

【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26日(2014.6.26)

【公表番号】特表2013-529499(P2013-529499A)

【公表日】平成25年7月22日(2013.7.22)

【年通号数】公開・登録公報2013-039

【出願番号】特願2013-516564(P2013-516564)

【国際特許分類】

A 6 1 G 13/12 (2006.01)

A 6 1 G 13/04 (2006.01)

【F I】

A 6 1 G 13/00 L

A 6 1 G 13/00 E

【手続補正書】

【提出日】平成26年5月7日(2014.5.7)

【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】

医療行為中に患者を支持するための装置であって、

a) 第1および第2の向き合った端部支持体と、

b) 第1および第2の患者支持体であって、前記端部支持体の夫々1つに枢動可能に接続される外端と、内端と、を夫々有し、前記内端が関節によって連結された、第1および第2の患者支持体と  
を備え、

c) 前記第1および第2の端部支持体の少なくとも一方は、前記患者支持体の一方を、その端部支持体に対して複数の角度配向で位置決めするように作動可能な角度アクチュエータを備え、

d) 前記角度アクチュエータは、前記角度配向を感知し、伝達するための関連する角度センサを備え、  
前記装置は、更に、

e) 前記第1および第2の患者支持体の一方と係合する患者胸部並進器であって、前記胸部並進器を前記患者支持体に沿って選択的に位置決めするように作動可能な胸部アクチュエータを有する患者胸部並進器を備え、  
前記胸部アクチュエータは、位置データを感知し、伝達するための胸部センサを備え、  
前記装置は、更に、

f) 角度配向および位置データを受け取り、前記角度配向の変化に応じて前記胸部アクチュエータに胸部アクチュエータ制御信号を送出し、それによって、前記胸部並進器の位置を前記角度配向と調和させるために、前記アクチュエータおよび前記センサに接続されたコンピュータを備える  
装置。

【請求項2】

請求項1に記載の患者支持装置であって、

前記関節は、間隔が隔てられた一対のヒンジ接続部である

患者支持装置。

**【請求項3】**

請求項1に記載の患者支持装置であって、  
前記胸部並進器は、前記患者支持装置から取り外し可能に構成された  
患者支持装置。

**【請求項4】**

請求項1に記載の患者支持装置であって、

a) 前記第1および第2の端部支持体のうちの少なくとも一方は、夫々の患者支持体を上下するように作動可能なリフト機構を備え、

b) 前記リフト機構は、患者支持体高さを感知し、伝達するための関連する高さセンサを備え、

c) 前記コンピュータは、高さのデータを受け取り、前記高さの変化に応じてリフト制御信号を前記胸部アクチュエータに送出し、それによって、前記胸部並進器の位置を選択された持ち上げ作業と調和させるために、前記リフト機構および前記高さセンサに接続される

患者支持装置。

**【請求項5】**

請求項4に記載の患者支持装置であって、

a) 前記第1および第2の端部支持体のうちの少なくとも一方は、夫々の患者支持体を傾斜させるように作動可能なロール機構を備え、

b) 前記ロール機構は、前記患者支持体の傾斜配向を感知し、伝達するための関連する傾斜センサを備え、

c) 前記コンピュータは、傾斜配向データを受け取り、前記傾斜配向の選択された変化に応じてロール制御信号を前記胸部アクチュエータに送出し、それによって、前記胸部並進器の位置を前記傾斜配向と調和させるために、前記ロール機構および前記傾斜センサに接続される

患者支持装置。

**【請求項6】**

請求項1に記載の患者支持装置であって、

a) 前記患者支持体の各々は、前記端部支持体と夫々係合する一対の支持桿を備え、

b) 前記角度アクチュエータは、各桿と、関連する端部支持体と、の間において係合する角度アクチュエータの夫々を備え、

c) 前記角度アクチュエータの各々は、関連する支持桿の、その端部支持体に対する角度配向を感知し、伝達するための角度センサを夫々備え、

d) 前記コンピュータは、角度配向データを受け取り、前記角度配向の変化に応じて前記胸部アクチュエータ制御信号を前記胸部アクチュエータに送出し、それによって、前記胸部並進器の位置を前記角度配向と調和させるために、前記アクチュエータおよび前記センサに接続される

患者支持装置。

**【請求項7】**

請求項6に記載の患者支持装置であって、

前記胸部並進器は、前記胸部並進器を前記支持桿に沿って移動させるために、前記支持桿上で摺動される一対の向き合った支持ガイドを備える

患者支持装置。

**【請求項8】**

請求項7に記載の患者支持装置であって、

前記胸部並進器は、

a) 前記支持ガイド間に接続される横桿と、

b) 前記横桿に設けられる患者胸骨支持体と  
を備える患者支持装置。

**【請求項9】**

請求項8に記載の患者支持装置であって、  
前記胴部並進器は、前記支持ガイド間に接続される患者頭部支持体を備える  
患者支持装置。

【請求項 10】

医療行為中に患者を支持するための装置であって、

a ) 第1および第2の向き合った端部支持体と、

b ) 第1および第2の患者支持体であって、前記端部支持体の夫々の1つに枢動可能に接続される外端と、内端と、をそれぞれ有し、前記内端が関節によって連結された第1および第2の患者支持体と

を備え、

c ) 前記第1および第2の端部支持体のうちの少なくとも一方は、

前記患者支持体の一方を、その端部支持体に対して複数の角度配向で位置決めするように作動可能な角度アクチュエータと、

夫々の患者支持体を傾斜させるように作動可能なロール機構と、

夫々の患者支持体を上下させるように作動可能なリフト機構と  
を備え、

d ) 前記角度アクチュエータは、前記角度配向を感知し、伝達するための角度センサを備え、

前記ロール機構は、前記傾斜配向を感知するための傾斜センサを備え、

e ) 前記リフト機構は、夫々の患者支持体の高さを感知し、伝達するための高さセンサを備え、

前記装置は、更に、

f ) 前記第1および第2の患者支持体のうちの一方と係合する患者胴部並進器であって、前記胴部並進器を前記患者支持体に沿って選択的に位置決めするように作動可能な胴部アクチュエータを有する患者胴部並進器を備え、

前記胴部アクチュエータは、位置データを感知し、伝達するための胴部センサを備え、前記装置は、更に、

g ) 角度配向、傾斜配向、高さデータおよび位置データを受け取り、前記角度配向、傾斜配向および患者支持体の高さの変化に応じて、胴部アクチュエータ制御信号を前記胴部アクチュエータに送出し、それによって、前記胴部並進器の位置を前記角度配向、傾斜配向および選択された持ち上げ作業と調和させるために、前記アクチュエータ、前記機構および前記センサに接続されるコンピュータを備える  
装置。

【請求項 11】

請求項10に記載の患者支持装置であって、

前記関節は、間隔が隔てられた一対のヒンジ接続部である

患者支持装置。

【請求項 12】

請求項10に記載の患者支持装置であって、

前記患者胴部並進器は、前記患者支持装置から取り外し可能に構成された  
患者支持装置。

【請求項 13】

請求項10に記載の患者支持装置であって、

a ) 前記患者支持体の各々は、一対の支持桿を備え、

b ) 前記胴部並進器は、前記胴部並進器を前記支持桿に沿って移動させるために、前記支持桿の夫々の対上で摺動される、一対の向き合った支持ガイドを備える  
患者支持装置。

【請求項 14】

請求項13に記載の患者支持装置であって、

前記胴部並進器は、更に、

- a ) 前記支持ガイド間に接続される横桿と、
- b ) 前記横桿上に設けられる患者胸骨支持体と  
を備える患者支持装置。

【請求項 15】

請求項1\_3に記載の患者支持装置であって、  
前記胴部並進器は、更に、前記支持ガイド間に接続される患者頭部支持体を備える  
患者支持装置。

【請求項 16】

請求項1\_3に記載の患者支持装置であって、  
前記胴部並進器は、  
a ) 腕支持体を備え、  
b ) 前記腕支持体の各々は、前記患者支持体から取り外されたときに前記胴部並進器を  
支持するためのスタンドを備える  
患者支持装置。

【請求項 17】

医療行為中に患者を支持するための装置であって、  
a ) 第1および第2の向き合った端部支持体と、  
b ) 頭部端部分とフット端部分とを有する患者支持体であって、前記頭部端部分および  
前記フット端部分の各々が、前記端部支持体の夫々1つに枢動可能に接続される外端と、  
内端と、を夫々有する患者支持体と  
を備え、  
c ) 前記患者支持体の前記頭部端部分および前記フット端部分の前記内端は、ヒンジ継  
手によってヒンジ接続されており、  
d ) 前記第1および第2の端部支持体の少なくとも一方は、前記患者支持体の前記頭部  
端部分および前記フット端部分を、その端部支持体に対して複数の角度配向で位置決めす  
るよう作動可能な角度アクチュエータを備え、  
前記装置は、更に、  
e ) 前記患者支持体の前記頭部端部分と係合する患者胴部並進器と、  
f ) 前記患者支持体の前記頭部端部分および前記フット端部分が前記複数の角度配向で  
位置決めされる場合に、前記患者支持体の前記頭部端部分および前記フット端部分の相対的  
の移動に応じて前記胴部並進器を前記患者支持体の前記頭部端部分に沿って選択的に位置  
決めするため前記頭部端部分に取り付けられるリニアアクチュエータと  
を備える装置。

【請求項 18】

請求項1\_7に記載の患者支持装置であって、  
前記リニアアクチュエータは、制御ロッドによって前記胴部並進器に取り付けられる  
患者支持装置。

【請求項 19】

請求項1\_7に記載の患者支持装置であって、  
前記リニアアクチュエータは、ケーブルによって前記胴部並進器に取り付けられる  
患者支持装置。

【請求項 20】

請求項1ないし請求項1\_9のいずれか一項に記載の装置であって、  
a ) 前記角度アクチュエータは、患者支持体の各々の前記外端を、前記端部支持体の夫々1つに直接的に接続する  
装置。

【請求項 21】

医療行為中に患者を支持するための装置であって、  
a ) 第1および第2の向き合った垂直方向に調節可能な端部支持体と、  
b ) 第1および第2の患者支持部分であって、患者支持部分アクチュエータによって前

記端部支持体の夫々1つに直接的に接続される外端と、内端と、をそれぞれ有し、前記内端の各々が、間隔が隔てられた一対のヒンジによって空間的に接続される、第1および第2の患者支持部分と、

c) 前記第1および第2の患者支持部分のうちの一方と係合する患者胸部並進器であって、前記胸部並進器を前記患者支持部分に沿って選択的に位置決めするよう<sup>に</sup>作動可能な並進器アクチュエータ機構を有する患者胸部並進器と

を備える装置。

#### 【請求項22】

請求項21に記載の、医療行為中に患者を支持するための装置であって、

a) 前記並進器アクチュエータは、前記並進器と端部支持体との間に位置決めされる装置。

#### 【請求項23】

請求項21または請求項22に記載の、医療行為中に患者を支持するための装置であって、

a) 前記部分アクチュエータは、持ち上げおよび位置決めを行うように構成されている装置。

#### 【請求項24】

医療行為中に患者を支持するための装置であって、

a) 第1および第2の向き合った端部支持体と、

b) 頭部患者支持部分およびフット患者支持部分であって、持ち上げ-位置決めアクチュエータによって前記端部支持体の夫々1つに接続された外端と、内端と、をそれぞれ有する頭部患者支持部分およびフット患者支持部分と

を備え、

c) 前記患者支持体の前記内端の各々は、間隔が隔てられた一対のヒンジ継手によってヒンジ接続されており、

d) 前記第1および第2の端部支持体の少なくとも一方は、前記患者支持体の一方を、その端部支持体に対して複数の角度配向で位置決めするよう<sup>に</sup>作動可能な角度アクチュエータを備え、

前記装置は、更に、

e) 前記頭部患者支持部分と係合する患者胸部並進器と、

f) 前記頭部患者支持部分および前記フット患者支持部分が前記複数の角度配向で位置決めされるときに、前記頭部患者支持部分および前記フット患者支持部分の相対的移動に応じて前記胸部並進器を前記患者支持体に沿って選択的に位置決めするため前記頭部端部分に取り付けられるリニアアクチュエータと

を備える装置。

#### 【請求項25】

請求項24に記載の患者支持装置であって、

前記リニアアクチュエータは、制御ロッドによって前記患者胸部並進器に取り付けられる装置。

#### 【請求項26】

請求項24または請求項25に記載の患者支持装置であって、

a) 前記端部支持体は、垂直方向に調節可能である装置。

#### 【請求項27】

請求項24ないし請求項26のいずれか一項に記載の患者支持装置であって、

a) 前記患者胸部並進器は、取り外し可能自在である装置。

#### 【請求項28】

医療行為中に患者を支持し、位置決めするための装置であって、

- a ) 第 1 および第 2 の向き合った端部支持体と、
- b ) 前記第 1 の端部支持体と前記第 2 の端部支持体との間で延びる患者支持体であって、一对の外端と、内側部分と、を有する患者支持体とを備え、
- c ) 前記患者支持体の前記外端の各々は、前記端部支持体のそれぞれ 1 つに対して外側関節を有し、
- d ) 前記患者支持体の前記内側部分は、内側関節を有し、
- e ) 前記端部支持体の一方は、前記患者支持体を、他方の前記端部支持体に対して複数の角度配向で選択的に位置決めするように作動可能な角度形成機構を備え、
- f ) 前記装置は、前記角度形成機構の作動と協調して、前記第 1 の端部支持体を前記第 2 の端部支持体の方へ、および、前記第 2 の端部支持体から離れる方へ、能動的にシフトするように作動可能な長さ方向並進サブアッセンブリを備える装置。

#### 【請求項 2 9】

請求項 2 8 に記載の装置であって、  
前記関節は、間隔が隔てられた一对のヒンジ継手である装置。

#### 【請求項 3 0】

医療行為中に患者を支持し、位置決めするための装置であって、

- a ) 第 1 および第 2 の向き合った端部支持体と、
- b ) 前記第 1 の端部支持体と前記第 2 の端部支持体との間で延びる患者支持体であって、一对の外端と、内側部分と、を有する患者支持体とを備え、
- c ) 前記患者支持体の前記外端の各々は、前記端部支持体のそれぞれ 1 つの外側関節を有し、
- d ) 前記患者支持体の前記内側部分は、内側関節を有し、
- e ) 前記端部支持体の一方は、前記患者支持体を、他方の前記端部支持体に対して複数の角度配向で選択的に位置決めするように作動可能な角度形成機構を備え、  
前記装置は、
- f ) 前記第 1 の端部支持体と前記第 2 の端部支持体とを接続するレールと、
- g ) 前記角度形成機構の作動と協調して、前記第 1 の端部支持体を前記第 2 の端部支持体の方へ、および、前記第 2 の端部支持体から離れる方へ、能動的にシフトするように作動可能な長さ方向並進補償機構とを備え、

前記第 1 および第 2 の端部支持体は、第 1 および第 2 のベース部材のそれぞれの上に取り付けられ、

前記第 1 および第 2 のベース部材の一方は、前記長さ方向並進補償機構に接続され、  
h ) 長さ方向並進補償機構は、前記第 1 および第 2 のベース部材の一方の位置を前記レールに対してシフトさせるように作動し、それによって、前記第 1 の端部支持体と前記第 2 の端部支持体との間の距離を変化させる装置。

#### 【請求項 3 1】

- 請求項 3 0 に記載の装置であって、
- a ) 前記角度形成機構は、前記患者支持体の角度配向を検知する複数の角度センサを備え、
  - b ) 前記装置は、前記角度センサに接続されるコンピュータを備え、
  - c ) 前記角度センサは、前記内側関節の前記角度配向に関するデータを前記コンピュータに伝達し、
  - d ) 前記コンピュータは、前記角度センサによって検知される前記角度配向と調和させて、前記長さ方向並進補償機構の作動を制御する

装置。

【請求項 3 2】

請求項3 1に記載に装置であって、

前記端部支持体の一方は、前記患者支持体の前記外端の一方と接続される横方向シフト機構を備える

装置。

【請求項 3 3】

請求項3 1に記載の装置であって、

前記端部支持体は、さらに、

a ) 垂直方向支持コラムであって、前記支持コラムを能動的に上昇および下降させるよう<sub>に</sub>作動可能な複数のリフトアームセグメントを含む垂直方向支持コラムと、

b ) 前記コラムにシフト可能に取り付けられる水平方向支持部材と  
を備え、

c ) 前記水平方向支持部材は、前記横方向シフト機構および前記角度形成機構に接続され、

d ) 前記水平方向支持部材は、前記横方向シフト機構および前記角度形成機構を選択的に最大限上昇および下降させるために、前記コラム上で上方に向けて、および、下方に向けて、選択的にシフトするように作動可能なリフトサブ機構を備える

装置。

【請求項 3 4】

医療行為中に患者を支持し、位置決めするための装置であって、

a ) 第1および第2の向き合った端部支持体と、

b ) 前記第1の端部支持体と前記第2の端部支持体との間で延びる患者支持体であって、一对の外端と、内側部分と、を有する患者支持体と

を備え、

c ) 前記患者支持体の前記外端の各々は、前記端部支持体のそれぞれ1つに對して外側關節を有し、

d ) 前記患者支持体の前記内側部分は、内側關節を有し、

e ) 前記端部支持体の一方は、前記患者支持体を、他方の前記端部支持体に對して複数の角度配向で選択的に位置決めするように作動可能な角度形成機構を備え、

前記装置は、

f ) 前記角度形成機構の作動と協調して、前記第1の端部支持体を前記第2の端部支持体の方へ、および、前記第2の端部支持体から離れる方へ、能動的にシフトするように作動可能な長さ方向並進補償機構と、

g ) 前記患者支持体と係合され、前記患者支持体の上方への角度形成に応じて前記内側關節の方に移動可能であるとともに、前記患者支持体の下方への角度形成に応じて前記内側關節から離れる方に移動可能な胴部並進器と

を備える装置。

【請求項 3 5】

医療行為中に患者を支持するための装置であって、

a ) 第1および第2の向き合った端部支持体を有するベースを備え、

前記端部支持体の各々は、接続サブアッセンブリを備え、

b ) 前記装置は、第1および第2の患者支持体を備え、

前記第1および第2の患者支持体の各々は、端部支持体のそれぞれに回転可能に接続される外端と、向き合った内端と、を有し、

外端の各々は、それぞれの接続サブアッセンブリによって前記第1および第2の端部支持体のうちの一方に連結され、

前記内端は、一对のヒンジによって接続され、

c ) 前記ベースは、前記第1および第2の患者支持体の一方の、選択可能であり調和されたリフト、角度形成およびロールを提供するように作動可能な構成を備え、

それによって、前記患者支持体は、前記ベースに対して複数の選択可能な角度配向で位置決め可能であるとともに、前記第1の患者支持体の前記内端は、前記第2の患者支持体の前記内端から選択された距離のところで位置決めされ、

d) 前記第1および第2の端部支持体の一方は、それぞれの患者支持体を上昇および下降させるように作動可能なリフト機構と、前記患者支持体の一方をそれぞれの端部支持体に対して複数の角度配向で作動可能な角度形成機構と、それぞれの患者支持体を傾斜させるように作動可能なロール機構と、を備え、

前記装置は、

e) 前記患者支持体の前記内端を選択された距離のところに維持するように作動可能な長さ方向並進補償機構と、

f) 前記第1および第2の患者支持体の一方と係合される患者胸部並進器とを備え、

前記胸部並進器は、前記角度配向の変化に応じて前記胸部並進器を前記患者支持体に沿って選択的かつ調和的に位置決めするための胸部アクチュエータを備え、それによって、前記胸部並進器の位置を前記角度配向と調和させる

装置。

#### 【請求項36】

医療行為中に患者を支持し、位置決めするための装置であって、

a) 間隔が隔てられて向き合った第1および第2の端部支持体と、

b) 前記第1の端部支持体と前記第2の端部支持体との間で延びる患者支持体であって、外端と内端とを有する頭部端部分およびフット端部分を有する患者支持体とを備え、

前記内端は、間隔が隔てられた一対のヒンジによって接続され、

c) 前記患者支持体の前記外端の各々は、前記端部支持体のそれぞれ1つとの外側関節を有し、

d) 前記端部支持体の一方は、前記頭部端部分を、前記フット端部分に対して複数の角度配向で選択的に位置決めするように作動可能な角度形成機構を備え、

e) 前記装置は、前記頭部端部分の前記外端の近くに取り付けられるアクチュエータであって、前記頭部端部分に対して摺動可能な患者胸部並進器と係合されるアクチュエータを備え、

前記胸部並進器は、前記患者支持体の前記頭部端部分と前記フット端部分との間での上方への角度配向に応じて、前記胸部並進器を前記ヒンジの方へ移動させるように摺動可能である

装置。

#### 【請求項37】

請求項35に記載の装置であって、

さらに、前記角度形成機構の作動と協調して、前記患者支持体の前記フット端部分を前記一対のヒンジの方へ、および、前記一対のヒンジから離れる方へ、能動的にシフトするように作動可能な長さ方向並進補償機構を備える

装置。

#### 【請求項38】

医療行為中に患者を支持するための装置であって、

a) ベースと、

b) 前記ベースによって床の上方に吊り下げられる第1および第2の患者支持部分であって、関節のところで接続される内側端を有する第1および第2の患者支持部分と、

c) 前記第1および前記第2の患者支持体の一方と係合する患者胸部並進器とを備え、

前記患者胸部並進器は、前記患者支持部分に沿って前記並進器を能動的に位置決めするように作動可能な並進器アクチュエータ機構を有し、

前記並進器アクチュエータ機構は、前記関節での角度形成と調和させて前記並進器を移

動させるように、ソフトウェアプログラミングを使用するアクチュエータによって作動される  
装置。

【請求項 3 9】

医療行為中に患者を支持し、位置決めするための装置であって、

a ) 床によって支持される、向き合った第 1 および第 2 の端部支持体を有するベースを備え、

前記端部支持体は、上部部分を有し、

b ) 前記装置は、前記端部支持体の前記上部部分同士の間でのびる患者支持体であって、一対の外端と一対の内端とを有する前記患者支持体を備え、

c ) 前記患者支持体の前記外端の各々は、前記端部支持体の前記上部部分のそれぞれ 1 つに対する外側関節を有し、

d ) 前記患者支持体の前記内端の各々は、内側関節を有し、

e ) 前記端部支持体の前記上部部分の一方は、前記内側関節のところで前記患者支持体を複数の角度配向で選択的に位置決めするよう作動可能な角度形成機構を備え、

f ) 前記ベースは、前記角度形成機構の作動と協調して、前記端部支持体の前記上部部分を前記関節の方へ、および、前記関節から離れる方へ、能動的にシフトするよう作動可能な長さ方向並進補償機構を有する

装置。

【請求項 4 0】

請求項 3 9 に記載の装置であって、

a ) 前記角度形成機構は、前記関節のところで前記患者支持体の角度配向を感知する角度センサを備え、

b ) 前記装置は、前記角度センサに接続されるコンピュータを備え、

c ) 前記角度センサは、前記患者支持体の前記関節の前記角度配向に関するデータを前記コンピュータに伝達し、

d ) 前記コンピュータは、前記角度センサによって感知される前記角度配向と調和させて、前記長さ方向並進補償機構の作動を制御する

装置。

【請求項 4 1】

請求項 4 0 に記載の装置であって、

前記端部支持体の前記上部部分の一方は、前記患者支持体の前記外端の一方と接続される横方向シフト機構を備える

装置。

【請求項 4 2】

請求項 4 0 に記載の装置であって、

前記端部支持体の前記上部部分は、さらに、

a ) 垂直方向支持コラムであって、該支持コラムを選択的に上昇および下降させるよう作動可能な複数のリフトアームセグメントを有する垂直方向支持コラムと、

b ) 前記コラムにシフト可能に取り付けられる水平方向支持部材とを備え、

c ) 前記水平方向支持部材は、前記横方向シフト機構および前記角度形成機構に接続され、

d ) 前記水平方向支持部材は、前記横方向シフト機構および前記角度形成機構を選択的に最大限上昇および下降させるために、前記コラム上で上方に向けて、および、下方に向けて、選択的にシフトするよう作動可能なリフトサブ機構を備える

装置。

【請求項 4 3】

医療行為中に患者を支持し、位置決めするための装置であって、

a ) 上部部分を有する、第 1 および第 2 の向き合った端部支持体と、

b ) 前記第1の端部支持体の前記上部部分と前記第2の端部支持体の前記上部部分との間で延びる患者支持体であって、一対の外端と、内側部分と、を有する患者支持体とを備え、

c ) 前記患者支持体の前記外端の各々は、前記端部支持体の前記上部部分のそれぞれ1つに対して外側関節を有し、

d ) 前記患者支持体の前記内側部分は、内側関節を有し、

e ) 前記端部支持体の前記上部部分の一方は、前記関節のところで前記患者支持体を複数の角度配向で選択的に位置決めするよう作動可能な角度形成機構を備え、  
前記装置は、

f ) 前記角度形成機構の作動と協調して、前記第1の端部支持体の前記上部部分を前記関節の方へ、および、前記関節から離れる方へ、能動的にシフトするよう作動可能な長さ方向並進補償機構と、

g ) 前記患者支持体と係合し、前記関節の上向きの角度形成に応じて前記内側関節に向けて移動可能であり、前記関節の下向きの角度形成に応じて前記内側関節から離れる方へ移動可能である胸部並進器と

を備える装置。

#### 【請求項44】

医療行為中に患者を支持するための装置であって、

a ) 第1および第2の向き合った端部支持体を有するベースを備え、

前記端部支持体の各々は、上部接続サブアッセンブリを備え、

b ) 前記装置は、第1および第2の患者支持体を備え、

前記第1および第2の患者支持体の各々は、それぞれの端部支持体の前記接続サブアッセンブリに対して枢動可能に接続される外端と、対向する内端と、を備え、

各外端は、前記第1および第2の端部支持体の前記上部接続サブアッセンブリの一方に連結され、

前記内端は、一対のヒンジによって接続され、

c ) 前記ベースは、選択可能な協調されるリフトと、角度形成と、前記第1および第2の患者支持体の一方のロールと、を提供するよう作動可能な構造を備え、それによって、前記患者端部支持体は、前記ベースと前記第1および第2の患者端部支持体とに対しての複数の選択可能な角度配向で位置決め可能であり、

d ) 前記第1および第2の端部支持体は、それぞれの患者支持体を上昇および下降させるよう作動可能なリフト機構と、前記一対のヒンジのところで前記患者支持体の一方を複数の角度配向で位置決めするよう作動可能な角度形成機構と、夫々の患者支持体を傾斜させるよう作動可能なロール機構と、を備え、

前記装置は、

e ) 前記一対のヒンジの角度形成と協調して移動するよう作動可能な長さ方向並進補償機構と、

f ) 前記第1および第2の患者支持体の一方と係合する胸部並進器とを備え、

前記胸部並進器は、前記一対のヒンジのところで前記角度配向の変化に応じて前記患者支持体に沿って前記胸部並進器を選択的で調和的に位置決めし、それによって、前記胸部並進器の位置を前記ヒンジの前記角度配向と調和させるよう作動可能である胸部アクチュエータを有する

装置。

#### 【請求項45】

医療行為中に患者を支持するための装置であって、

a ) 第1および第2の向き合った端部支持体を有するベースと、

b ) 前記ベースによって床の上方に吊り下げられる第1および第2の患者支持部分であって、関節のところで接続される内側端を有する第1および第2の患者支持部分と、

c ) 前記第1および第2の患者支持体の一方と係合する患者胸部並進器と

を備え、

前記患者胸部並進器は、前記患者支持部分に沿って前記並進器を選択的に位置決めする  
ように作動可能な並進器アクチュエータ機構を有し、

前記並進器アクチュエータ機構は、前記関節での角度形成と調和させて前記並進器を移  
動させるように、ソフトウェアプログラミングを使用するアクチュエータによって作動さ  
れる

装置。

**【請求項 4 6】**

手術台であって、

a ) ベースと、

b ) 前記ベースに接続される患者支持構造であって、間隔が隔てられた一対のヒンジに  
よって内向きに接続される頭部端部分およびフット端部分を有する患者支持構造と、

c ) 胸部並進器と

を備え、

前記胸部並進器は、前記頭部端部分に完全に取り付けられ、もっぱら該頭部端部分と係  
合し、該頭部端部分と摺動関係にある

手術台。

**【請求項 4 7】**

請求項 4 6 に記載の手術台であって、

前記胸部並進器は、取り外し可能である

手術台。

**【請求項 4 8】**

請求項 4 6 に記載の手術台であって、

前記胸部並進器の移動は、コントローラによって調整される

手術台。

**【請求項 4 9】**

請求項 4 6 に記載の手術台であって、

前記ベースは、長さ方向に移動する動力式並進補償機構を備える

手術台。

**【請求項 5 0】**

医療行為中に患者を支持するための装置であって、

a ) ベースと、

b ) 前記ベースに接続される患者支持構造であって、第 1 および第 2 の部分を有する患  
者支持構造と

を備え、

前記第 1 および第 2 の部分の各々は、ヒンジによって内向きに接続され、

c ) 前記装置は、前記第 1 および第 2 の部分の一方と摺動関係にある患者胸部並進器を  
備え、

前記並進器は、前記ヒンジから離れている並進器アクチュエータ機構であって、前記第  
1 および第 2 の部分のそれぞれに対して、該第 1 および第 2 の部分のそれぞれに沿って前  
記並進器を選択的に位置決めするように作動可能な並進器アクチュエータ機構を有し、

前記並進器アクチュエータ機構は、ソフトウェアプログラムとともにコントローラによ  
って作動される

装置。