

【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3月7日 (2019.3.7)

【公表番号】特表2014-511731(P2014-511731A)
 【公表日】平成26年5月19日 (2014.5.19)
 【年通号数】公開・登録公報2014-026
 【出願番号】特願2014-503249(P2014-503249)
 【国際特許分類】

A 6 1 B 6/10 (2006.01)

G 0 6 T 1/00 (2006.01)

【 F I 】

A 6 1 B 6/10 3 5 0

G 0 6 T 1/00 2 9 0 Z

【誤訳訂正書】
 【提出日】平成31年1月24日 (2019.1.24)

【誤訳訂正 1】
 【訂正対象書類名】特許請求の範囲
 【訂正対象項目名】全文
 【訂正方法】変更
 【訂正の内容】
 【特許請求の範囲】
 【請求項 1】

ダイナミック三次元ヘルスケア環境のための医療安全システムであって、
可動装置と、
 検出システムと、
 処理ユニットと、
 インターフェースユニットとを有し、
 前記検出システムが観察シーンの少なくとも一部の自由空間の複数の深さ情報を提供する
 少なくとも一つのセンサ装置を有し、
 前記処理ユニットが前記深さ情報を互いに関連付ける関連付けユニットを有し、
 前記処理ユニットが三次元自由空間モデルを生成する生成ユニットを有し、
前記関連付けユニットが前記関連付けられる深さ情報に基づいて自由空間を再構成し、
前記生成ユニットが前記再構成される自由空間を組み合わせて前記三次元自由空間モデ
ルを生成し、
前記三次元自由空間モデルは、オブジェクト及び構造のない、運動のために使用される
ことができる空間を規定する空間データ又はボリュームデータであり、
 前記インターフェースユニットが前記三次元自由空間モデルを前記可動装置に提供し、
 前記処理ユニットが前記可動装置のための運動経路を計算し、当該運動経路が前記三次
 元自由空間モデル内部にある、
 医療安全システム。

【請求項 2】
 前記検出システムがセンサ装置として少なくとも一つの飛行時間カメラを有する、請求
 項 1 に記載の医療安全システム。

【請求項 3】
 前記検出システムが、オブジェクトが複数の角度から複数のセンサによって見られるよ
 うに配置される複数のセンサを有する、請求項 1 又は 2 に記載の医療安全システム。

【請求項 4】
 前記少なくとも一つのセンサが可動式に取付けられ、前記少なくとも一つのセンサの運

動が検出され、前記検出されたセンサ位置の代わりに前記深さ情報が調節される、請求項 1 乃至 3 のいずれか一項に記載の医療安全システム。

【請求項 5】

電動機器を持つ医療検査システムであって、
電動機能システムと、
請求項 1 乃至 4 のいずれか一項に記載の医療安全システムとを有し、
前記電動機能システムが少なくとも一つのタスクを実行する可動装置を有し、
前記可動装置の運動を前記安全システムによって提供される前記三次元自由空間モデル内部の運動に制限する、適応可能な運動制限装置が設けられる、
医療検査システム。

【請求項 6】

前記電動機能システムが異なる投影からオブジェクトの画像データを収集する可動装置を持つ画像収集装置であり、前記画像収集装置が C アーム構造の対向端に配置される X 線源と X 線検出器を持つ可動 C アーム構造を有し、前記 C アーム構造の運動可能性が前記三次元自由空間モデルに制限される、請求項 5 に記載の医療検査システム。

【請求項 7】

ダイナミック三次元ヘルスケア環境において安全な運動を提供するための方法であって、
a) 観察シーンの少なくとも一部の自由空間の複数の深さ情報を提供するステップと、
b) 処理ユニットによって前記深さ情報を互いに関連付けるステップと、
c) 関連付けユニットによって前記関連付けられる深さ情報に基づいて自由空間を再構成するステップと、
d) 生成ユニットによって前記再構成される自由空間を組み合わせる三次元自由空間モデルを生成するステップと、
e) 前記三次元自由空間モデルを可動装置に提供するステップと、
f) 前記可動装置の運動経路を前記三次元自由空間モデル内部に位置付けるように計算するステップと
を有し、前記三次元自由空間モデルは、オブジェクト及び構造のない、運動のために使用されることができる空間を規定する空間データ又はボリュームデータである、方法。

【請求項 8】

前記三次元自由空間モデルが電動機器を持つ医療検査システムの可動装置へ与えられ、前記可動装置が前記三次元自由空間モデル内で自由に動くことができる、請求項 7 に記載の方法。

【請求項 9】

処理ユニットによって実行されるときに請求項 7 乃至 8 のいずれか一項に記載の方法のステップを実行するように構成される、請求項 1 乃至 6 のいずれか一項に記載のシステムを制御するためのコンピュータプログラム要素。

【請求項 10】

請求項 9 に記載のプログラム要素を記憶したコンピュータ可読媒体。

【誤訳訂正 2】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0024

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0024】

処理ユニット 14 は関連付けユニット 24 において深さ情報を用いて、深さ情報、例えば異なる空間セグメントからの複数の深さ情報を互いに関連付ける。そして生成ユニットは関連付けられた深さ情報から 3D 自由空間モデルを生成する。3D 自由空間モデルは生成ユニット 26 をあらかずボックスの内部に参照番号 32 で概略的に示される。

【誤訳訂正 3】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 2 7

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 2 7】

例えば、関連付けユニット 2 4 は深さ情報に基づいて自由空間を再構成し、生成ユニット 2 6 は自由空間を組み合わせて 3 D 自由空間モデル 3 2 を生成する。