

【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搅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搅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搅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搅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。