

【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 2 部門第 3 区分
 【発行日】平成 18 年 2 月 2 日 (2006.2.2)

【公表番号】特表 2005-511334(P2005-511334A)
 【公表日】平成 17 年 4 月 28 日 (2005.4.28)
 【年通号数】公開・登録公報 2005-017
 【出願番号】特願 2003-550951(P2003-550951)
 【国際特許分類】

B 2 5 J 13/02 (2006.01)

A 6 1 B 19/00 (2006.01)

【F I】

B 2 5 J 13/02

A 6 1 B 19/00 5 0 2

【手続補正書】

【提出日】平成 17 年 12 月 5 日 (2005.12.5)

【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】

ロボット・アームによって移動可能であり、作動可能なエンド・エフェクタを有する医療機器と；

前記医療機器の移動を案内するように前記ロボット・アームに結合された制御装置と；

前記制御装置に結合され、その移動が前記医療機器の移動に影響を与え、手で把持するのに適しており、ハウジング、および前記作動可能なエンド・エフェクタの作動に影響を与えるように手でハンドルを把持する場合に、前記ハウジングに対して移動可能な把持器を含むと共に、処置に前記医療機器を使用して、前記医療機器の前記作動可能なエンド・エフェクタの作動をロックするように、手でハンドルを把持しながら手と係合可能なスイッチを有するハンドルとを備えることを特徴とする医療用ロボット・システム。

【請求項 2】

前記医療機器が手首を備え、前記スイッチが前記手首の作動をロックすることを特徴とする請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 3】

前記エンド・エフェクタの作動が顎部を開口するステップを含み、前記スイッチが前記顎部をロックすることを特徴とする請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 4】

前記ハンドルはまた、入力を含み、システムの機能を制御するように手と係合可能であり、さらに複数の機能から 1 つの機能を選択することを可能にするグラフィカル・ユーザ・インターフェースを表示する画面を備えることを特徴とする請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 5】

前記把持器はさらに、手の指を受ける 1 対の溝を含み、前記ハンドル・ハウジングはさらに、手の親指を受ける 1 つの溝を含むことを特徴とする請求項 4 に記載のシステム。

【請求項 6】

医療用ロボット・システムを制御する方法であって、

手でのハンドルの移動に応じてロボット・アームを接続させることによって医療機器を

ロボットで移動させるステップであって、前記医療機器は顎部を備える作動可能なエンド・エフェクタを有し、前記ハンドルはハウジング、手での把持に適した把持器、および手と係合可能なスイッチを有するステップと；

前記把持器が前記ハウジングに向かって移動するように、手で前記ハンドルを把持することによって前記顎部を作動させるステップと；

手で前記ハンドルを把持しこれを移動させながら、スイッチを手に係合させることによって、前記顎部の作動をロックするステップとを含むことを特徴とする方法。