

【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25年1月24日(2013.1.24)

【公開番号】特開2008-229345(P2008-229345A)

【公開日】平成20年10月2日(2008.10.2)

【年通号数】公開・登録公報2008-039

【出願番号】特願2008-72744(P2008-72744)

【国際特許分類】

A 6 1 B 6/00 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 6/00 3 0 0 X

A 6 1 B 6/00 3 2 0 Z

【手続補正書】

【提出日】平成24年12月3日(2012.12.3)

【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】

医療画像受容体(110)と、

ウォ-ルスタンド(112)と、

第1ピボット(122)によって、前記ウォ-ルスタンド(112)に動作可能に結合されかつ第2ピボット(126)によって、前記医療画像受容体(110)に動作可能に結合され、前記第1ピボット(122)と前記第2ピボット(126)の間に配置された第3ピボット(104)を備える第1関節腕(102)と、

第4ピボット(124)によって、前記ウォ-ルスタンド(112)に動作可能に結合されかつ第5ピボット(128)によって、前記医療画像受容体(110)に動作可能に結合され、前記第4ピボット(124)と前記第5ピボット(128)の間に配置された第6ピボット(108)を備える第2関節腕(106)とを有する、機構(102および106)とを含み、

前記第3ピボット(104)が前記第1関節腕(102)を間接でつなぎ、前記第1ピボット(122)及び前記第2ピボット(126)と同じ平面内で回転し、前記第6ピボット(108)が前記第2関節腕(106)を間接でつなぎ、前記第4ピボット(124)及び前記第5ピボット(128)と同じ平面内で回転する、医療画像装置(100)。

【請求項 2】

前記第1関節腕(102)および前記第2関節腕(106)が、平面部材である、請求項1記載の医療画像装置(100)。

【請求項 3】

前記第1関節腕(102)が、前記第1ピボット(122)と前記第2ピボット(126)の間に配置された第7ピボットを備え、

前記前記第2関節腕(106)が、前記第4ピボット(124)と前記第5ピボット(128)の間に配置された第8ピボットを備える、請求項1記載の医療画像装置(100)

。

【請求項 4】

前記第1関節腕(102)および前記第2関節腕(106)それぞれが、

自由度 5 を与える 3 つの関節平面部材 ( 1 1 4 、 1 1 6 、 1 1 8 、 1 2 0 および 1 3 0 および 1 3 2 ) をさらに含む請求項 2 記載の医療画像装置 ( 1 0 0 ) 。

【請求項 5】

前記第 1 関節腕 ( 1 0 2 ) および前記第 2 関節腕 ( 1 0 6 ) それぞれが、同じ平面 ( 6 0 2 ) 内で、関節でつながっている前記第 1 関節腕 ( 1 0 2 ) および前記第 2 関節腕 ( 1 0 6 ) をさらに含む請求項 2 記載の医療画像装置 ( 1 0 0 ) 。

【請求項 6】

前記医療画像受容体 ( 1 1 0 ) が医療 X 線画像受容体 ( 2 0 2 ) をさらに含む請求項 1 記載の医療画像装置 ( 1 0 0 ) 。

【請求項 7】

医療画像受容体 ( 1 1 0 ) と、

複数の腕と、

を備え、

各腕が両端部を有し、

各端部は回転可能なジョイントを有し、

各腕は、各端部における複数のジョイントの間に配置された回転可能なジョイントを有し

、各腕が、他の腕の平面に平行な独自の平面で回転可能であり、各腕の端部の 1 つが前記医療画像受容体 ( 1 1 0 ) に接続する、装置。

【請求項 8】

医療 X 線画像受容体を位置決めするための実行可能な命令をもつコンピュータアクセス可能な媒体であって、前記実行可能な命令が、

ドライブがウォールスタンド ( 1 1 2 ) 装置から係合解除されたという指示を受けるステップ ( 9 0 2 ) であって、前記ドライブがクラッチとエンコーダとをもち、前記ウォールスタンド ( 1 1 2 ) 装置が複数の腕をもち、各腕が両端部を有し、各端部は回転可能なジョイントを有し、各腕は、各端部における複数のジョイントの間に配置された回転可能なジョイントを有し、各腕が、他の腕の平面に平行な独自の平面で回転可能であり、各腕の端部の 1 つが前記医療画像受容体 ( 1 1 0 ) に接続するステップ ( 9 0 2 ) と、

前記エンコーダから位置を受けるステップ ( 9 0 4 ) と、

前記複数の腕の調整された位置を決定するステップ ( 9 0 6 ) と、

前記複数の腕を前記調整された位置に移動させるために、前記複数の腕の各々に動作可能に結合されたドライブに少なくとも 1 つの信号を送るステップ ( 9 0 8 ) とをプロセッサが行うように指示できるコンピュータアクセス可能な媒体。

【請求項 9】

前記第 1 関節腕 ( 1 0 2 ) および前記第 2 関節腕 ( 1 0 6 ) それぞれが、

自由度 3 を与える 2 つの関節平面部材 ( 1 1 4 、 1 1 6 、 1 1 8 および 1 2 0 ) をさらに含む請求項 8 記載のコンピュータアクセス可能な媒体。

【請求項 10】

前記画像受容体 ( 1 1 0 ) が、

医療 X 線画像受容体 ( 2 0 2 ) をさらに含む請求項 8 記載のコンピュータアクセス可能な媒体。