

【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19日(2014.6.19)

【公開番号】特開2011-245290(P2011-245290A)

【公開日】平成23年12月8日(2011.12.8)

【年通号数】公開・登録公報2011-049

【出願番号】特願2011-108931(P2011-108931)

【国際特許分類】

A 6 1 B 6/00 (2006.01)

【F I】

A 6 1 B 6/00 3 2 1

A 6 1 B 6/00 3 1 0

【手続補正書】

【提出日】平成26年5月2日(2014.5.2)

【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】

X 線放射線の線源 (1 6)、X 線受像器 (2 2)、前記 X 線放射線の線源 (1 6) を制御する制御回路 (7 4)、及び無線インタフェイス (7 6) を含むイメージング・システム (1 2) と、

該イメージング・システム (1 2) と無線通信するように構成されている掌中型インタフェイス装置 (3 8) と

を備えた X 線システム (1 0) であって、

前記イメージング・システム (1 2) は、前記掌中型インタフェイス装置 (3 8) の位置を追尾して、該位置を前記イメージング・システム (1 2) の少なくとも一つの制御作用のための入力として用いるように構成されており、

前記イメージング・システム (1 2) は、前記掌中型インタフェイス装置 (3 8) の少なくとも一つの位置を記録して、該記録された位置を X 線画像取得系列のための入力として用いるように構成されている、X 線システム (1 0)。

【請求項 2】

前記イメージング・システム (1 2) は移動式であり、前記掌中型インタフェイス装置 (3 8) が建物内で変位されるのに伴って該掌中型インタフェイス装置 (3 8) に追従するように構成されている、請求項 1 に記載のシステム (1 0)。

【請求項 3】

前記イメージング・システム (1 2) は、前記掌中型インタフェイス装置 (3 8) の前記位置に基づいて前記 X 線源 (1 6) の移動を命令するように構成されている、請求項 1 または 2 に記載のシステム (1 0)。

【請求項 4】

前記イメージング・システム (1 2) は、前記掌中型インタフェイス装置 (3 8) の位置を前記受像器 (2 2) と前記 X 線源 (1 6) との間の直交性の算出のために用いるように構成されている、請求項 1 乃至 3 のいずれかに記載のシステム (1 0)。

【請求項 5】

前記イメージング・システム (1 2) は、前記掌中型インタフェイス装置 (3 8) の複数の位置を記録して、該記録された位置を前記 X 線源 (1 6) による断層写真法掃引を決定

するための入力として用いるように構成されている、請求項 1 乃至 4 のいずれかに記載のシステム (1 0)。

【請求項 6】

前記イメージング・システム (1 2) は、前記掌中型インタフェース装置 (3 8) の前記位置を線源 - 画像間距離 (1 7 4) の算出のために用いるように構成されている、請求項 1 乃至 5 のいずれかに記載のシステム (1 0)。

【請求項 7】

前記イメージング・システム (1 2) は、前記掌中型インタフェース装置 (3 8) のさらにもう一つの位置を線源 - 患者間距離 (1 7 6) の算出のために用いるように構成されている、請求項 6 に記載のシステム (1 0)。

【請求項 8】

前記イメージング・システム (1 2) は、前記線源 - 画像間距離 (1 7 4) 及び前記線源 - 患者間距離 (1 7 6) を患者厚み (1 7 8) の算出のために用いるように構成されている、請求項 7 に記載のシステム (1 0)。

【請求項 9】

前記イメージング・システム (1 2) は、前記算出される患者厚み (1 7 8) を用いて X 線量パラメータを設定するように構成されている、請求項 8 に記載のシステム (1 0)。