

(19)日本国特許庁(JP)

(12)特許公報(B2)

(11)特許番号
特許第7128326号
(P7128326)

(45)発行日 令和4年8月30日(2022.8.30)

(24)登録日 令和4年8月22日(2022.8.22)

(51)国際特許分類 F I
A 6 1 B 34/35 (2016.01) A 6 1 B 34/35

請求項の数 16 (全25頁)

| | | | |
|-----------|-------------------------------|----------|-------------------------------------------------------|
| (21)出願番号 | 特願2021-102387(P2021-102387) | (73)特許権者 | 514063179 株式会社メディカロイド |
| (22)出願日 | 令和3年6月21日(2021.6.21) | | 兵庫県神戸市中央区港島南町一丁目6番5号 |
| (62)分割の表示 | 特願2020-28096(P2020-28096)の分割 | (74)代理人 | 100104433 弁理士 宮園 博一 |
| 原出願日 | 平成30年9月25日(2018.9.25) | (72)発明者 | 石原 一樹 兵庫県神戸市中央区港島南町一丁目6番5号 株式会社メディカロイド内 |
| (65)公開番号 | 特開2021-137667(P2021-137667 A) | (72)発明者 | 鶴本 顕一郎 京都府京都市北区上賀茂岩ケ垣内町4-1番地ピーロックキタヤマ 株式会社ソフトデバイス内 |
| (43)公開日 | 令和3年9月16日(2021.9.16) | (72)発明者 | 鈴木 雄貴 京都府京都市北区上賀茂岩ケ垣内町4-1番地 |
| 審査請求日 | 令和3年6月21日(2021.6.21) | | 最終頁に続く |

(54)【発明の名称】 手術システム

(57)【特許請求の範囲】

【請求項1】

第1手術器具を支持するための第1マニピュレータと、
第2手術器具を支持するための第2マニピュレータと、
手術部位を撮像する内視鏡を支持するための第3マニピュレータと、
前記内視鏡によって撮像された画像を表示するための表示装置、操作者の右手で操作される第1操作ハンドルおよび前記操作者の左手で操作される第2操作ハンドルを含む遠隔操作装置と、

前記内視鏡によって撮像された画像上にグラフィカルユーザインタフェースを重ねて前記表示装置に表示するように構成された制御装置と、を備え、

前記制御装置は、前記内視鏡を移動させる場合にのみ、前記内視鏡の水準器を示す表示を前記グラフィカルユーザインタフェースのセンターエリアに表示するように構成されている、手術システム。

【請求項2】

前記第1手術器具は、前記第1操作ハンドルで操作され、前記第2手術器具は、前記第2操作ハンドルで操作され、前記内視鏡は、前記第1および第2操作ハンドルの両方を操作することによって移動するように構成されている、請求項1に記載の手術システム。

【請求項3】

前記グラフィカルユーザインタフェースは、前記第1手術器具に関する情報を示す第1エリアと、前記第2手術器具に関する情報を示す第2エリアと、前記内視鏡に関する情報

を示す第 3 エリアと、を前記表示装置の下方または上方の端部近傍領域に配置して表示する、請求項 1 または 2 に記載の手術システム。

【請求項 4】

前記第 1 エリアには、前記第 1 手術器具の種類が表示され、

前記第 2 エリアには、前記第 2 手術器具の種類が表示される、請求項 3 に記載の手術システム。

【請求項 5】

前記グラフィカルユーザインタフェースは、前記第 1 エリア、前記第 2 エリアおよび前記第 3 エリアを右から左に順に並べて配置して表示する、請求項 3 または 4 に記載の手術システム。

10

【請求項 6】

交換用手術器具を支持するための第 4 マニピュレータをさらに備え、

前記グラフィカルユーザインタフェースは、前記交換用手術器具に関する情報を示す第 4 エリアを前記第 1 エリアと前記第 2 エリアとの間に配置して表示する、請求項 3 ~ 5 のいずれか 1 項に記載の手術システム。

【請求項 7】

前記各マニピュレータを支持するプラットフォームを備えた患者側装置を備える、請求項 1 ~ 6 のいずれか 1 項に記載の手術システム。

【請求項 8】

第 1 手術器具を支持するための第 1 マニピュレータと、

第 2 手術器具を支持するための第 2 マニピュレータと、

手術部位の撮像する内視鏡を支持するための第 3 マニピュレータと、

前記内視鏡によって撮像された画像を表示するための表示装置、前記第 1 手術器具を操作するための第 1 操作ハンドル、前記第 2 手術器具を操作するための第 2 操作ハンドルおよび前記内視鏡に関する機能を前記第 1 および第 2 操作ハンドルに実行させるためのカメラペダルを含む操作ペダル部を備えた遠隔操作装置と、

前記内視鏡によって撮像された画像上にグラフィカルユーザインタフェースを重ねて前記表示装置に表示するように構成された制御装置と、を備え、

前記制御装置は、前記カメラペダルが操作された場合にのみ、前記内視鏡の水準器を示す表示を前記グラフィカルユーザインタフェースのセンターエリアに表示するように構成されている、手術システム。

20

30

【請求項 9】

前記グラフィカルユーザインタフェースは、前記第 1 手術器具に関する情報を示す第 1 エリアと、前記第 2 手術器具に関する情報を示す第 2 エリアと、前記内視鏡に関する情報を示す第 3 エリアと、を前記表示装置の下方または上方の端部近傍領域に配置して表示する、請求項 8 に記載の手術システム。

【請求項 10】

前記第 1 エリアには、前記第 1 手術器具の種類が表示され、

前記第 2 エリアには、前記第 2 手術器具の種類が表示される、請求項 9 に記載の手術システム。

40

【請求項 11】

前記操作ペダル部は、前記第 1 手術器具に関する機能を実行させるための第 1 ペダルおよび前記第 2 手術器具に関する機能を実行させるための第 2 ペダルをさらに備え、

前記第 1 ペダルが操作された場合に、前記第 1 エリアに前記第 1 ペダルに関する情報が表示され、

前記第 2 ペダルが操作された場合に、前記第 2 エリアに前記第 2 ペダルに関する情報が表示され、

前記カメラペダルが操作された場合に、前記第 3 エリアに前記カメラペダルに関する情報が表示される、請求項 9 または 10 に記載の手術システム。

【請求項 12】

50

前記第 1 ペダルとして、手術部位を凝固させる操作を行う第 1 凝固ペダルと、手術部位を切断する操作を行う第 1 切断ペダルと、を有し、

前記第 2 ペダルとして、手術部位を凝固させる操作を行う第 2 凝固ペダルと、手術部位を切断する操作を行う第 2 切断ペダルと、を有し、

前記第 1 凝固ペダルが操作された場合に、前記第 1 エリアに前記第 1 凝固ペダルに関する情報が表示され、

前記第 1 切断ペダルが操作された場合に、前記第 1 エリアに前記第 1 切断ペダルに関する情報が表示され、

前記第 2 凝固ペダルが操作された場合に、前記第 2 エリアに前記第 2 凝固ペダルに関する情報が表示され、

前記第 2 切断ペダルが操作された場合に、前記第 2 エリアに前記第 2 切断ペダルに関する情報が表示される、請求項 1 1 に記載の手術システム。

【請求項 1 3】

前記グラフィカルユーザインタフェースは、前記第 1 エリア、前記第 2 エリアおよび前記第 3 エリアを、前記操作ペダル部の前記第 1 ペダル、前記第 2 ペダルおよび前記カメラペダルの並び順と同じ順に並べて表示するように構成されている、請求項 1 1 に記載の手術システム。

【請求項 1 4】

前記第 1 操作ハンドルは操作者の右手で操作され、前記第 2 操作ハンドルは前記操作者の左手で操作されるように構成されており、

前記グラフィカルユーザインタフェースは、前記第 1 エリア、前記第 2 エリアおよび前記第 3 エリアを右から左に順に並べて配置して表示する、請求項 9 ~ 1 2 のいずれか 1 項に記載の手術システム。

【請求項 1 5】

交換用手術器具を支持するための第 4 マニピュレータをさらに備え、

前記操作ペダル部は、前記第 1 操作ハンドルにより操作されている前記第 1 手術器具または前記第 2 操作ハンドルにより操作されている前記第 2 手術器具を前記交換用手術器具に変更するための切替ペダルをさらに含み、

前記グラフィカルユーザインタフェースは、前記交換用手術器具に関する情報を示す第 4 エリアを前記第 1 エリアと前記第 2 エリアとの間に配置して表示する、請求項 9 ~ 1 4 のいずれか 1 項に記載の手術システム。

【請求項 1 6】

前記各マニピュレータを支持するプラットフォームを備えた患者側装置を備える、請求項 8 ~ 1 5 のいずれか 1 項に記載の手術システム。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

この発明は、手術システムに関し、特に、手術器具を操作するための遠隔操作装置を備えた手術システムに関する。

【背景技術】

【0002】

従来、手術器具を操作するための遠隔操作装置を備えた手術システムが知られている（たとえば、特許文献 1 参照）。

【0003】

上記特許文献 1 には、手術部位の画像を撮像する内視鏡および複数の手術器具を各々支持するための複数のマニピュレータと、内視鏡によって撮像された画像を表示するための表示装置と、手術器具を遠隔で操作するための右手用の操作ハンドルおよび左手用の操作ハンドルを含む遠隔操作装置と、を備える手術システムが開示されている。この特許文献 1 の手術システムは、表示装置の右側下端部の領域に右手用の操作ハンドルにより操作する手術器具の情報が表示され、表示装置の左側下端部の領域に左手用の操作ハンドルによ

10

20

30

40

50

り操作する手術器具の情報が表示され、中央上端部の領域に内視鏡の情報が表示されるように構成されている。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0004】

【文献】米国特許第8418073号明細書

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0005】

しかしながら、特許文献1の手術システムでは、上記のように、右手用の操作ハンドルにより操作する手術器具の情報が表示装置の右側下端部の領域に表示され、左手用の操作ハンドルにより操作する手術器具の情報が表示装置の左側下端部の領域に表示され、内視鏡の情報が表示装置の中央上端部の領域に常時表示される。内視鏡の情報は常時表示されているため術野の視認の邪魔にならない中央上端部の領域に表示されている。このため、操作者が内視鏡を操作するために内視鏡の情報を確認する際に、視線を大きく動かす必要がある。その結果、内視鏡の情報の視認性が低下するという問題点がある。

10

【0006】

この発明は、内視鏡の情報の視認性が低下するのを抑制することが可能で、操作者が内視鏡の姿勢を容易に変更することが可能な手術システムを提供するものである。

【課題を解決するための手段】

20

【0007】

この発明の第1の局面による手術システムは、第1手術器具を支持するための第1マニピュレータと、第2手術器具を支持するための第2マニピュレータと、手術部位を撮像する内視鏡を支持するための第3マニピュレータと、内視鏡によって撮像された画像を表示するための表示装置、操作者の右手で操作される第1操作ハンドルおよび操作者の左手で操作される第2操作ハンドルを含む遠隔操作装置と、内視鏡によって撮像された画像上にグラフィカルユーザインタフェースを重ねて表示装置に表示するように構成された制御装置と、を備え、制御装置は、内視鏡を移動させる場合にのみ、内視鏡の水準器を示す表示をグラフィカルユーザインタフェースのセンターエリアに表示するように構成されている。

【0008】

30

この発明の第2の局面による手術システムは、第1手術器具を支持するための第1マニピュレータと、第2手術器具を支持するための第2マニピュレータと、手術部位を撮像する内視鏡を支持するための第3マニピュレータと、内視鏡によって撮像された画像を表示するための表示装置、第1手術器具を操作するための第1操作ハンドル、第2手術器具を操作するための第2操作ハンドルおよび内視鏡に関する機能を第1および第2操作ハンドルに実行させるためのカメラペダルを含む操作ペダル部を備えた遠隔操作装置と、内視鏡によって撮像された画像上にグラフィカルユーザインタフェースを重ねて表示装置に表示するように構成された制御装置と、を備え、制御装置は、カメラペダルが操作された場合にのみ、内視鏡の水準器を示す表示をグラフィカルユーザインタフェースのセンターエリアに表示するように構成されている。

40

【発明の効果】

【0009】

本発明によれば、内視鏡の情報の視認性が低下するのを抑制すること、および、操作者が内視鏡の姿勢を容易に変更することができる。

【図面の簡単な説明】

【0010】

【図1】一実施形態による手術システムの概略を示した図である。

【図2】一実施形態による手術システムの制御的な構成を示したブロック図である。

【図3】一実施形態による遠隔操作装置の操作ペダル部を示した斜視図である。

【図4】一実施形態による遠隔操作装置の操作ペダル部を示した平面図である。

50

【図 5】一実施形態による遠隔操作装置の操作ペダル部を示した正面図である。

【図 6】一実施形態による遠隔操作装置の操作ペダル部の割り当ての例を説明するための図である。

【図 7】一実施形態による表示装置に表示された通常画面の例を示した図である。

【図 8】一実施形態による切替ペダルが操作された場合の表示装置の画面の例を示した図である。

【図 9】一実施形態によるクラッチペダルの操作準備位置に足がある場合の表示装置の画面の例を示した図である。

【図 10】一実施形態によるクラッチペダルが操作された場合の表示装置の画面の例を示した図である。

10

【図 11】一実施形態によるクラッチスイッチ（右）が操作された場合の表示装置の画面の例を示した図である。

【図 12】一実施形態によるクラッチスイッチ（左）が操作された場合の表示装置の画面の例を示した図である。

【図 13】一実施形態によるカメラペダルの操作準備位置に足がある場合の表示装置の画面の例を示した図である。

【図 14】一実施形態によるカメラペダルが操作された場合の表示装置の画面の例を示した図である。

【図 15】一実施形態による切断ペダル（右）の操作準備位置に足がある場合の表示装置の画面の例を示した図である。

20

【図 16】一実施形態による切断ペダル（右）が操作された場合の表示装置の画面の例を示した図である。

【図 17】一実施形態による凝固ペダル（右）の操作準備位置に足がある場合の表示装置の画面の例を示した図である。

【図 18】一実施形態による凝固ペダル（右）が操作された場合の表示装置の画面の例を示した図である。

【図 19】一実施形態による切断ペダル（左）およびクラッチペダルの操作準備位置に足がある場合の表示装置の画面の例を示した図である。

【図 20】一実施形態による機能制限通知が表示された表示装置の画面の例を示した図である。

30

【図 21】一実施形態によるエラー通知が表示された表示装置の画面の例を示した図である。

【発明を実施するための形態】

【0011】

以下、実施形態を図面に基づいて説明する。

【0012】

（手術システムの構成）

図 1～図 21 を参照して、一実施形態による手術システム 400 の構成について説明する。

【0013】

40

図 1 に示すように、手術システム 400 は、遠隔操作装置 100 と、患者側装置 200 とを備えている。遠隔操作装置 100 は、患者側装置 200 に設けられた医療器具（medical equipment）を遠隔操作するために設けられている。患者側装置 200 によって実行されるべき動作態様指令が術者（surgeon）である操作者 O により遠隔操作装置 100 に入力されると、遠隔操作装置 100 は、動作態様指令をコントローラ 206 を介して患者側装置 200 に送信する。そして、患者側装置 200 は、遠隔操作装置 100 から送信された動作態様指令に応答して、マニピュレータ 201 に取り付けられた手術器具（surgical instrument）201a～201c、内視鏡 201d 等の医療器具を操作する。これにより、低侵襲手術が行われる。

【0014】

50

患者側装置 200 は、患者 P に対して手術を行うインターフェースを構成する。患者側装置 200 は、患者 P が横たわる手術台 300 の傍らに配置される。患者側装置 200 は、複数のマニピュレータ 201 を有し、このうち 1 つのマニピュレータ 201 が内視鏡 201 d を支持し、その他のマニピュレータ 201 が手術器具 201 a ~ 201 c を把持する。各マニピュレータ 201 は、プラットフォーム 203 に共通に支持されている。複数のマニピュレータ 201 は複数の関節を有し、それぞれの関節には、サーボモータを含む駆動部と、エンコーダ等の位置検出器とが設けられている。マニピュレータ 201 は、コントローラ 206 を介して与えられた駆動信号によりマニピュレータ 201 に取り付けられた医療器具が所望の動作を行うように制御されるように構成されている。

【0015】

プラットフォーム 203 は、手術室の床の上に載置されたポジショナ 202 に支持されている。ポジショナ 202 は、鉛直方向に調整可能な昇降軸を有する柱部 204 が、車輪を備え床面を移動可能なベース 205 に連結されている。

【0016】

4 つのマニピュレータ 201 のうち 3 つのマニピュレータ 201 の各々には、先端部に医療器具としての手術器具 201 a ~ 201 c が着脱可能に取り付けられる。手術器具 201 a ~ 201 c は、それぞれ、マニピュレータ 201 に取り付けられるハウジングと、細長形状のシャフトと、シャフトの先端部に設けられたエンドエフェクタとを備えている。エンドエフェクタとして、例えば、把持鉗子、シザーズ、フック、高周波ナイフ、スネアワイヤ、クランプ、ステイプラーが挙げられるがこれに限られるものではなく、各種の処置具を適用することができる。患者側装置 200 を用いた手術において、マニピュレータ 201 は、患者 P の体表に留置したカニューラ（トロカー）を介して患者 P の体内に手術器具 201 a ~ 201 c を導入する。そして、手術器具 201 a ~ 201 c のエンドエフェクタが手術部位の近傍に配置される。なお、手術器具 201 a、手術器具 201 b および手術器具 201 c は、それぞれ、特許請求の範囲の「第 1 手術器具」、「第 2 手術器具」および「交換用手術器具」の一例である。

【0017】

4 つのマニピュレータ 201 のうち 1 つのマニピュレータ 201 には、先端部に医療器具としての内視鏡 201 d が着脱可能に取り付けられる。内視鏡 201 d は、患者 P の体腔内を撮影するものであり、撮影した画像は、遠隔操作装置 100 に対して出力される。内視鏡 201 d として、3 次元画像を撮影することができる 3 D 内視鏡若しくは 2 D 内視鏡が用いられる。患者側装置 200 を用いた手術において、マニピュレータ 201 は、患者 P に体表に留置したトロカーを介して患者 P の体内に内視鏡 201 d を導入する。そして、内視鏡 201 d が手術部位の近傍に配置される。

【0018】

遠隔操作装置 100 は、操作者 O とのインターフェースを構成する。遠隔操作装置 100 は、マニピュレータ 201 が把持する医療器具を操作者 O が操作するための装置である。すなわち、遠隔操作装置 100 は、操作者 O によって入力された手術器具 201 a ~ 201 c および内視鏡 201 d によって実行されるべき動作態様指令をコントローラ 206 を介して患者側装置 200 へ送信可能に構成されている。遠隔操作装置 100 は、たとえば、マスタの操作をしながらも患者 P の様子がよく見えるように手術台 300 の傍らに設置される。なお、遠隔操作装置 100 は、例えば動作態様指令を無線で送信するようにし、手術台 300 が設置された手術室とは別室に設置することも可能である。

【0019】

手術器具 201 a ~ 201 c によって実行されるべき動作態様とは、手術器具 201 a ~ 201 c の動作（一連の位置および姿勢）および手術器具 201 a ~ 201 c 個別の機能によって実現される動作の態様である。たとえば、手術器具 201 a ~ 201 c が把持鉗子である場合には、手術器具 201 a ~ 201 c によって実行されるべき動作態様とは、エンドエフェクタの手首のロール回転位置及びピッチ回転位置と、ジョーの開閉を行う動作である。また、手術器具 201 a ~ 201 c が高周波ナイフである場合には、手術器

10

20

30

40

50

具 201 a ~ 201 c によって実行されるべき動作態様とは、高周波ナイフの振動動作、具体的には高周波ナイフに対する電流の供給であり得る。また、手術器具 201 a ~ 201 c がスネアワイヤである場合には、手術器具 201 a ~ 201 c によって実行されるべき動作態様とは、束縛動作および束縛状態の解放動作であり得る。また、バイポーラやモノポーラに電流を供給することによって手術対象部位を焼き切る動作であり得る。

【0020】

内視鏡 201 d によって実行されるべき動作態様とは、たとえば、内視鏡 201 d 先端の位置および姿勢の設定、ズーム倍率の設定である。

【0021】

遠隔操作装置 100 は、図 1 および図 2 に示すように、操作ハンドル 1 と、操作ペダル部 2 と、表示装置 3 と、表示装置 3 を支持する表示部支持アーム 4 と、操作者 O の腕を支えるアームレスト 5 と、制御装置 6 と、を備えている。

10

【0022】

操作ハンドル 1 は、マニピュレータ 201 が把持する医療器具を遠隔で操作するために設けられている。具体的には、操作ハンドル 1 は、医療器具（手術器具 201 a ~ 201 c、内視鏡 201 d）を操作するための操作者 O による操作を受け付ける。操作ハンドル 1 は、X 方向に沿って一対設けられている。操作ハンドル 1 は、右側（X2 方向側）に配置され、操作者 O の右手により操作される操作ハンドル 1 a と、左側（X1 方向側）に配置され、操作者 O の左手により操作される操作ハンドル 1 b と、を含んでいる。なお、操作ハンドル 1 a および操作ハンドル 1 b は、それぞれ、特許請求の範囲の「第 1 操作ハンドル」および「第 2 操作ハンドル」の一例である。

20

【0023】

また、操作ハンドル 1 は、遠隔操作装置 100 の後方（Y2 方向）側から、前方（Y1 方向）側に向かって延びるように配置されている。操作ハンドル 1 は、所定の 3 次元の操作領域内で動かすことができるように構成されている。すなわち、操作ハンドル 1 は、上下方向（Z 方向）、左右方向（X 方向）、および前後方向（Y 方向）に動かすことができるように構成されている。

【0024】

右手用の操作ハンドル 1 a は、対応付られた手術器具 201 a を遠隔で操作するために設けられている。左手用の操作ハンドル 1 b は、対応付られた手術器具 201 b を遠隔で操作するために設けられている。操作ハンドル 1 a および 1 b には、図 2 に示すように、それぞれ、クラッチスイッチ 11 が設けられている。クラッチスイッチ 11 は、マニピュレータ 201 と、操作ハンドル 1 a および 1 b との操作接続を一時切断する場合に操作される。操作ハンドル 1 a のクラッチスイッチ 11 が操作されると、操作ハンドル 1 a と、手術器具 201 a が設けられたマニピュレータ 201 との操作接続が一時切断される。また、操作ハンドル 1 b のクラッチスイッチ 11 が操作されると、操作ハンドル 1 b と、手術器具 201 b が設けられたマニピュレータ 201 との操作接続が一時切断される。

30

【0025】

遠隔操作装置 100 と患者側装置 200 とは、複数のマニピュレータ 201 の動作の制御においては、マスタスレーブ型のシステムを構成する。すなわち、操作ハンドル 1 は、マスタスレーブ型のシステムにおけるマスタ側の操作部を構成し、医療器具を支持するマニピュレータ 201 はスレーブ側の動作部を構成する。そして、操作ハンドル 1 を操作者 O が操作すると、操作ハンドル 1 の動きをマニピュレータ 201 の先端部（手術器具 201 a ~ 201 c のエンドエフェクタまたは内視鏡 201 d）がトレースして移動するようにマニピュレータ 201 の動作が制御される。

40

【0026】

また、患者側装置 200 は、設定された動作倍率に応じてマニピュレータ 201 の動作を制御するよう構成されている。たとえば、動作倍率が 1/2 倍に設定されている場合、手術器具 201 a ~ 201 c のエンドエフェクタは、操作ハンドル 1 の移動距離の 1/2 の移動距離を移動するよう制御される。これによって、精細な手術を精確に行うことがで

50

きる。

【 0 0 2 7 】

操作ペダル部 2 は、図 3 ~ 図 5 に示すように、医療器具に関する機能を実行するための複数のフットペダル 2 0 を含んでいる。また、複数のフットペダル 2 0 は、基台部 2 a に配置されている。フットペダル 2 0 は、凝固ペダル 2 1 と、切断ペダル 2 2 と、クラッチペダル 2 3 と、カメラペダル 2 4 と、を含んでいる。また、操作ペダル部 2 には、切替ペダル 2 5 が設けられている。凝固ペダル 2 1 と、切断ペダル 2 2 と、クラッチペダル 2 3 と、カメラペダル 2 4 とは、下方方向に押すことにより操作される。切替ペダル 2 5 は、水平方向に押すことにより操作される。フットペダル 2 0 は、操作者 O の足により操作される。

10

【 0 0 2 8 】

また、操作ペダル部 2 は、フットペダル 2 0 を操作する足の存在を検知するための複数のセンサ 2 6 を含んでいる。センサ 2 6 は、センサ 2 6 a、2 6 b、2 6 c、2 6 d、2 6 e、2 6 f、2 6 g を含んでいる。また、複数のセンサ 2 6 の各々は、発光部 2 6 1 と、受光部 2 6 2 とを備えている。センサ 2 6 は、発光部 2 6 1 からの光が足により遮断されて、受光部 2 6 2 による受光が中断することにより、足の存在を検知する。つまり、センサ 2 6 は、遮断型のセンサである。センサ 2 6 は、フットペダル 2 0 上に操作者 O の足が配置されたことを検出するために設けられている。つまり、センサ 2 6 は、フットペダル 2 0 の操作準備位置に操作者 O の足が配置されたことを検出する。

【 0 0 2 9 】

センサ 2 6 によって検知された検知情報は、制御部 6 1 に送信され、当該検知情報を受領した制御部 6 1 は、対応するフットペダル 2 0 を操作する足の存在の有無を判定する。

20

【 0 0 3 0 】

凝固ペダル 2 1 は、手術器具を用いて手術部位を凝固させる操作を行うことができる。具体的には、凝固ペダル 2 1 は、操作されることにより、対応する手術器具 2 0 1 a、2 0 1 b または 2 0 1 c に凝固用の電圧が印加されて、手術部位の凝固が行われる。凝固ペダル 2 1 は、凝固ペダル 2 1 a と凝固ペダル 2 1 b とを含んでいる。凝固ペダル 2 1 a は、凝固ペダル 2 1 b よりも左側 (X 1 方向側) に配置されている。凝固ペダル 2 1 a は、左手用の操作ハンドル 1 b により操作される手術器具 2 0 1 b に関連付けて用いられる。また、凝固ペダル 2 1 b は、右手用の操作ハンドル 1 a により操作される手術器具 2 0 1 a に関連付けて用いられる。凝固ペダル 2 1 a および 2 1 b は、第 1 の色を有している。たとえば、凝固ペダル 2 1 a および 2 1 b は、第 1 の色として青色を有している。

30

【 0 0 3 1 】

切断ペダル 2 2 は、手術器具を用いて手術部位を切断させる操作を行うことができる。具体的には、切断ペダル 2 2 は、操作されることにより、対応する手術器具 2 0 1 a、2 0 1 b または 2 0 1 c に切断用の電圧が印加されて、手術部位の切断が行われる。切断ペダル 2 2 は、切断ペダル 2 2 a と切断ペダル 2 2 b とを含んでいる。切断ペダル 2 2 a は、切断ペダル 2 2 b よりも左側 (X 1 方向側) に配置されている。切断ペダル 2 2 a は、左手用の操作ハンドル 1 b により操作される手術器具 2 0 1 b に関連付けて用いられる。また、切断ペダル 2 2 b は、右手用の操作ハンドル 1 a により操作される手術器具 2 0 1 a に関連付けて用いられる。切断ペダル 2 2 a および 2 2 b は、第 1 の色とは異なる第 2 の色を有している。たとえば、切断ペダル 2 2 a および 2 2 b は、第 2 の色として黄色を有している。

40

【 0 0 3 2 】

つまり、右側用フットペダル (凝固ペダル 2 1 b および切断ペダル 2 2 b) は、右手用の操作ハンドル 1 a により操作される手術器具 2 0 1 a に関する機能を実行させる。左側用フットペダル (凝固ペダル 2 1 a および切断ペダル 2 2 a) は、左手用の操作ハンドル 1 b により操作される手術器具 2 0 1 b に関する機能を実行させる。なお、凝固ペダル 2 1 b は、特許請求の範囲の「第 1 ペダル」および「第 1 凝固ペダル」の一例であり、切断ペダル 2 2 b は、特許請求の範囲の「第 1 ペダル」および「第 1 切断ペダル」の一例であ

50

る。また、凝固ペダル 2 1 a は、特許請求の範囲の「第 2 ペダル」および「第 2 凝固ペダル」の一例であり、切断ペダル 2 2 a は、特許請求の範囲の「第 2 ペダル」および「第 2 切断ペダル」の一例である。

【 0 0 3 3 】

クラッチペダル 2 3 は、クラッチ機能を実行させるために操作される。具体的には、クラッチペダル 2 3 は、マニピュレータ 2 0 1 と、操作ハンドル 1 a および 1 b との操作接続を一時切断して手術器具の動作を停止させる場合に用いられる。クラッチペダル 2 3 が操作されている間は、操作ハンドル 1 a および 1 b を操作しても、患者側装置 2 0 0 のマニピュレータ 2 0 1 が動作しない。たとえば、操作により操作ハンドル 1 が移動可能な範囲の端部近傍に来た場合に、クラッチペダル 2 3 が操作されることにより、操作接続を一時切断して、操作ハンドル 1 を中央位置付近に戻すことができる。そして、クラッチペダル 2 3 の操作を中止するとマニピュレータ 2 0 1 と操作ハンドル 1 とが再び接続され、中央付近で操作ハンドル 1 の操作を再開することができる。ここで、クラッチペダル 2 3 は、両方の操作ハンドル 1 a および 1 b とマニピュレータ 2 0 1 との操作接続を一括して一時切断するために操作される。一方、操作ハンドル 1 a および 1 b に設けられたクラッチスイッチ 1 1 は、各操作ハンドル 1 a または 1 b と対応するマニピュレータ 2 0 1 との操作接続を個別に一時切断するために操作される。

10

【 0 0 3 4 】

カメラペダル 2 4 は、体腔内を撮像する内視鏡 2 0 1 d の位置および姿勢を操作するために用いられる。つまり、カメラペダル 2 4 は、内視鏡 2 0 1 d に関する機能を実行させる。具体的には、カメラペダル 2 4 は、内視鏡 2 0 1 d の操作ハンドル 1 による操作を有効にする。つまり、カメラペダル 2 4 が押されている間は、操作ハンドル 1 により内視鏡 2 0 1 d の位置および姿勢を操作することが可能である。たとえば、内視鏡 2 0 1 d は、左右の操作ハンドル 1 の両方を用いることにより操作される。具体的には、左右の操作ハンドル 1 の中間点を中心に左右の操作ハンドル 1 を回動させることにより、内視鏡 2 0 1 d が回動される。また、左右の操作ハンドル 1 を共に押し込むことにより、内視鏡 2 0 1 d が奥に進む。また、左右の操作ハンドル 1 を共に引っ張ることにより、内視鏡 2 0 1 d が手前に戻る。また、左右の操作ハンドル 1 を共に上下左右に移動させることにより、内視鏡 2 0 1 d が上下左右に移動する。

20

【 0 0 3 5 】

切替ペダル 2 5 は、操作ハンドル 1 により操作されるマニピュレータ 2 0 1 を切り替えるために用いられる。たとえば、マニピュレータ 2 0 1 は、4 つ設けられており、手術器具 2 0 1 a ~ 2 0 1 c を保持する 3 つのマニピュレータ 2 0 1 を、切替ペダル 2 5 の操作により、左右の操作ハンドル 1 により操作されるマニピュレータ 2 0 1 が切り替えられる。つまり、切替ペダル 2 5 は、右手用の操作ハンドル 1 a により操作されている手術器具 2 0 1 a または左手用の操作ハンドル 1 b により操作されている手術器具 2 0 1 b を交換用の手術器具 2 0 1 c に変更するために操作される。切替ペダル 2 5 は、左方向 (X 1 方向) に押されることにより操作される。たとえば、切替ペダル 2 5 を操作することにより、右手用の操作ハンドル 1 a により操作されるマニピュレータ 2 0 1 が切り替えられる。この場合、左手用の操作ハンドル 1 b により操作されるマニピュレータ 2 0 1 は変更せず、右手用の操作ハンドル 1 a により操作されるマニピュレータ 2 0 1 が切り替えられる。また、たとえば、切替ペダル 2 5 を操作することにより、左手用の操作ハンドル 1 b により操作されるマニピュレータ 2 0 1 が切り替えられる。この場合、右手用の操作ハンドル 1 a により操作されるマニピュレータ 2 0 1 は変更せず、左手用の操作ハンドル 1 b により操作されるマニピュレータ 2 0 1 が切り替えられる。

30

40

【 0 0 3 6 】

図 3 ~ 図 5 に示すように、フットペダル 2 0 は、左側 (X 1 側) から右側 (X 2 側) に向かって、切替ペダル 2 5、クラッチペダル 2 3、カメラペダル 2 4、切断ペダル 2 2 a、凝固ペダル 2 1 a、切断ペダル 2 2 b、凝固ペダル 2 1 a の順に配置されている。

【 0 0 3 7 】

50

図3～図5に示したフットペダル20の配置は、左右の操作ハンドル1それぞれに割り当てられた凝固ペダル21と切断ペダル22の組を右足だけで操作するのに適しているが、凝固ペダル21aと切断ペダル22aの組はクラッチペダル23およびカメラペダル24よりも左側(X1側)に配置し、クラッチペダル23およびカメラペダル24を中央(凝固ペダル21aと切断ペダル22aの組および凝固ペダル21bと切断ペダル22bの組との間)に配置するようにすれば、左手用の操作ハンドル1bに割り当てられた凝固ペダル21aと切断ペダル22aは左足で操作し、右手用の操作ハンドル1aに割り当てられた凝固ペダル21bと切断ペダル22bは右足で操作するのに適した配置となる。

【0038】

複数のフットペダル20が配置された基台部2aは、水平方向に移動可能である。具体的には、基台部2aは幅方向(X方向)の両側でスライド軸受により遠隔操作装置100の基台に連結されており、操作ペダル部2が奥行方向(前後方向、Y方向)にスライドして移動可能である。そして、操作ペダル部2の奥行方向の移動は、遠隔操作装置100の基台内に設けられたモーター等の駆動装置により電動で行うことができる。これにより、操作者Oの操作姿勢、体格、または好みに合わせてフットペダル20の位置を調整することができる。

10

【0039】

足の存在を検知するセンサ26の数は、下方操作されるフットペダル20の数よりも多い。具体的には、センサ26は、7つ設けられている。また、下方向に押すことにより操作されるフットペダル20(凝固ペダル21a、21b、切断ペダル22a、22b、クラッチペダル23およびカメラペダル24)は、6つ設けられている。

20

【0040】

複数のフットペダル20のうちのある1つのフットペダル20の近傍に、操作する足を検知するために用いるセンサ26が複数設けられ、これらの複数のセンサ26を用いて当該ある1つのフットペダル20を操作している又はしようとする足が存在するか否かを判定する。具体的には、制御部61は、複数のフットペダル20のうちある1つのフットペダル20の近傍に配置された複数のセンサ26より検知情報を受領した場合に、ある1つのフットペダル20の操作準備位置に操作者Oの足が配置されたと判定する。

【0041】

なお、説明を簡潔にするために、本明細書においては、あるフットペダル20の先端側(Y1側)中央部とこれに隣接するフットペダル20の先端側(Y1側)中央部との間にセンサ26(発光-受光型センサの場合は発光部から照射される直線光)が配置されるという構成を、単に「あるペダルとこれに隣接するペダルの間にセンサが配置される」と表現する。そして、本明細書において、あるフットペダル20の先端側(Y1側)中央部に配置されるセンサ26(発光-受光型センサの場合は発光部から照射される直線光が当該中央部を通るセンサ)、および、あるペダルとこれに隣接するペダルとの間に存在するセンサを「あるペダルの近傍に配置されるセンサ」と定義する。

30

【0042】

センサ26aおよび26bにより、凝固ペダル21bに近づく足の存在を検知する。つまり、センサ26aおよび26bの両方により足を検知した場合、制御部61により、操作対象のフットペダル20は凝固ペダル21bであると判定される。また、センサ26bおよび26cにより、切断ペダル22bに近づく足の存在を検知する。つまり、センサ26bおよび26cの両方により足を検知した場合、制御部61により、操作対象のフットペダル20は切断ペダル22bであると判定される。

40

【0043】

また、センサ26cおよび26dにより、凝固ペダル21aに近づく足の存在を検知する。つまり、センサ26cおよび26dの両方により足を検知した場合、制御部61により、操作対象のフットペダル20は凝固ペダル21aであると判定される。また、センサ26cおよび26dにより、切断ペダル22aに近づく足の存在を検知する。つまり、センサ26cおよび26dの両方により足を検知した場合、制御部61により、操作対象の

50

フットペダル 2 0 は切断ペダル 2 2 a であると判定される。

【 0 0 4 4 】

また、センサ 2 6 f により、カメラペダル 2 4 に近づく足の存在を検知する。つまり、センサ 2 6 f により足を検知した場合、制御部 6 1 により、操作対象のフットペダル 2 0 はカメラペダル 2 4 であると判定される。また、センサ 2 6 g により、クラッチペダル 2 3 に近づく足の存在を検知する。つまり、センサ 2 6 g により足を検知した場合、制御部 6 1 により、操作対象のフットペダル 2 0 はクラッチペダル 2 3 であると判定される。

【 0 0 4 5 】

発光部 2 6 1 は、LED などの発光素子を含んでいる。発光部 2 6 1 は、可視光または赤外線などの非可視光を照射するように構成されている。受光部 2 6 2 は、受光素子を含んでいる。対応する発光部 2 6 1 と受光部 2 6 2 とは、平面視において、Y 方向に沿って配置されている。つまり、図 3 ~ 図 5 の破線で示すように、発光部 2 6 1 からの光は、平面視において、主に Y 方向に沿って照射される。また、対応する発光部 2 6 1 および受光部 2 6 2 の配列方向は、平面視において、各々平行になるように配置されている。また、発光部 2 6 1 は、斜め下方向に向けて光を照射するように構成されている。

【 0 0 4 6 】

図 6 を用いて、操作ペダル部 2 の凝固ペダル 2 1 (2 1 a および 2 1 b) と、切断ペダル 2 2 (2 2 a および 2 2 b) との割り当ての例について説明する。凝固ペダル 2 1 a と切断ペダル 2 2 a とは、1 組で用いられ、凝固ペダル 2 1 b と切断ペダル 2 2 b とは、1 組で用いられる。ここで、1 つの鉗子 (たとえば、グラスパ) により、手術部位を切断することも凝固させることも可能である。1 つの鉗子で切断及び凝固を行う場合、切断には高い電圧が印加され、凝固には切断の場合よりも低い電圧がかけられる。つまり、凝固ペダル 2 1 a (2 1 b) と切断ペダル 2 2 a (2 2 b) とを選択して使用することにより、手術部位の凝固および切断を行うことができる。また、グラスパなどで切断・凝固を行うことができるとしても、凝固用のシーリングデバイスを専用または併用で使用することができる。シーリングデバイスでは凝固が完了すると自動で電力提供が終了するなどの追加機能を有していることが多いためである。

【 0 0 4 7 】

図 6 に示す例では、4 つのマニピュレータ 2 0 1 に対して、医療器具として、バイポーラの鉗子 F 1 と、モノポーラの鉗子 F 2 と、シーリングデバイス F 3 と、内視鏡 2 0 1 d が取付けられる。4 つのマニピュレータ 2 0 1 の位置関係は、各マニピュレータに設けられた位置検出器により認識される。各マニピュレータの左右の位置関係は、プラットホーム 2 0 3 から見た位置で認識する。図 6 (A) では、内視鏡 2 0 1 d が取り付けられたマニピュレータ 2 0 1 から見て、左側にモノポーラの鉗子 F 2、内視鏡 2 0 1 d が取り付けられたマニピュレータ 2 0 1 から見て、左側から右側に向けて順に、バイポーラの鉗子 F 1、シーリングデバイス F 3 が配置されている。凝固ペダル 2 1 (2 1 a および 2 1 b) と、切断ペダル 2 2 (2 2 a および 2 2 b) との割り当てとして、まず、手術器具 2 0 1 b が取り付けられているマニピュレータ 2 0 1 が左側用フットペダル (凝固ペダル 2 1 a および切断ペダル 2 2 a) に割り当てられ、ひとつ右にある手術器具 2 0 1 a が取り付けられているマニピュレータ 2 0 1 が右側用フットペダル (凝固ペダル 2 1 b および切断ペダル 2 2 b) に割り当てられる。つまり、図 6 (A) では、左側用フットペダル (凝固ペダル 2 1 a および切断ペダル 2 2 a) に、モノポーラの鉗子 F 2 が割り当てられる。また、右側用フットペダル (凝固ペダル 2 1 b および切断ペダル 2 2 b) に、バイポーラの鉗子 F 1 が割り当てられる。なお、手術器具が 2 つだけ取り付けられている場合は、内視鏡 2 0 1 d が取り付けられたマニピュレータ 2 0 1 から見て、一番左側のマニピュレータ 2 0 1 から順に、それぞれ、左側用フットペダルおよび右側用フットペダルに割り当てられる。手術器具が 1 つだけ取り付けられている場合は、左側用フットペダルに割り当てられる。

【 0 0 4 8 】

図 6 (B) では、助手 (たとえば、看護師) により、バイポーラの鉗子 F 1 と、モノポ

10

20

30

40

50

ーラの鉗子F 2 とが入れ替えられる。この場合、手術器具2 0 1 a および2 0 1 b のマニピュレータ2 0 1 への取り付けにより手術器具2 0 1 a および2 0 1 b の種類が特定される。たとえば、インターフェースのICに器具の型番などの情報が記憶されていてもよい。そして、左側用フットペダル(凝固ペダル2 1 a および切断ペダル2 2 a)に、バイポーラの鉗子F 1 が割り当てられる。また、右側用フットペダル(凝固ペダル2 1 b および切断ペダル2 2 b)に、モノポーラの鉗子F 2 が割り当てられる。

【0 0 4 9】

図6 (C) では、助手(たとえば、看護師)により、モノポーラの鉗子F 2 と、シーリングデバイスF 3 とが入れ替えられる。手術器具2 0 1 a および2 0 1 b のマニピュレータ2 0 1 への取り付けにより手術器具2 0 1 a および2 0 1 b の種類が特定される。そして、左側用フットペダル(凝固ペダル2 1 a および切断ペダル2 2 a)に、引き続き、バイポーラの鉗子F 1 が割り当てられる。また、右側用フットペダル(凝固ペダル2 1 b および切断ペダル2 2 b)に、シーリングデバイスF 3 が割り当てられる。

10

【0 0 5 0】

図6 (D) では、切替ペダル2 5 により、右側にある2 本のマニピュレータ2 0 1 のうちアクティベートするマニピュレータ2 0 1 が切り替えられる。つまり、操作ハンドル1 により操作されるマニピュレータ2 0 1 が切り替えられる。これにより、左手用の操作ハンドル1 b により、バイポーラの鉗子F 1 が取り付けられたマニピュレータ2 0 1 が操作され、右手用の操作ハンドル1 a により、モノポーラの鉗子F 2 が取り付けられたマニピュレータ2 0 1 が操作される。左側用フットペダル(凝固ペダル2 1 a および切断ペダル2 2 a)に、引き続き、バイポーラの鉗子F 1 が割り当てられる。また、右側用フットペダル(凝固ペダル2 1 b および切断ペダル2 2 b)に、モノポーラの鉗子F 2 が割り当てられる。

20

【0 0 5 1】

図6 (E) では、切替ペダル2 5 により、右側にある2 本のマニピュレータ2 0 1 のうちアクティベートするマニピュレータ2 0 1 が切り替えられる。つまり、操作ハンドル1 により操作されるマニピュレータ2 0 1 が切り替えられる。これにより、左手用の操作ハンドル1 b により、バイポーラの鉗子F 1 が取り付けられたマニピュレータ2 0 1 が操作され、右手用の操作ハンドル1 a により、シーリングデバイスF 3 が取り付けられたマニピュレータ2 0 1 が操作される。左側用フットペダル(凝固ペダル2 1 a および切断ペダル2 2 a)に、引き続き、バイポーラの鉗子F 1 が割り当てられる。また、右側用フットペダル(凝固ペダル2 1 b および切断ペダル2 2 b)に、シーリングデバイスF 3 が割り当てられる。

30

【0 0 5 2】

なお、主に強い把持力が必要なときに使用される、電気をかけない単純なグラスパを使用することもあるが、電気がかけられない手術器具に対しては、凝固ペダル2 1 (2 1 a および2 1 b) と、切断ペダル2 2 (2 2 a および2 2 b) とによる操作は行われないので、凝固ペダル2 1 および切断ペダル2 2 は割り当てられない。すなわち、凝固ペダル2 1 (2 1 a および2 1 b) と、切断ペダル2 2 (2 2 a および2 2 b) の割当ての際には、電気がかけられない手術器具を把持するマニピュレータ2 0 1 は除外するように設定しておけばよい。

40

【0 0 5 3】

また、左側用フットペダル(凝固ペダル2 1 a および切断ペダル2 2 a) と、右側用フットペダル(凝固ペダル2 1 b および切断ペダル2 2 b) とは、他の方法(ルール)により割り当ててもよい。たとえば、内視鏡2 0 1 d が取り付けられたマニピュレータ2 0 1 の左右のマニピュレータ2 0 1 それぞれに必ずフットペダルが割り当てるようにしてもよい。たとえば、内視鏡2 0 1 d が取り付けられたマニピュレータ2 0 1 より左側にある1 つのマニピュレータ2 0 1 を左側用フットペダル(凝固ペダル2 1 a および切断ペダル2 2 a) に割り当て、内視鏡2 0 1 d が取り付けられたマニピュレータ2 0 1 より右側にある2 つのマニピュレータ2 0 1 のうち左側にあるマニピュレータ2 0 1 を右側用フットペ

50

ダル（凝固ペダル 2 1 b および切断ペダル 2 2 b）に割り当ててもよい。

【 0 0 5 4 】

図 1 に示すように、表示装置 3 は、内視鏡 2 0 1 d によって撮像された画像を表示することができるものである。表示装置 3 は、スコープ型表示装置または非スコープ型表示装置からなる。図 1 に示す例では、表示装置 3 は、スコープ型表示装置である。スコープ型表示装置とは、たとえば、覗き込むタイプの表示部である。また、非スコープ型表示装置とは、通常のパーソナルコンピュータのディスプレイのような覗き込むタイプではない平坦な画面を有する開放型の表示部を含む概念である。

【 0 0 5 5 】

図 2 に示すように、制御装置 6 は、例えば、CPU 等の演算器を有する制御部 6 1 と、ROM および RAM 等のメモリを有する記憶部 6 2 と、画像制御部 6 3 とを含んでいる。制御装置 6 は、少なくとも内視鏡 2 0 1 d および表示装置 3 を制御するように構成されている。制御装置 6 は、集中制御する単独の制御装置により構成されていてもよく、互いに協働して分散制御する複数の制御装置により構成されてもよい。制御部 6 1 は、操作ハンドル 1 により入力された動作態様指令を、操作ペダル部 2 の切替状態に応じて、手術器具 2 0 1 a ~ 2 0 1 c によって実行されるべき動作態様指令であるか、または、内視鏡 2 0 1 d によって実行されるべき動作態様指令であるかを判定する。制御部 6 1 は、判定結果と操作ハンドル 1 による操作とに基づいて、対応するマニピュレータ 2 0 1 を動作させる信号を送信する。

【 0 0 5 6 】

また、制御部 6 1 は、センサ 2 6 より操作者 O の足の存在の検知情報を受領して操作者 O の足の存在の有無を判定する。また、制御部 6 1 は、操作者 O の足が存在すると判定した場合に、対応する表示を表示装置 3 に表示させるように制御する。

【 0 0 5 7 】

記憶部 6 2 には例えば手術器具 2 0 1 a ~ 2 0 1 c の種類に応じた制御プログラムが記憶されていて、取り付けられた手術器具 2 0 1 a ~ 2 0 1 c の種類に応じて制御部 6 1 がこれらの制御プログラムを読み出すことにより、遠隔操作装置 1 0 0 の操作ハンドル 1 及び/又は操作ペダル部 2 の動作指令が個別の手術器具 2 0 1 a ~ 2 0 1 c に適合した動作をさせることができる。

【 0 0 5 8 】

画像制御部 6 3 は、内視鏡 2 0 1 d が取得した画像を表示装置 3 に伝送する。画像制御部 6 3 は、必要に応じて画像の加工修正処理を行う。

【 0 0 5 9 】

ここで、本実施形態では、図 7 に示すように、制御装置 6 は、右手用の操作ハンドル 1 a によって操作される手術器具 2 0 1 a に関する情報を示す第 1 エリア 3 2 1 と、左手用の操作ハンドル 1 b によって操作される手術器具 2 0 1 b に関する情報を示す第 2 エリア 3 2 2 と、内視鏡 2 0 1 d に関する情報を示す第 3 エリア 3 2 3 と、を右から左に順に並べて配置したグラフィカルユーザインタフェース 3 2 を内視鏡 2 0 1 d によって撮像された画像 3 1 上に重ねて表示装置 3 に表示するように構成されている。これにより、複数のマニピュレータ 2 0 1 に各々支持された手術器具 2 0 1 a、手術器具 2 0 1 b および内視鏡 2 0 1 d の情報がそれぞれ表示される第 1 エリア 3 2 1、第 2 エリア 3 2 2 および第 3 エリア 3 2 3 を同じ高さ位置に並べて表示することができるので、複数のマニピュレータ 2 0 1 に各々支持された手術器具 2 0 1 a、手術器具 2 0 1 b および内視鏡 2 0 1 d の情報を確認する際に、視線を大きく動かす必要がない。その結果、複数のマニピュレータ 2 0 1 に各々支持された手術器具 2 0 1 a、2 0 1 b および内視鏡 2 0 1 d の情報の視認性が低下するのを抑制することができる。

【 0 0 6 0 】

また、本実施形態では、制御装置 6 は、右手用の操作ハンドル 1 a によって操作される手術器具 2 0 1 a に関する情報を示す第 1 エリア 3 2 1 と、左手用の操作ハンドル 1 b によって操作される手術器具 2 0 1 b に関する情報を示す第 2 エリア 3 2 2 と、内視鏡 2 0

10

20

30

40

50

1 dに関する情報を示す第3エリア3 2 3とを、操作ペダル部2の右側用フットペダル(凝固ペダル2 1 bおよび切断ペダル2 2 b)、左側用フットペダル(凝固ペダル2 1 aおよび切断ペダル2 2 a)およびカメラペダル2 4の並び順と同じ順に並べて配置したグラフィカルユーザインタフェース3 2を内視鏡2 0 1 dによって撮像された画像3 1上に重ねて表示装置3に表示するように構成されている。これにより、手術器具2 0 1 aに関する情報、手術器具2 0 1 bに関する情報、および、内視鏡2 0 1 dに関する情報の表示の並び順と、対応するフットペダル2 0の並び順とを一致させることができるので、手術器具2 0 1 a、手術器具2 0 1 bおよび内視鏡2 0 1 dに関する情報が表示される位置に基づいて、各フットペダル2 0の位置を操作者Oが直感的に把握することができる。

【0061】

表示装置3に表示されるグラフィカルユーザインタフェース3 2は、図7に示すように、第1エリア3 2 1と、第2エリア3 2 2と、第3エリア3 2 3と、第4エリア3 2 4と、第5エリア3 2 5とを含む。また、グラフィカルユーザインタフェース3 2は、ステータスエリア3 2 6を含む。また、グラフィカルユーザインタフェース3 2は、ポップアップエリア3 2 7 a(図9参照)と、ポップアップエリア3 2 7 b(図13参照)と、ポップアップエリア3 2 7 c(図15参照)と、ポップアップエリア3 2 7 d(図17参照)とを含む。また、グラフィカルユーザインタフェース3 2は、内視鏡2 0 1 dの水準器3 2 8(図14参照)が表示されるセンターエリアを含む。また、グラフィカルユーザインタフェース3 2は、エラー通知エリア3 2 9 a(図20参照)と、エラー通知エリア3 2 9 b(図21参照)とを含む。

【0062】

グラフィカルユーザインタフェース3 2の第1エリア3 2 1と、第2エリア3 2 2と、第3エリア3 2 3と、第4エリア3 2 4と、第5エリア3 2 5とは、表示装置3の下方の端部近傍領域に並んで配置される。なお、第1エリア3 2 1と、第2エリア3 2 2と、第3エリア3 2 3と、第4エリア3 2 4と、第5エリア3 2 5とが、表示装置3の上方の端部近傍領域に並んで配置されていてもよい。これにより、表示装置3の上方または下方に、手術器具2 0 1 a、手術器具2 0 1 bおよび内視鏡2 0 1 dに関する情報が表示されるので、表示装置3の中央に表示する場合と異なり、第1エリア3 2 1、第2エリア3 2 2、第3エリア3 2 3、第4エリア3 2 4および第5エリア3 2 5によって、内視鏡2 0 1 dにより撮像した画像3 1が見えにくくなるのを抑制することができる。

【0063】

グラフィカルユーザインタフェース3 2のポップアップエリア3 2 7 aおよび3 2 7 bは、表示装置3の左右方向における左側で、上下方向における中央付近に配置される。グラフィカルユーザインタフェース3 2のポップアップエリア3 2 7 cおよび3 2 7 dは、表示装置3の左右方向における右側で、上下方向における中央付近に配置される。グラフィカルユーザインタフェース3 2のステータスエリア3 2 6と、エラー通知エリア3 2 9 aは、表示装置3の上方の端部近傍領域に配置される。エラー通知エリア3 2 9 bは、グラフィカルユーザインタフェース3 2の第2エリア3 2 2の上方に配置される。

【0064】

第1エリア3 2 1には、右手用の操作ハンドル1 aにより操作されている手術器具2 0 1 aの種類が表示される。第2エリア3 2 2には、左手用の操作ハンドル1 bにより操作されている手術器具2 0 1 bの種類が表示される。第3エリア3 2 3には、内視鏡2 0 1 dを示す情報が表示される。これにより、操作ハンドル1 aにより操作されている手術器具2 0 1 a、および、操作ハンドル1 bにより操作されている手術器具2 0 1 bの種類を操作者Oが容易に把握することができる。また、内視鏡2 0 1 dを示す情報に基づいて内視鏡2 0 1 dの状態を操作者Oが容易に把握することができる。

【0065】

第4エリア3 2 4は、第1エリア3 2 1と第2エリア3 2 2との間に配置されている。第4エリア3 2 4には、交換用の手術器具2 0 1 cに関する情報が表示される。具体的には、第4エリア3 2 4には、交換用の手術器具2 0 1 cの種類が表示される。これにより

10

20

30

40

50

、手術器具 201 a または手術器具 201 b と交換して操作ハンドル 1 a または操作ハンドル 1 b により操作される交換用の手術器具 201 c の情報を操作者 O が容易に把握することができる。また、第 4 エリア 324 は、第 1 エリア 321 および第 2 エリア 322 よりも薄目の色合いで情報が表示される。つまり、第 4 エリア 324 の情報は、第 1 エリア 321 および第 2 エリア 322 の情報よりも目立たないように表示される。

【0066】

第 5 エリア 325 は、第 2 エリア 322 よりも左側に配置されている。第 5 エリア 325 には、クラッチ機能に関する情報が表示される。具体的には、第 5 エリア 325 には、クラッチペダル 23 の操作状態が表示される。これにより、マニピュレータ 201 と、操作ハンドル 1 との操作接続を一時切断して手術器具 201 a および 201 b の動作を停止させる場合に用いられるクラッチペダル 23 の状態を第 5 エリア 325 に表示させることができる。

10

【0067】

ステータスエリア 326 には、手術システム 400 のステータスが表示される。たとえば、ステータスエリア 326 には、手術時間が表示される。また、ステータスエリア 326 には、表示装置 3 の輝度調整情報やコントラスト調整情報が表示される。

【0068】

ポップアップエリア 327 a ~ 327 d は、第 1 エリア 321、第 2 エリア 322 および第 3 エリア 323 とは異なる位置に配置される。また、ポップアップエリア 327 a ~ 327 d には、対応するフットペダル 20 の操作準備位置に操作者 O の足が配置されたことを、複数のセンサ 26 のうちの少なくとも 1 つのセンサ 26 により検出したことに基づいて、情報が表示される。

20

【0069】

図 9 に示すように、ポップアップエリア 327 a には、クラッチペダル 23 の操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合に、クラッチペダル 23 に関する情報が表示される。ポップアップエリア 327 a には、所定の時間（たとえば、3 秒間）情報が表示される。つまり、ポップアップエリア 327 a の情報の表示は、クラッチペダル 23 の操作準備位置から操作者 O の足が移動するか、クラッチペダル 23 が操作されるか、または、所定の時間が経過すると消える。

【0070】

図 13 に示すように、ポップアップエリア 327 b には、カメラペダル 24 の操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合に、カメラペダル 24 に関する情報が表示される。ポップアップエリア 327 b には、所定の時間（たとえば、3 秒間）情報が表示される。つまり、ポップアップエリア 327 b の情報の表示は、カメラペダル 24 の操作準備位置から操作者 O の足が移動するか、カメラペダル 24 が操作されるか、または、所定の時間が経過すると消える。

30

【0071】

図 15 に示すように、ポップアップエリア 327 c には、切断ペダル 22 a または 22 b の操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合に、切断ペダル 22 に関する情報が表示される。ポップアップエリア 327 c には、所定の時間（たとえば、3 秒間）情報が表示される。つまり、ポップアップエリア 327 c の情報の表示は、切断ペダル 22 a または 22 b の操作準備位置から操作者 O の足が移動するか、切断ペダル 22 a または 22 b が操作されるか、または、所定の時間が経過すると消える。

40

【0072】

図 17 に示すように、ポップアップエリア 327 d には、凝固ペダル 21 a または 21 b の操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合に、凝固ペダル 21 に関する情報が表示される。ポップアップエリア 327 d には、所定の時間（たとえば、3 秒間）情報が表示される。つまり、ポップアップエリア 327 d の情報の表示は、凝固ペダル 21 a または 21 b の操作準備位置から操作者 O の足が移動するか、凝固ペダル 21 a または 21 b が操作されるか、または、所定の時間が経過すると消える。

50

【 0 0 7 3 】

図 1 4 に示すように、内視鏡 2 0 1 d の水準器 3 2 8 は、カメラペダル 2 4 が操作された場合に、表示装置 3 に表示される。これにより、水準器 3 2 8 に基づいて操作することにより内視鏡 2 0 1 d の姿勢を容易に変更させることができる。

【 0 0 7 4 】

制御装置 6 は、右側用フットペダル（凝固ペダル 2 1 b および切断ペダル 2 2 b ）、左側用フットペダル（凝固ペダル 2 1 a および切断ペダル 2 2 a ）およびカメラペダル 2 4 のうちの少なくとも 1 つのフットペダル 2 0 の操作準備位置に操作者 O の足が配置されたことを、複数のセンサ 2 6 のうちの少なくとも 1 つのセンサ 2 6 により検出したことに基づいて、第 1 エリア 3 2 1、第 2 エリア 3 2 2 および第 3 エリア 3 2 3 のうちの対応する

10

【 0 0 7 5 】

エリアの表示形態の変更は、表示色の変更、反転表示、エリアの枠線の表示変更、表示エリアの拡大 / 縮小のうち少なくとも 1 つを含む。

【 0 0 7 6 】

グラフィカルユーザインタフェース 3 2 の各エリアには、各フットペダル 2 0 の操作の状況が表示されるように構成されている。これにより、各フットペダル 2 0 の操作状況を操作者 O が容易に把握することができる。

【 0 0 7 7 】

具体的には、第 1 エリア 3 2 1 には、手術器具 2 0 1 a に関する情報に加えて右側用フットペダル（凝固ペダル 2 1 b および切断ペダル 2 2 b ）に関する情報が表示される。たとえば、凝固ペダル 2 1 b または切断ペダル 2 2 b の操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合に、対応するフットペダル 2 0 （凝固ペダル 2 1 b または切断ペダル 2 2 b ）の色を用いて、第 1 エリア 3 2 1 の枠線を表示する。これにより、第 1 エリア 3 2 1 の表示により右側用フットペダル（凝固ペダル 2 1 b および切断ペダル 2 2 b ）の操作による手術器具 2 0 1 a の機能の実行状態を操作者 O が容易に把握することができる。また、凝固ペダル 2 1 b または切断ペダル 2 2 b が操作された場合に、第 1 エリア 3 2 1 に凝固ペダル 2 1 b または切断ペダル 2 2 b に関する情報が操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合と区別して表示される。たとえば、凝固ペダル 2 1 b または切断ペダル 2 2 b が操作された場合に、対応するフットペダル 2 0 （凝固ペダル 2 1 b または切断ペダル 2 2 b ）の色を、第 1 エリア 3 2 1 の全体に表示する。これにより、第 1 エリア 3 2 1 の表示により凝固ペダル 2 1 b または切断ペダル 2 2 b の操作状態を操作者 O が容易に把握することができる。

20

30

【 0 0 7 8 】

つまり、凝固ペダル 2 1 b が操作された場合に、第 1 エリア 3 2 1 に凝固ペダル 2 1 b に関する情報が表示される。また、切断ペダル 2 2 b が操作された場合に、第 1 エリア 3 2 1 に切断ペダル 2 2 b に関する情報が表示される。これにより、第 1 エリア 3 2 1 の表示により右手用の操作ハンドル 1 a により操作される手術器具 2 0 1 a による凝固機能および切断機能の実行状態を操作者 O が容易に把握することができる。

【 0 0 7 9 】

また、第 2 エリア 3 2 2 には、手術器具 2 0 1 b に関する情報に加えて左側用フットペダル（凝固ペダル 2 1 a および切断ペダル 2 2 a ）に関する情報が表示される。たとえば、凝固ペダル 2 1 a または切断ペダル 2 2 a の操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合に、対応するフットペダル 2 0 （凝固ペダル 2 1 a または切断ペダル 2 2 a ）の色を用いて、第 2 エリア 3 2 2 の枠線を表示する。これにより、第 2 エリア 3 2 2 の表示により左側用フットペダル（凝固ペダル 2 1 a および切断ペダル 2 2 a ）の操作による手術器具 2 0 1 b の機能の実行状態を操作者 O が容易に把握することができる。また、凝固ペダル 2 1 a または切断ペダル 2 2 a が操作された場合に、第 2 エリア 3 2 2 に凝固ペダル 2 1 a または切断ペダル 2 2 a に関する情報が操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合と区別して表示される。たとえば、凝固ペダル 2 1 a または切断ペダル 2 2 a が操作さ

40

50

れた場合に、対応するフットペダル 2 0（凝固ペダル 2 1 a または切断ペダル 2 2 a）の色を、第 2 エリア 3 2 2 の全体に表示する。これにより、第 2 エリア 3 2 2 の表示により凝固ペダル 2 1 a または切断ペダル 2 2 a の操作状態を操作者 O が容易に把握することができる。

【 0 0 8 0 】

つまり、凝固ペダル 2 1 a が操作された場合に、第 2 エリア 3 2 2 に凝固ペダル 2 1 a に関する情報が表示される。また、切断ペダル 2 2 a が操作された場合に、第 2 エリア 3 2 2 に切断ペダル 2 2 a に関する情報が表示される。これにより、第 2 エリア 3 2 2 の表示により左手用の操作ハンドル 1 b により操作される手術器具 2 0 1 b による凝固機能および切断機能の実行状態を操作者 O が容易に把握することができる。

10

【 0 0 8 1 】

また、第 3 エリア 3 2 3 には、内視鏡 2 0 1 d に関する情報に加えてカメラペダル 2 4 に関する情報が表示される。たとえば、カメラペダル 2 4 の操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合に、第 3 エリア 3 2 3 の枠線を強調表示する。これにより、第 3 エリア 3 2 3 の表示によりカメラペダル 2 4 の操作による内視鏡 2 0 1 d の機能の実行状態を操作者 O が容易に把握することができる。また、カメラペダル 2 4 が操作された場合に、第 3 エリア 3 2 3 にカメラペダル 2 4 に関する情報が操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合と区別して表示される。たとえば、カメラペダル 2 4 が操作された場合に、第 3 エリア 3 2 3 の背景色と文字色とを反転表示させる。これにより、第 3 エリア 3 2 3 の表示によりカメラペダル 2 4 の操作状態を操作者 O が容易に把握することができる。

20

【 0 0 8 2 】

次に、図 8 ~ 図 2 1 を参照して、フットペダル 2 0 に対する操作者 O の操作に基づいて表示されるグラフィカルユーザインタフェース 3 2 の例について説明する。

【 0 0 8 3 】

図 8 に示すように、切替ペダル 2 5 が操作されると、左手用の操作ハンドル 1 b により操作される手術器具が手術器具 2 0 1 b から手術器具 2 0 1 c に切り替えられる。この場合、第 2 エリア 3 2 2 および第 4 エリア 3 2 4 の背景色と文字色とが反転表示される。これにより、操作者 O は、手術器具が切り替えられたことを容易に認識することが可能である。

【 0 0 8 4 】

図 9 に示すように、クラッチペダル 2 3 の操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合に、第 5 エリア 3 2 5 の枠線が強調して表示される。また、ポップアップエリア 3 2 7 a にクラッチペダル 2 3 に関する情報がポップアップ表示される。なお、クラッチペダル 2 3 の操作準備位置に操作者 O の足が配置されていることが継続している場合でも、ポップアップエリア 3 2 7 a の表示は、所定時間経過後、消える。その場合、第 5 エリア 3 2 5 の枠線の強調表示は、継続される。

30

【 0 0 8 5 】

図 1 0 に示すように、クラッチペダル 2 3 が操作されると、操作ハンドル 1 と、マニピュレータ 2 0 1 との操作接続が一時切断される。この場合、クラッチペダル 2 3 の情報を表示する第 5 エリア 3 2 5 の背景色と文字色とが反転表示される。また、操作接続が一時切断された手術器具 2 0 1 a の情報を表示する第 1 エリア 3 2 1 の背景色と文字色とが反転表示される。また、操作接続が一時切断された手術器具 2 0 1 b の情報を表示する第 2 エリア 3 2 2 の背景色と文字色とが反転表示される。操作後、操作者 O の足が操作準備位置に戻ると、図 9 に示すように、第 5 エリア 3 2 5 の枠線が強調して表示される。

40

【 0 0 8 6 】

図 1 1 に示すように、右手用の操作ハンドル 1 a のクラッチスイッチ 1 1 が操作されると、操作ハンドル 1 a と、手術器具 2 0 1 a が設けられたマニピュレータ 2 0 1 との操作接続が一時切断される。この場合、操作接続が一時切断された手術器具 2 0 1 a の情報を表示する第 1 エリア 3 2 1 の背景色と文字色とが反転表示される。

【 0 0 8 7 】

50

図 1 2 に示すように、左手用の操作ハンドル 1 b のクラッチスイッチ 1 1 が操作されると、操作ハンドル 1 b と、手術器具 2 0 1 b が設けられたマニピュレータ 2 0 1 との操作接続が一時切断される。この場合、操作接続が一時切断された手術器具 2 0 1 b の情報を表示する第 2 エリア 3 2 2 の背景色と文字色とが反転表示される。

【 0 0 8 8 】

図 1 3 に示すように、カメラペダル 2 4 の操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合に、第 3 エリア 3 2 3 の枠線が強調して表示される。また、ポップアップエリア 3 2 7 b にカメラペダル 2 4 に関する情報がポップアップ表示される。なお、カメラペダル 2 4 の操作準備位置に操作者 O の足が配置されていることが継続している場合でも、ポップアップエリア 3 2 7 b の表示は、所定時間経過後、消える。その場合、第 3 エリア 3 2 3 の枠線の強調表示は、継続される。

10

【 0 0 8 9 】

図 1 4 に示すように、カメラペダル 2 4 が操作されると、操作ハンドル 1 a および 1 b により、内視鏡 2 0 1 d の位置および姿勢を操作することが可能になる。この場合、カメラペダル 2 4 の情報を表示する第 3 エリア 3 2 3 の背景色と文字色とが反転表示される。また、センターエリアに内視鏡 2 0 1 d の水準器 3 2 8 が表示される。

【 0 0 9 0 】

図 1 5 に示すように、右手により操作されている手術器具 2 0 1 a に対応する切断ペダル 2 2 b の操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合に、第 1 エリア 3 2 1 の枠線が強調して表示される。具体的には、切断ペダル 2 2 b が有する第 2 の色により、枠線の左から半分以上が強調して表示される。残りの枠線は、凝固ペダル 2 1 b が有する第 1 の色により強調表示される。これにより、枠線を第 2 の色のみで強調して表示する場合と比べて、操作者 O が切断ペダル 2 2 b と凝固ペダル 2 1 b とのうち、切断ペダル 2 2 b の操作準備位置に足を配置していることを効果的に認識させることができる。また、ポップアップエリア 3 2 7 c に切断ペダル 2 2 b に関する情報がポップアップ表示される。なお、切断ペダル 2 2 b の操作準備位置に操作者 O の足が配置されていることが継続している場合でも、ポップアップエリア 3 2 7 c の表示は、所定時間経過後、消える。その場合、第 1 エリア 3 2 1 の枠線の強調表示は、継続される。

20

【 0 0 9 1 】

なお、左手により操作されている手術器具 2 0 1 b に対応する切断ペダル 2 2 a の操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合も、同様にして、第 2 エリア 3 2 2 の枠線が強調して表示される。

30

【 0 0 9 2 】

図 1 6 に示すように、切断ペダル 2 2 b が操作されると、手術器具 2 0 1 a に所定の電圧が印加されて、手術部位を切断することが可能になる。この場合、切断ペダル 2 2 b の情報を表示する第 1 エリア 3 2 1 の背景が、切断ペダル 2 2 b が有する第 2 の色で表示される。

【 0 0 9 3 】

なお、切断ペダル 2 2 a が操作された場合も、同様にして、切断ペダル 2 2 a の情報を表示する第 2 エリア 3 2 2 の背景が、切断ペダル 2 2 a が有する第 2 の色で表示される。

40

【 0 0 9 4 】

図 1 7 に示すように、右手により操作されている手術器具 2 0 1 a に対応する凝固ペダル 2 1 b の操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合に、第 1 エリア 3 2 1 の枠線が強調して表示される。具体的には、凝固ペダル 2 1 b が有する第 1 の色により、枠線の右から半分以上が強調して表示される。残りの枠線は、切断ペダル 2 2 b が有する第 2 の色により強調表示される。これにより、枠線を第 1 の色のみで強調して表示する場合と比べて、操作者 O が切断ペダル 2 2 b と凝固ペダル 2 1 b とのうち、凝固ペダル 2 1 b の操作準備位置に足を配置していることを効果的に認識させることができる。また、ポップアップエリア 3 2 7 d に凝固ペダル 2 1 b に関する情報がポップアップ表示される。なお、凝固ペダル 2 1 b の操作準備位置に操作者 O の足が配置されていることが継続している場合

50

でも、ポップアップエリア 3 2 7 d の表示は、所定時間経過後、消える。その場合、第 1 エリア 3 2 1 の枠線の強調表示は、継続される。

【 0 0 9 5 】

なお、左手により操作されている手術器具 2 0 1 b に対応する凝固ペダル 2 1 a の操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合も、同様にして、第 2 エリア 3 2 2 の枠線が強調して表示される。

【 0 0 9 6 】

図 1 8 に示すように、凝固ペダル 2 1 b が操作されると、手術器具 2 0 1 a に所定の電圧が印加されて、手術部位を凝固することが可能になる。この場合、凝固ペダル 2 1 b の情報を表示する第 1 エリア 3 2 1 の背景が、凝固ペダル 2 1 b が有する第 1 の色で表示される。

10

【 0 0 9 7 】

なお、凝固ペダル 2 1 a が操作された場合も、同様にして、凝固ペダル 2 1 a の情報を表示する第 2 エリア 3 2 2 の背景が、凝固ペダル 2 1 a が有する第 1 の色で表示される。

【 0 0 9 8 】

図 1 9 に示すように、左手により操作されている手術器具 2 0 1 b に対応する切断ペダル 2 2 a の操作準備位置に操作者 O の足が配置され、かつ、クラッチペダル 2 3 の操作準備位置に操作者 O の足が配置された場合に、第 2 エリア 3 2 2 の枠線が強調して表示される。具体的には、切断ペダル 2 2 a が有する第 2 の色により、枠線の左から半分以上が強調して表示される。残りの枠線は、凝固ペダル 2 1 a が有する第 1 の色により強調表示される。また、ポップアップエリア 3 2 7 c に切断ペダル 2 2 a に関する情報がポップアップ表示される。また、第 5 エリア 3 2 5 の枠線が強調して表示される。また、ポップアップエリア 3 2 7 a にクラッチペダル 2 3 に関する情報がポップアップ表示される。

20

【 0 0 9 9 】

図 2 0 に示すように、機能が制限される場合、エラー通知エリア 3 2 9 a に機能が制限される通知が表示される。また、切断や凝固の機能が設定されていない手術器具を用いている場合に、切断ペダル 2 2 や凝固ペダル 2 1 が操作された場合に、手術器具に対応するエリアの上側に機能しない操作が行われたことがポップアップ表示される。この場合、切断ペダル 2 2 や凝固ペダル 2 1 を操作したとしても、手術器具に電圧は印加されない。

【 0 1 0 0 】

図 2 1 に示すように、エラーが通知される場合、エラー通知エリア 3 2 9 b にエラーが通知される。

30

【 0 1 0 1 】

(変形例)

なお、今回開示された実施形態は、すべての点で例示であって制限的なものではないと考えられるべきである。本発明の範囲は、上記した実施形態の説明ではなく特許請求の範囲によって示され、さらに特許請求の範囲と均等の意味および範囲内でのすべての変更(変形例)が含まれる。

【 0 1 0 2 】

たとえば、上記実施形態では、操作ペダル部のフットペダルが、凝固ペダルと、切断ペダルとを含む構成の例を示したが、本発明はこれに限られない。本発明では、操作ペダル部のフットペダルが、凝固ペダルおよび切断ペダル以外の医療器具に関する機能を実行するためのフットペダルを含んでいてもよい。

40

【 0 1 0 3 】

また、上記実施形態では、センサが遮断型のセンサの例を示したが、本発明はこれに限られない。本発明では、センサは、透過型であってもよいし、反射型であってもよい。また、光を用いずに、足の存在を検知してもよい。たとえば、音波を用いて検知してもよいし、コイルを用いて検知してもよい。また、センサは、非接触式に限らず、接触により足の存在を検知してもよい。たとえば、センサは、機械式のスイッチでもよい。

【 符号の説明 】

50

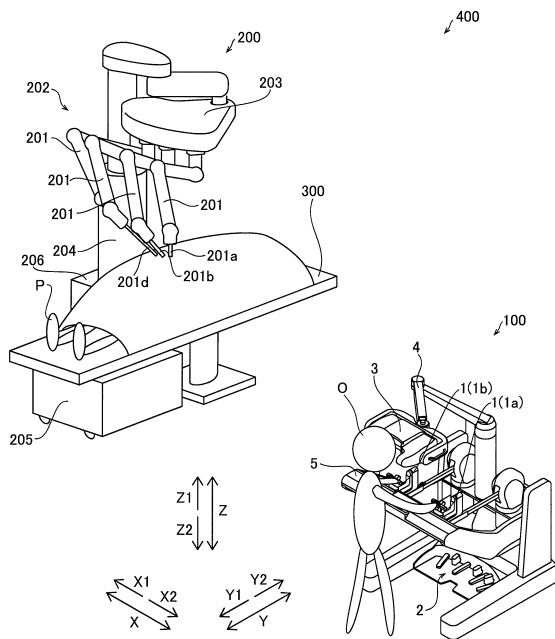
【 0 1 0 4 】

1 a : 操作ハンドル (第 1 操作ハンドル)、1 b : 操作ハンドル (第 2 操作ハンドル)、2 : 操作ペダル部、3 : 表示装置、6 : 制御装置、2 1 a : 凝固ペダル (第 2 フットペダル、第 2 凝固ペダル)、2 1 b : 凝固ペダル (第 1 フットペダル、第 1 凝固ペダル)、2 2 a : 切断ペダル (第 2 フットペダル、第 2 切断ペダル)、2 2 b : 切断ペダル (第 1 フットペダル、第 1 切断ペダル)、2 3 : クラッチペダル (第 5 フットペダル)、2 4 : カメラペダル (第 3 フットペダル)、2 5 : 切替ペダル (第 4 フットペダル)、3 2 : グラフィカルユーザインタフェース、1 0 0 : 遠隔操作装置、2 0 1 : マニピュレータ、2 0 1 a : 手術器具 (第 1 手術器具)、2 0 1 b : 手術器具 (第 2 手術器具)、2 0 1 c : 手術器具 (交換用手術器具)、2 0 1 d : 内視鏡、3 2 1 : 第 1 エリア、3 2 2 : 第 2 エリア、3 2 3 : 第 3 エリア、3 2 4 : 第 4 エリア、3 2 5 : 第 5 エリア、3 2 8 : 水準器、4 0 0 : 手術システム

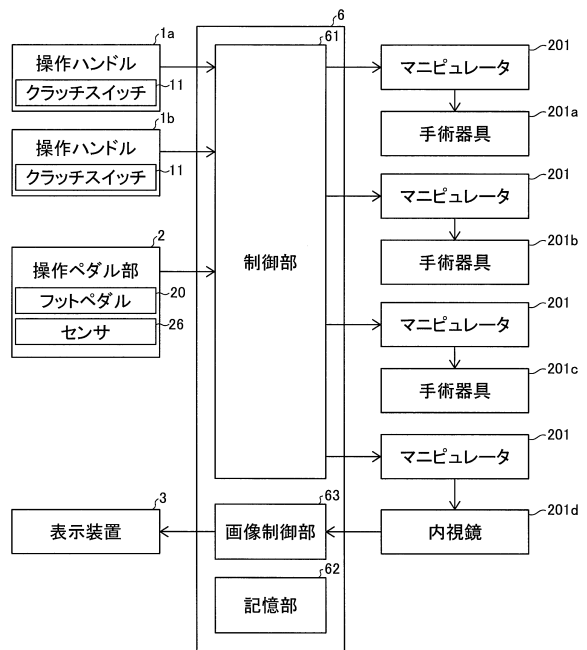
10

【 図 面 】

【 図 1 】



【 図 2 】



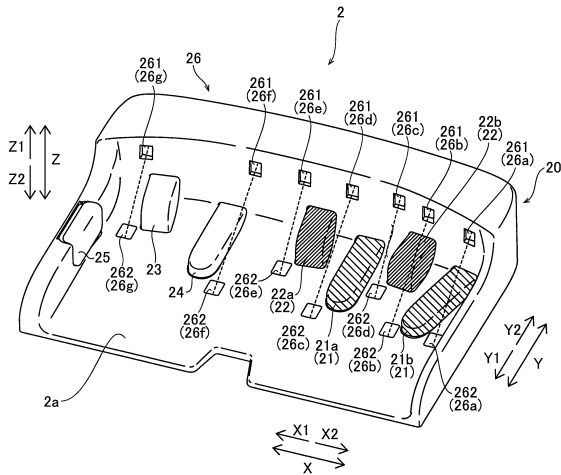
20

30

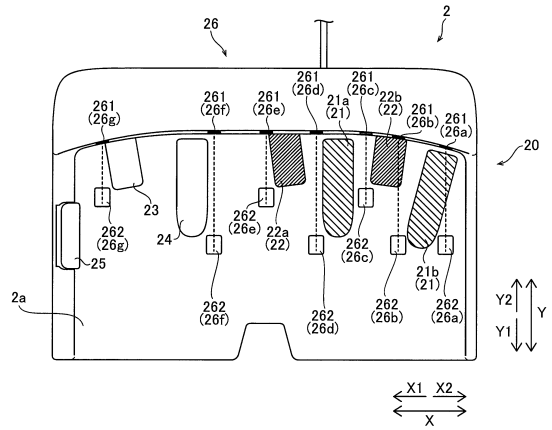
40

50

【 図 3 】

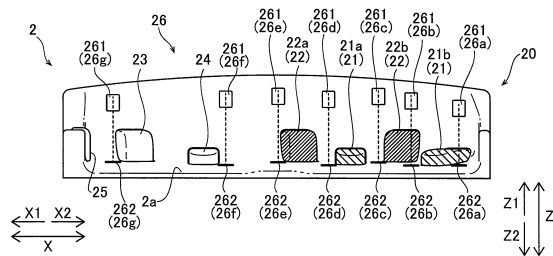


【 図 4 】

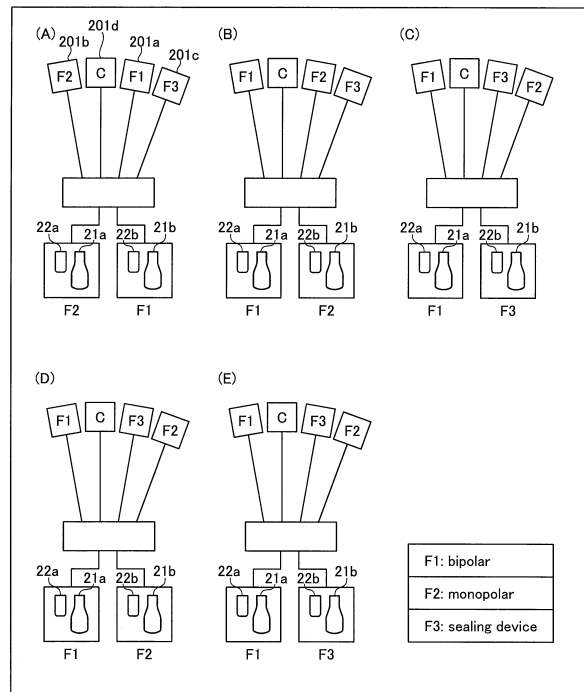


10

【 図 5 】



【 図 6 】



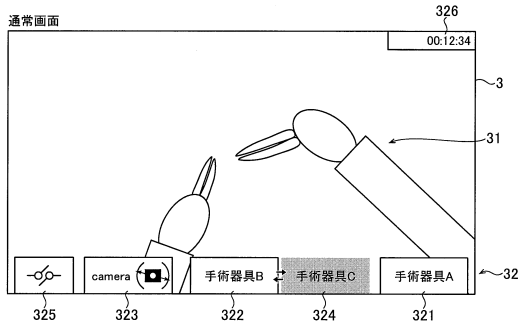
20

30

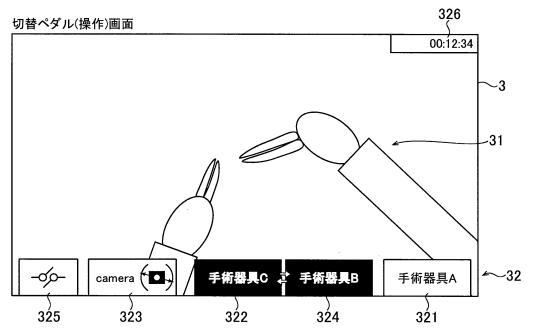
40

50

【図 7】

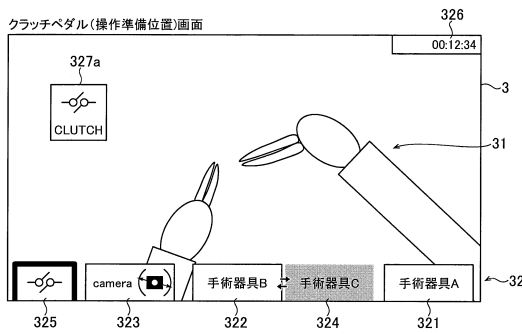


【図 8】

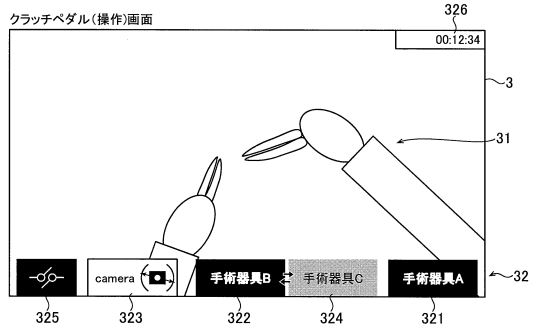


10

【図 9】

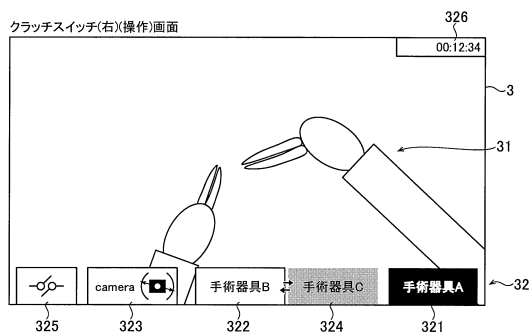


【図 10】

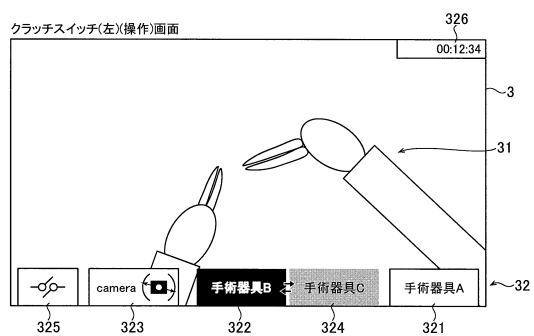


20

【図 11】



【図 12】

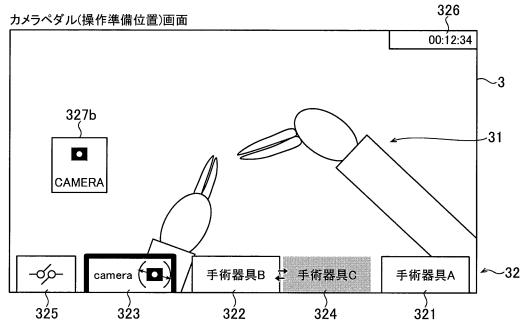


30

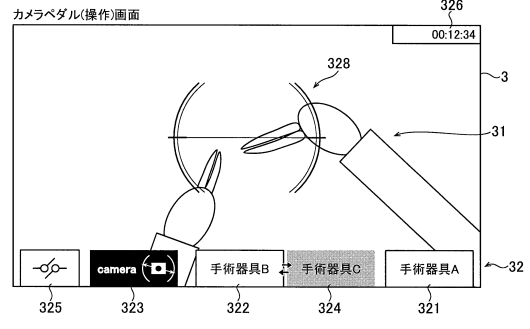
40

50

【図 13】

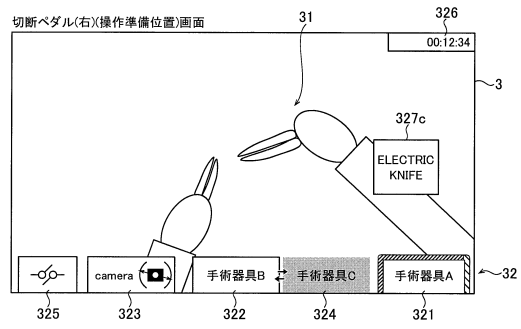


【図 14】

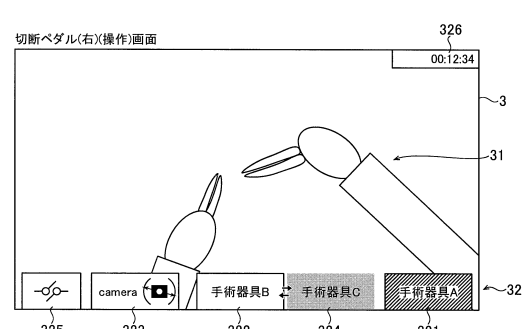


10

【図 15】

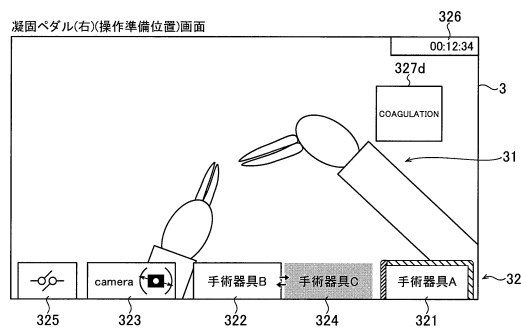


【図 16】

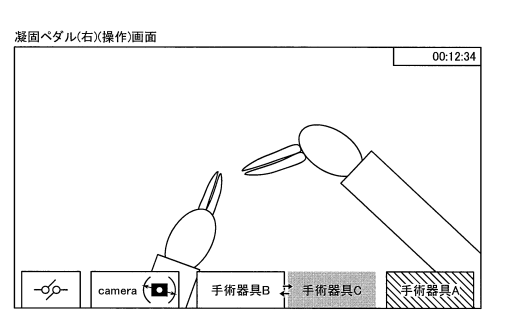


20

【図 17】



【図 18】

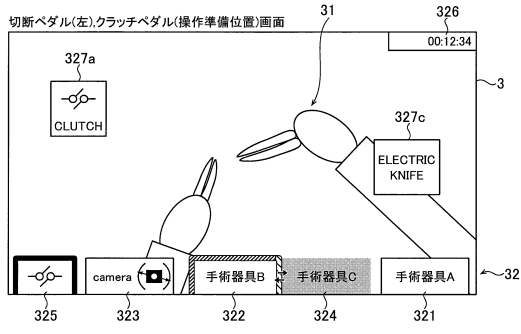


30

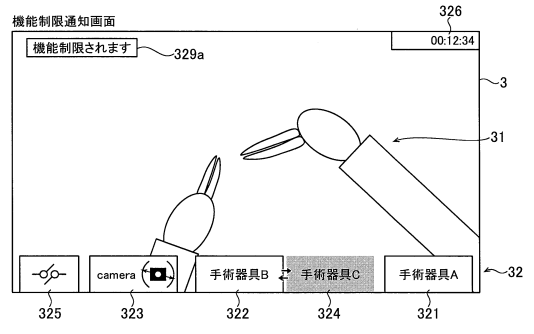
40

50

【 図 19 】

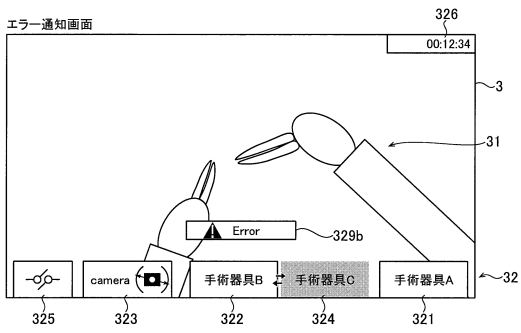


【 図 20 】



10

【 図 21 】



20

30

40

50

フロントページの続き

- 番地ビーロックキタヤマ 株式会社ソフトデバイス内
- (72)発明者 國本 将哉
京都府京都市北区上賀茂岩ヶ垣内町4-1番地ビーロックキタヤマ 株式会社ソフトデバイス内
- (72)発明者 金原 佑樹
京都府京都市北区上賀茂岩ヶ垣内町4-1番地ビーロックキタヤマ 株式会社ソフトデバイス内
- (72)発明者 影山 勇一
京都府京都市北区上賀茂岩ヶ垣内町4-1番地ビーロックキタヤマ 株式会社ソフトデバイス内
- 審査官 槻木澤 昌司
- (56)参考文献 国際公開第2017/083768(WO, A1)
国際公開第2018/170031(WO, A1)
米国特許出願公開第2010/0228264(US, A1)
特表2017-512551(JP, A)
特開2017-104455(JP, A)
特許第6902639(JP, B2)
特許第6856594(JP, B2)
特許第7016400(JP, B2)
- (58)調査した分野 (Int.Cl., DB名)
A61B 34/00 - 34/37