

【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 1 年 11 月 21 日 (2019.11.21)

【公開番号】特開 2019-171210 (P2019-171210A)

【公開日】令和 1 年 10 月 10 日 (2019.10.10)

【年通号数】公開・登録公報 2019-041

【出願番号】特願 2019-134614 (P2019-134614)

【国際特許分類】

A 6 1 J 1/20 (2006.01)

A 6 1 J 3/00 (2006.01)

A 6 1 J 1/10 (2006.01)

【F I】

A 6 1 J 1/20 3 1 4 C

A 6 1 J 3/00 3 0 0 Z

A 6 1 J 1/10 3 3 0 Z

【手続補正書】

【提出日】令和 1 年 10 月 4 日 (2019.10.4)

【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】

薬品を収容している容器に注射器によって輸液が注入された後、前記容器がロボットの  
アームの保持部によって保持されている状態で前記容器を振る第 1 ステップと、

前記第 1 ステップの後、前記ロボットが前記容器を攪拌装置にセットする第 2 ステップ  
と、

を含む混注方法。

【請求項 2】

複数の容器がセットされた状態で前記攪拌装置を動作させる第 3 ステップを含む、  
請求項 1 に記載の混注方法。

【請求項 3】

保持部を備えたロボットアームと、  
前記ロボットアームを制御する制御部と、

を備え、

前記制御部は、

薬品を収容している容器に注射器によって輸液が注入された後、前記容器が前記保持部  
によって保持されている状態で前記ロボットアームにより前記容器を振る第 1 ステップと

、  
前記第 1 ステップの後、前記ロボットアームにより前記容器を攪拌装置にセットする第  
2 ステップと、

を実行する、混注装置。

【請求項 4】

薬品を収容している容器に注射器によって輸液が注入された後、前記容器がロボットの  
アームに備えられた保持部によって保持されている状態で前記容器を振る第 1 ステップと

、  
前記第 1 ステップの後、前記ロボットが前記容器を攪拌装置にセットする第 2 ステップ

と、

をコンピュータに実行させるための混注制御プログラム。