

【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31年1月24日(2019.1.24)

【公開番号】特開2016-112417(P2016-112417A)

【公開日】平成28年6月23日(2016.6.23)

【年通号数】公開・登録公報2016-038

【出願番号】特願2015-242524(P2015-242524)

【国際特許分類】

A 6 1 C 19/00 (2006.01)

A 6 1 B 18/00 (2006.01)

A 6 1 G 13/00 (2006.01)

H 0 4 W 76/10 (2018.01)

H 0 4 W 84/10 (2009.01)

【F I】

A 6 1 C 19/00 B

A 6 1 B 17/36

A 6 1 G 13/00 Z

H 0 4 W 76/02

H 0 4 W 84/10 1 1 0

【手続補正書】

【提出日】平成30年12月4日(2018.12.4)

【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】

医療用制御ユニットの操作ユニット(1)と前記医療用制御ユニットの制御装置(2)との無線通信のためのペアリング方法であって、

前記医療用制御ユニットが、医療機器(3)を制御するように配置され、かつ、意図され、

前記操作ユニット(1)が少なくとも2つの操作要素(4、5)を含み、前記操作要素(4、5)のそれぞれの使用者側の作動時に、前記制御装置(2)から前記医療機器(3)に制御信号が送信され、

前記制御装置(2)がペアリングモードにあり、

前記操作ユニット(1)が、少なくとも2つの操作要素(4、5)の使用者側の組み合わせられた作動によってペアリングモードになり、前記少なくとも2つの操作要素(4、5)が、前記制御装置(2)から前記医療機器(3)への制御信号の出力から逸脱する組合せにおいて作動され、

前記少なくとも2つの操作要素(4、5)が、前記2つの操作要素(4、5)の同時の作動が両手でまたは両足によってのみ可能であるように、互いに間隔を開けて配置され、および/または空間的に分離され、前記操作ユニット(1)が、前記2つの操作要素(4、5)の同時の作動によって前記ペアリングモードになる、ペアリング方法。

【請求項 2】

前記操作ユニット(1)が、一定期間、好ましくは2秒間から4秒間、より好ましくは3秒間続く前記少なくとも2つの操作要素(4、5)の組み合わせられた作動により、前記ペアリングモードになることを特徴とする、請求項1に記載のペアリング方法。

【請求項 3】

前記少なくとも 2 つの操作要素 (4 、 5) が、互いに空間的に分離されていることを特徴とする、請求項 1 又は 2 に記載のペアリング方法。

【請求項 4】

前記操作ユニット (1) が足操作スイッチ手段であることを特徴とする、請求項 1 ~ 3 のいずれか一項に記載のペアリング方法。

【請求項 5】

前記操作ユニット (1) が、横に並んで配置された 3 つの操作要素 (4 、 5 、 6) を含み、前記操作ユニット (1) が、2 つの外側の操作要素 (4 、 5) の使用者側の組み合わせられた作動によってペアリングモードになることを特徴とする、請求項 1 ~ 4 のいずれか一項に記載のペアリング方法。

【請求項 6】

前記操作ユニット (1) および前記制御装置 (2) が N F C または B l u e t o o t h を介して通信することを特徴とする、請求項 1 ~ 5 のいずれか一項に記載のペアリング方法。

【請求項 7】

操作ユニット (1) と、前記操作ユニット (1) と通信するために無線で接続可能であるように適合された制御装置 (2) と、を備える医療用制御ユニット、特に足操作制御ユニットであって、

前記操作ユニット (1) が、少なくとも 2 つの操作要素 (4 、 5) を含み、前記操作要素 (4 、 5) のそれぞれの使用者側の作動時に、前記制御装置 (2) から前記医療機器 (3) に制御信号が送信され、

前記制御装置 (2) が、ペアリングモードであるか、前記ペアリングモードになるように適合され、

前記操作ユニット (1) が、少なくとも 2 つの操作要素 (4 、 5) を前記制御装置 (2) から前記医療機器 (3) への制御信号の出力から逸脱する組合せにおいて作動させることによる、前記少なくとも 2 つの操作要素 (4 、 5) の組み合わせられた作動により、ペアリングモードになるように適合されており、

前記少なくとも 2 つの操作要素 (4 、 5) が、前記 2 つの操作要素 (4 、 5) の同時の作動が両手でまたは両足によってのみ可能であるように、互いに間隔を開けて配置され、および / または空間的に分離され、前記操作ユニット (1) が、前記 2 つの操作要素 (4 、 5) の同時の作動によって前記ペアリングモードになる、医療用制御ユニット。

【請求項 8】

請求項 1 ~ 6 のいずれか一項に記載の方法を実施するように適合され、かつ、配置されている、請求項 7 に記載の医療用制御ユニット。