

【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3月25日(2021.3.25)

【公表番号】特表2020-507436(P2020-507436A)

【公表日】令和2年3月12日(2020.3.12)

【年通号数】公開・登録公報2020-010

【出願番号】特願2019-565080(P2019-565080)

【国際特許分類】

A 6 1 B 34/20 (2016.01)

A 6 1 B 34/30 (2016.01)

【F I】

A 6 1 B 34/20

A 6 1 B 34/30

【手続補正書】

【提出日】令和3年2月12日(2021.2.12)

【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】

光学基準およびマーカを高速で追跡するための装置であって、

-) オブジェクト(20)および/または人(40)上に配置されたマーカ(21)に取り付けられた少なくとも1つの基準(22)と、

-) センサデータを介して前記基準(22)を検出する光学センサ(11)を有する光学追跡システム(10)と、

-) 前記センサ(11)によって検出された前記マーカ(21)の位置および/または配向をセンサデータの処置によって決定するための少なくともメモリ(110)およびセンサデータ処理手段(140～146)を含む電子的手段と、

-) 前記マーカの前記決定された位置および/または配向をさらなる処理のためにアプリケーション(130)に転送するための通信手段と、を含み、

前記データ処理手段は、前記センサデータを圧縮するための少なくとも1つの圧縮モジュール(107)を含み、

前記マーカの前記位置および/または配向は、前記処理手段によって前記圧縮データから決定される、装置。

【請求項2】

前記処理手段は、前記センサのウィンドウから部分センサデータを受け取る、請求項1に記載の装置。

【請求項3】

前記決定された位置および/または配向を受け取る電子機器であって、コンピュータ装置である電子機器を含む、請求項1または2に記載の装置。

【請求項4】

前記コンピュータ装置はタブレット(60)である、請求項3に記載の装置。

【請求項5】

前記オブジェクトがマーカ(20)である、請求項1～4のいずれか1項に記載の装置。

【請求項 6】

データの転送が無線手段を介して行われる、請求項 1 ~ 5 のいずれか 1 項に記載の装置。

【請求項 7】

前記光学センサが少なくとも 1 つのカメラ（11）を含む、請求項 1 ~ 6 のいずれか 1 項に記載の装置。

【請求項 8】

前記装置がロボット構造体を制御するために使用される、請求項 1 ~ 7 のいずれか 1 項に記載の装置。

【請求項 9】

前記ロボット構造体が外科手術用途に使用される、請求項 8に記載の装置。

【請求項 10】

前記ロボット構造体が操作者によって保持される、請求項 1 ~ 9 のいずれか 1 項に記載の装置。

【請求項 11】

少なくとも 1 つの光学センサ（11）がプレノプティックカメラである、請求項 1 ~ 10 のいずれか 1 項に記載の装置。

【請求項 12】

前記プレノプティックカメラが、センサアレイの前に配置されたマイクロレンズアレイを含み、前記マイクロレンズと前記センサアレイ上で下にあるピクセルがマイクロカメラを形成する、請求項 11に記載の装置。

【請求項 13】

部分センサデータは、特定のマイクロカメラピクセルのみを検索するように定義される、請求項 12に記載の装置。

【請求項 14】

少なくとも 1 つの前記マイクロカメラからの情報が、画像内の前記基準の大まかな位置を定義するために使用される、請求項 11 ~ 13 のいずれか 1 項に記載の装置。