

【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5月9日 (2013.5.9)

【公表番号】特表2011-517613(P2011-517613A)

【公表日】平成23年6月16日 (2011.6.16)

【年通号数】公開・登録公報2011-024

【出願番号】特願2011-505142(P2011-505142)

【国際特許分類】

A 6 1 B 1/00 (2006.01)

A 6 1 B 19/00 (2006.01)

A 6 1 B 1/04 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 1/00 3 1 0 A

A 6 1 B 19/00 5 0 2

A 6 1 B 1/04 3 7 0

A 6 1 B 1/04 3 7 2

【手続補正書】

【提出日】平成24年3月6日 (2012.3.6)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 2】

本出願は、様々な実施形態における多重連結ロボット装置、連続体ロボット、または他の可視化システムを備えた高多関節装置に関する。通常、医師および他の医療専門家は、手術および/または他の診査手順の間、視界を保つために可視化装置越しに生理食塩水を調剤しなければならない。しかしながら、可視化装置は特定の領域（例えば心臓領域）で使用されることがあり、そこでは生理食塩水の散布は有用でなくまた安全でもない。

この出願の発明に関連する先行技術文献情報としては、以下のものがある（国際出願日以降国際段階で引用された文献及び他国に国内移行した際に引用された文献を含む）。

【先行技術文献】

【特許文献】

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 0 3】

【特許文献 1】 米国特許第 5 6 6 2 5 8 7 号明細書

【特許文献 2】 米国特許第 6 4 5 0 1 0 4 号明細書

【特許文献 3】 米国特許出願公開第 2 0 0 5 / 0 1 9 7 5 3 1 号明細書

【特許文献 4】 米国特許第 7 1 3 7 4 6 5 号明細書

【発明の概要】

【課題を解決するための手段】

【手続補正 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 0 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0004】

本発明の方法を説明する前に、記載されている特定のシステム、方法論、または実験計画（プロトコル）が様々に変わるものであるように、本発明がこれらに限定されるものではないことは理解されるべきである。また、本明細書で使用される用語は、特定の実施形態のみを説明することを目的としており、本発明の開示を限定すること意図したものではなく、添付の特許請求の範囲によってのみ限定されるものである。

本明細書および添付の特許請求の範囲で使用される、「1つ（または訳なし）」（a）、「1つ（または訳なし）」（an）および「前記、当該」（the）は、文脈に他の明確な指示がない限り、複数の参照も含むものである。別段の定義がない限り、本明細書で 사용되는全ての技術的および科学的用語は、当業者によって一般に理解されるのと同じ意味を有する。本明細書で使用する用語「有する」は、「含むが、これに限定されるものではない」ことを意味する。