【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3年5月20日(2021.5.20)

【公開番号】特開2019-187649(P2019-187649A)
【公開日】令和1年10月31日(2019.10.31)
【年通号数】公開・登録公報2019-044
【出願番号】特願2018-81723(P2018-81723)
【国際特許分類】
Ａ６１Ｂ　34/35　　(2016.01)
Ｂ２５Ｊ　13/02　　(2006.01)
【ＦＩ】
Ａ６１Ｂ　34/35
Ｂ２５Ｊ　13/02

【手続補正書】
【提出日】令和3年4月7日(2021.4.7)
【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】
スレーブマニピュレータを操作するためのマスターアーム入力装置であって、
装置本体と、
把持部と、
前記把持部に配設され、前記スレーブマニピュレータの先端部に設けられているエンドエフェクタを操作する、一対の長尺状のエンドエフェクタ操作部と、を備え、
一対の前記エンドエフェクタ操作部のうち、少なくとも一方の前記エンドエフェクタ操作部は、長手方向において湾曲、及び／又は長手方向における中間部において屈曲しており、
一対の前記エンドエフェクタ操作部は、互いに非対称の形状をなす、マスターアーム入力装置。
【請求項２】
一方の前記エンドエフェクタ操作部は、長手方向において湾曲、及び／又は長手方向における中間部において屈曲しており、
他方の前記エンドエフェクタ操作部は、長手方向が直線状に形成されている、請求項１に記載のマスターアーム入力装置。
【請求項３】
前記エンドエフェクタ操作部は、長手方向における中間部を含む複数個所において屈曲する、請求項１又は２に記載のマスターアーム入力装置。
【請求項４】
一方の前記エンドエフェクタ操作部は、その長さが他方の前記エンドエフェクタ操作部よりも長くなるように形成されている、請求項１～３のいずれか１項に記載のマスターアーム入力装置。
【請求項５】
前記エンドエフェクタは医療器具である、請求項１～４のいずれか１項に記載のマスターアーム入力装置。
【請求項６】

医療用装置として構成される、請求項１～５のいずれか１項に記載のマスターアーム入力装置。
【請求項７】
請求項１～６のいずれか１項に記載のマスターアーム入力装置と、
スレーブマニピュレータと、を備える、手術システム。
【請求項８】
前記手術システムは、
前記マスターアーム入力装置からの操作信号を受け付けるマスターアーム制御部と、
前記スレーブマニピュレータを制御するスレーブマニピュレータ制御部と、を備え、
前記マスターアーム制御部とスレーブマニピュレータ制御部を集中制御する単独の制御装置をさらに備える、請求項７に記載の手術システム。