

【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26年6月5日(2014.6.5)

【公開番号】特開2013-252452(P2013-252452A)

【公開日】平成25年12月19日(2013.12.19)

【年通号数】公開・登録公報2013-068

【出願番号】特願2013-194017(P2013-194017)

【国際特許分類】

A 6 1 B 17/00 (2006.01)

A 6 1 B 19/00 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 17/00

A 6 1 B 19/00 5 0 2

【手続補正書】

【提出日】平成26年4月18日(2014.4.18)

【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】

超音波プローブと、

前記超音波プローブに機械的に連結されたロボットアームと、

マスター入力デバイスと、

処理器と

を含むロボット外科手術システムであって、

前記処理器は、

前記マスター入力デバイスの移動に応答して前記超音波プローブを移動させるように前記ロボットアームに命令することと、

訓練指示の開始の検知時に現在の超音波プローブの位置および姿勢を格納することと、

訓練指示の終了の検知まで前記超音波プローブが位置および姿勢の多次元の軌跡を通して移動しているときに前記超音波プローブの位置および姿勢を格納することと

を行うようにプログラムされている、ロボット外科手術システム。

【請求項2】

訓練指示の前記開始および終了は、ユーザボイスコマンドによって指示される、請求項1に記載のロボット外科手術システム。

【請求項3】

訓練指示の前記開始および終了は、ユーザがグラフィカルユーザインターフェースと相互作用することによって生成される、請求項1に記載のロボット外科手術システム。

【請求項4】

1つ以上のスイッチ機構をさらに含み、

訓練指示の前記開始および終了は、前記1つ以上のスイッチ機構のスイッチ位置によって指示される、請求項1に記載のロボット外科手術システム。

【請求項5】

前記処理器は、位置および姿勢の前記多次元の軌跡を第1のボイスコマンドに関連付けるようにプログラムされている、請求項1に記載のロボット外科手術システム。

【請求項6】

前記処理器は、前記第1のボイスコマンドの検知時に、位置および姿勢の前記多次元の軌跡に沿って移動するように前記超音波プローブに命令するようにプログラムされている、請求項5に記載のロボット外科手術システム。

【請求項7】

前記処理器は、前記第1のボイスコマンドの検知時に第2のボイスコマンドの検知まで、位置および姿勢の前記多次元の軌跡に沿って前後に移動するように前記超音波プローブに命令するようにプログラムされている、請求項5に記載のロボット外科手術システム。

【請求項8】

ディスプレイをさらに含み、

前記処理器は、位置および姿勢の前記多次元の軌跡を前記ディスプレイに表示されるクリック可能なサムネールアイコンに関連付けるようにプログラムされている、請求項1に記載のロボット外科手術システム。

【請求項9】

前記処理器は、前記クリック可能なサムネールアイコンがクリックされたことの検知時に、停止指示が受信されるまで、位置および姿勢の前記多次元の軌跡に沿って前後に移動するように前記超音波プローブに命令するようにプログラムされている、請求項8に記載のロボット外科手術システム。

【請求項10】

スイッチをさらに含み、

前記処理器は、位置および姿勢の前記多次元の軌跡を前記スイッチの第1の位置に関連付けるようにプログラムされている、請求項1に記載のロボット外科手術システム。

【請求項11】

前記処理器は、前記スイッチが第1のスイッチ位置にあることの検知時に、前記スイッチが第2のスイッチ位置にあることを検知するまで、位置および姿勢の前記多次元の軌跡に沿って前後に移動するように前記超音波プローブに命令するようにプログラムされている、請求項10に記載のロボット外科手術システム。