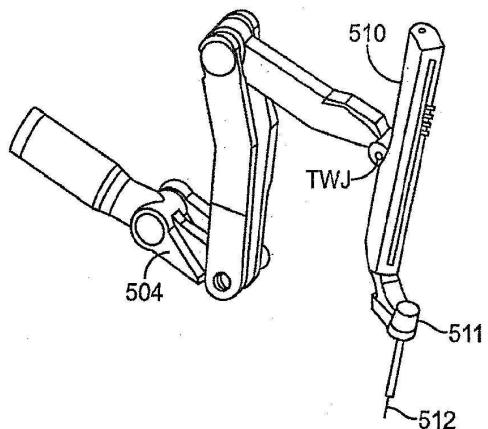
도면10a



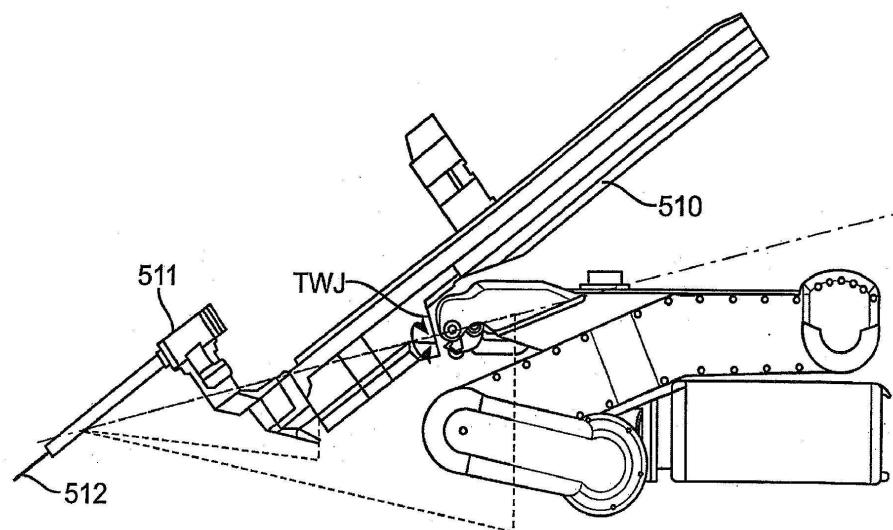
도면10b



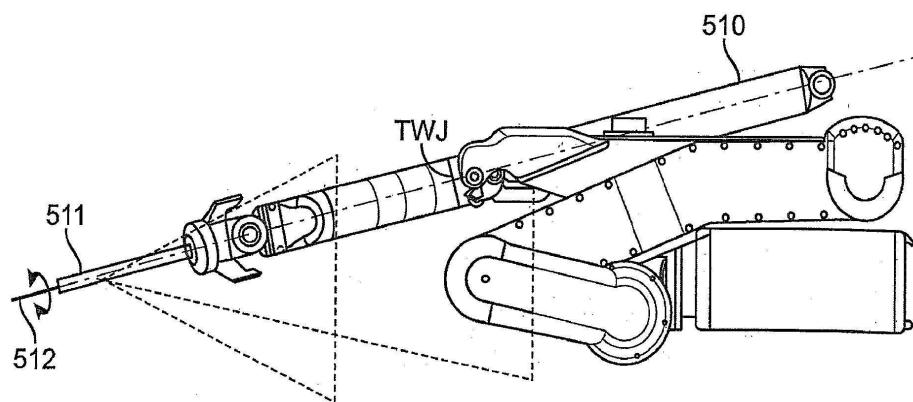
도면10c



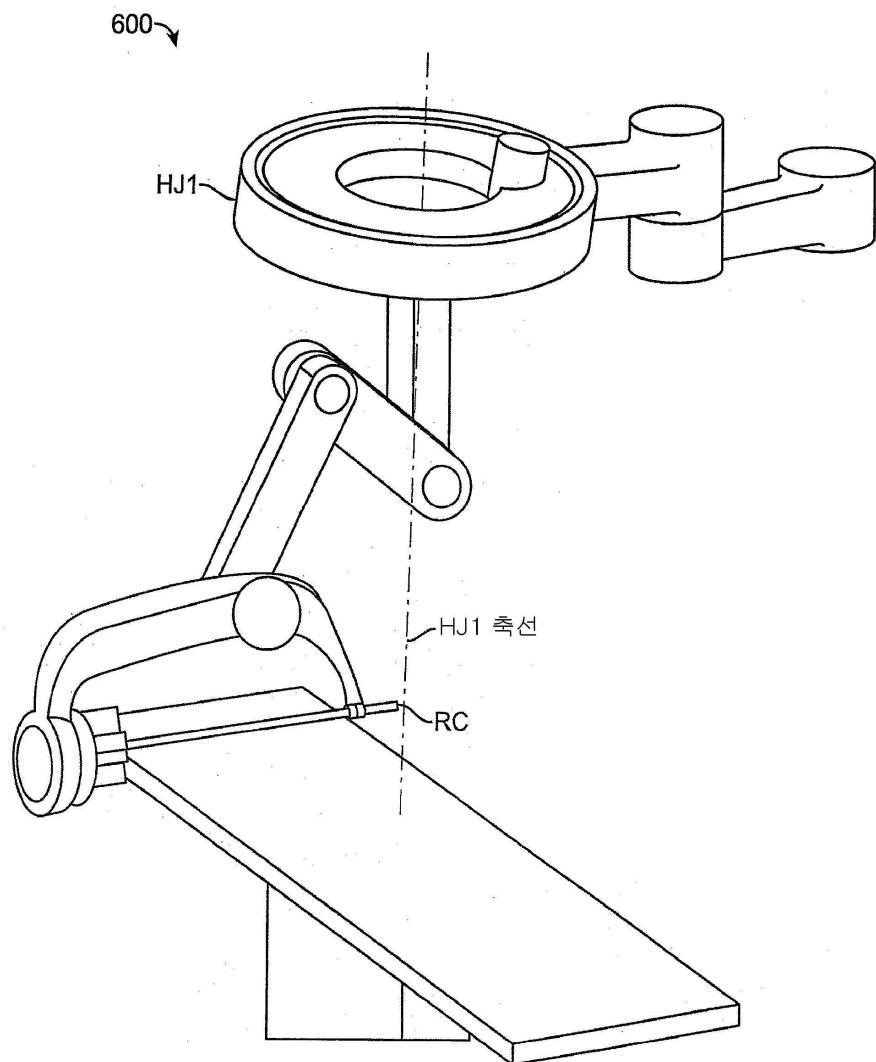
도면11a



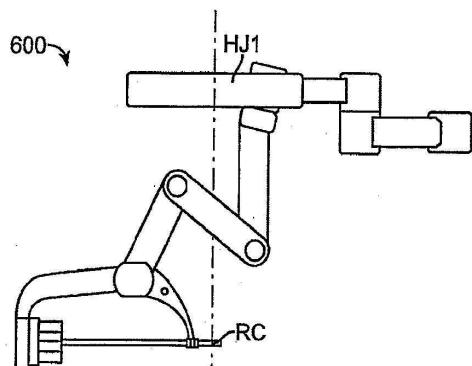
도면11b



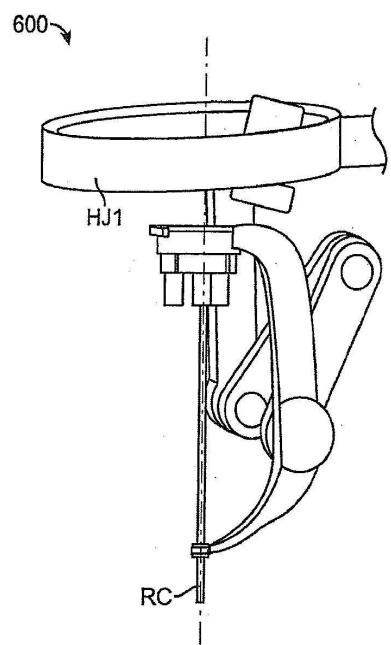
도면 12a



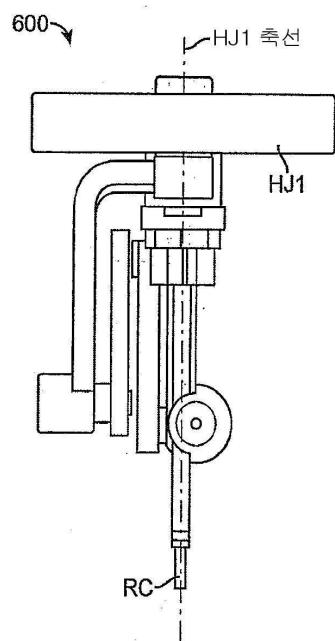
도면 12b



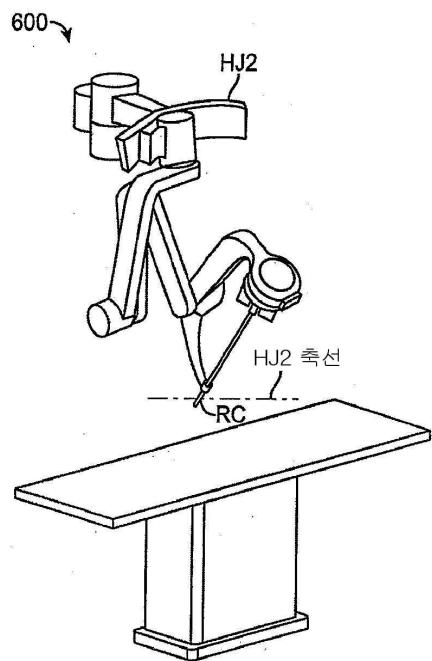
도면 12c



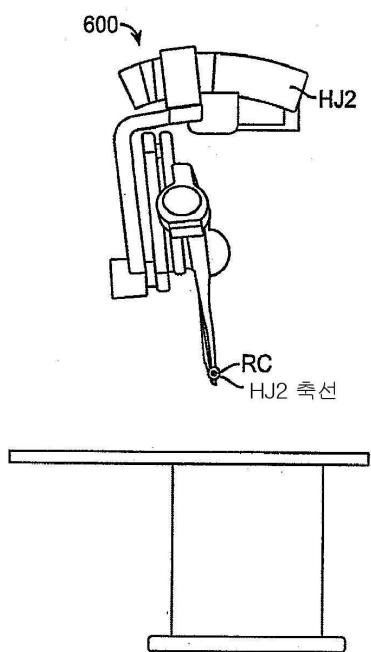
도면 12d



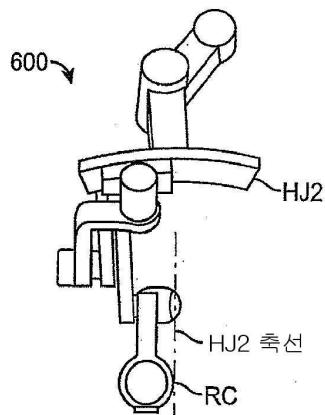
도면 13a



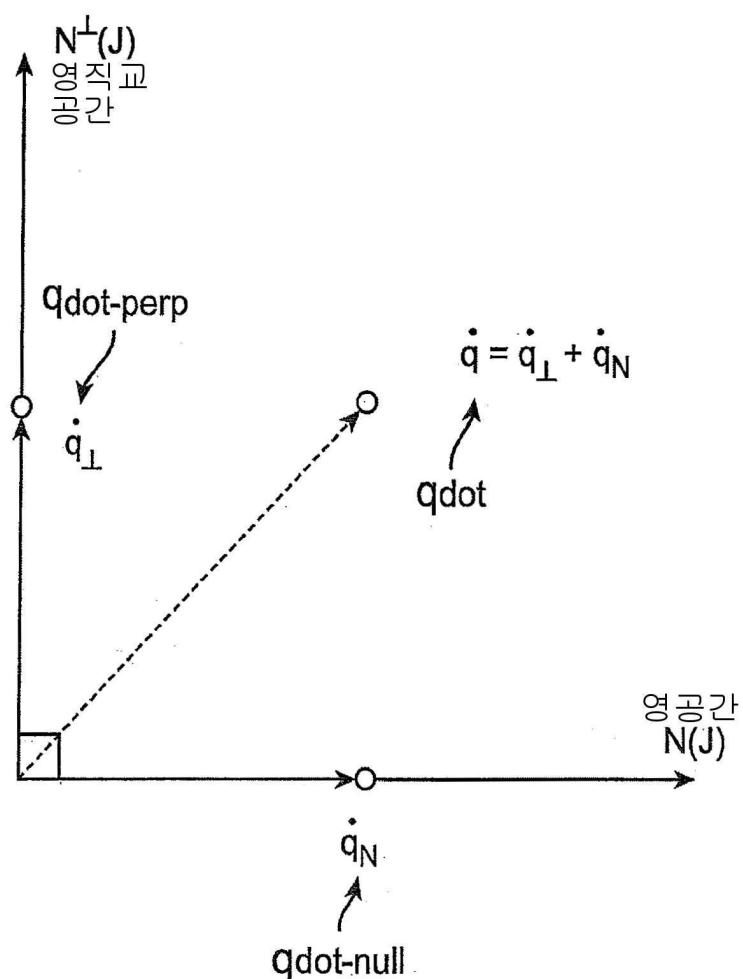
도면 13b



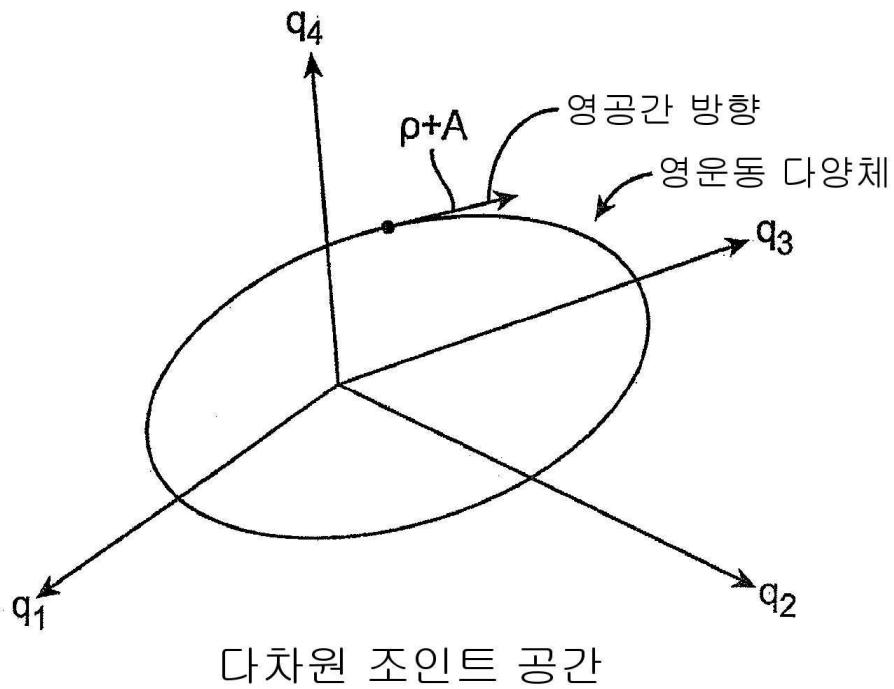
도면 13c



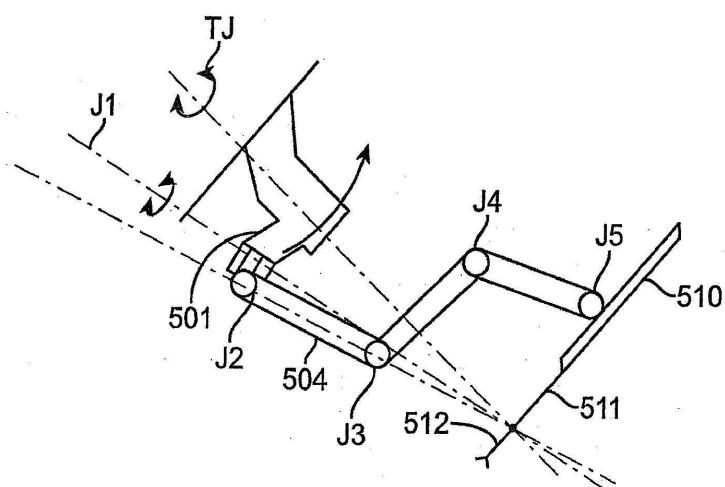
도면 14a



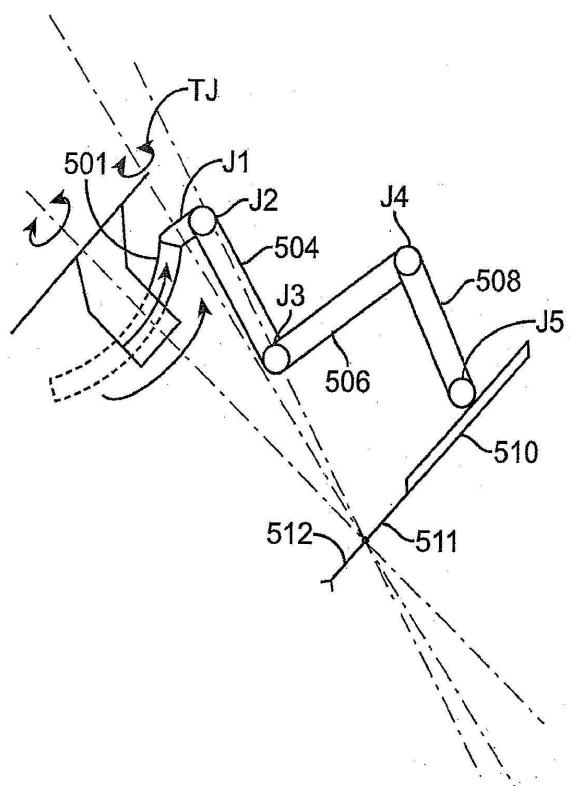
도면 14b



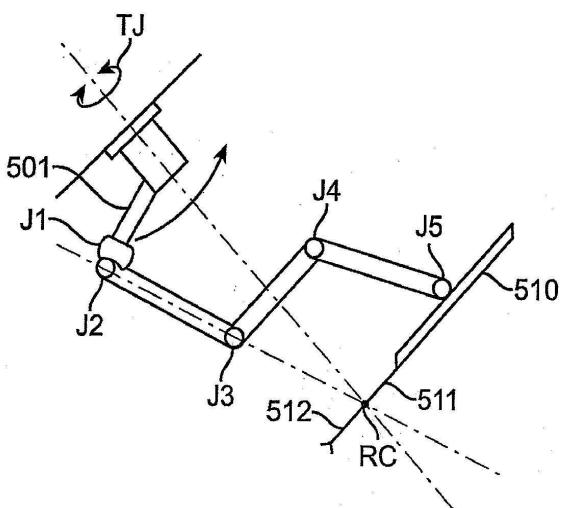
도면 15a



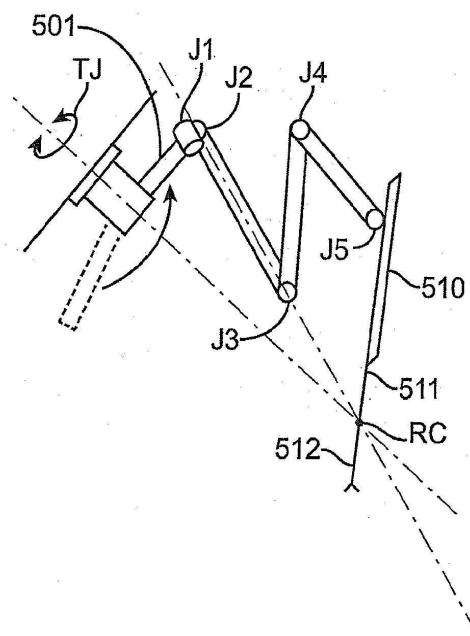
도면 15b



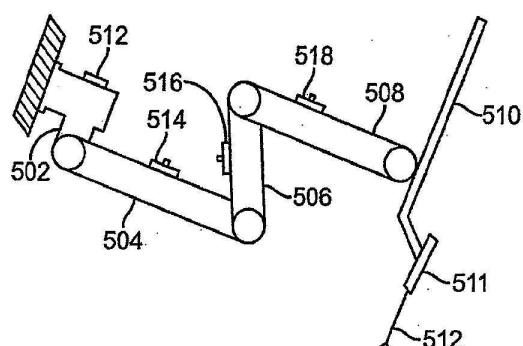
도면 16a



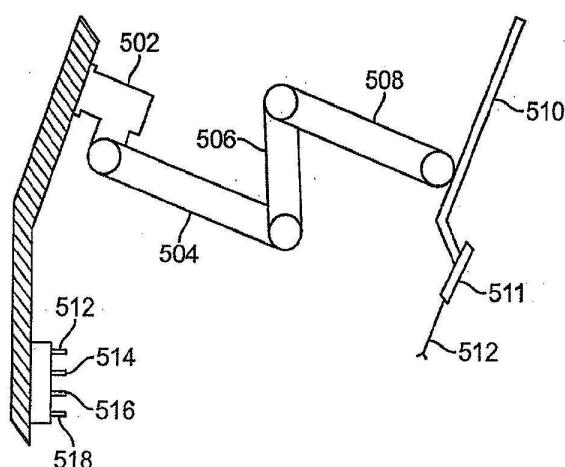
도면16b



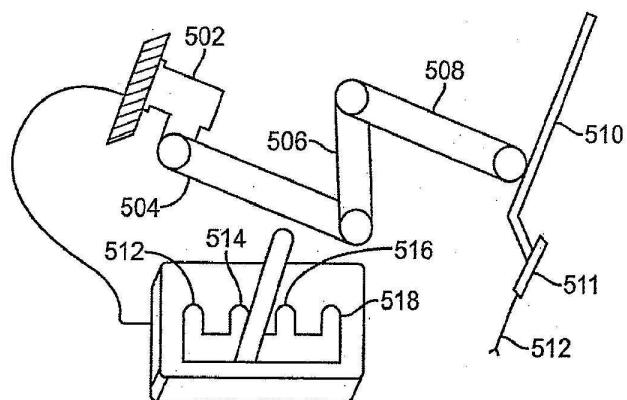
도면17a



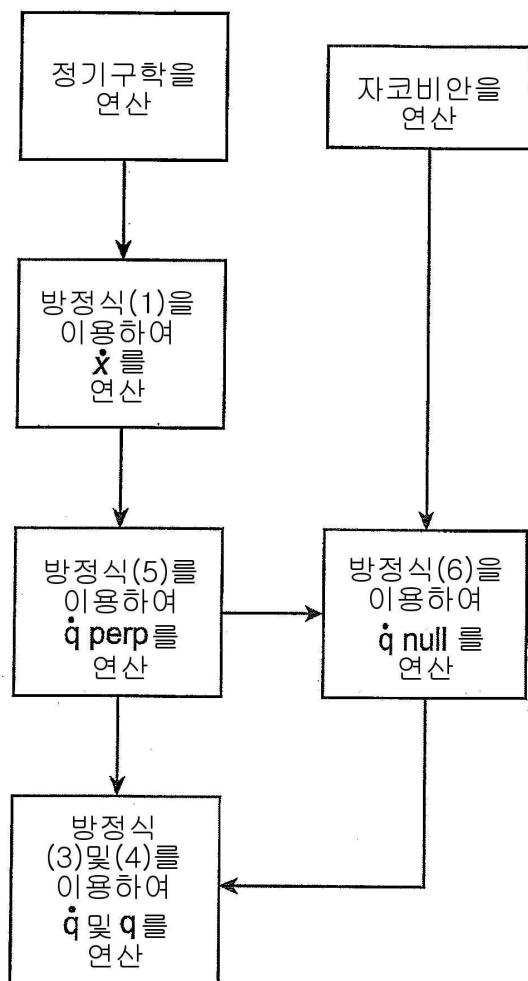
도면17b



도면17c



도면18a



도면 18b

