

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 特 許 公 報 (B2)

(11) 特許番号

特許第6387367号
(P6387367)

(45) 発行日 平成30年9月5日 (2018.9.5)

(24) 登録日 平成30年8月17日 (2018.8.17)

(51) Int. Cl.	F I
A 6 1 B 34/30 (2016.01)	A 6 1 B 34/30
A 6 1 B 17/34 (2006.01)	A 6 1 B 17/34
A 6 1 B 1/00 (2006.01)	A 6 1 B 1/00 6 5 5

請求項の数 6 外国語出願 (全 12 頁)

(21) 出願番号	特願2016-82201 (P2016-82201)	(73) 特許権者	590000248
(22) 出願日	平成28年4月15日 (2016.4.15)		コーニンクレッカ フィリップス エヌ ヴェ
(62) 分割の表示	特願2013-532301 (P2013-532301) の分割		KONINKLIJKE PHILIPS N. V.
原出願日	平成23年10月4日 (2011.10.4)		オランダ国 5656 アーエー アイン ドーフエン ハイテック キャンパス 5
(65) 公開番号	特開2016-185326 (P2016-185326A)		High Tech Campus 5, NL-5656 AE Eindhoven
(43) 公開日	平成28年10月27日 (2016.10.27)	(74) 代理人	100107766
審査請求日	平成28年5月13日 (2016.5.13)		弁理士 伊東 忠重
(31) 優先権主張番号	61/391,143	(74) 代理人	100070150
(32) 優先日	平成22年10月8日 (2010.10.8)		弁理士 伊東 忠彦
(33) 優先権主張国	米国 (US)		

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 血管穿孔機の内視鏡支援による配置

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

内視鏡穿孔機とロボットとを有するロボットユニットであって、
 前記内視鏡穿孔機は、内視鏡及び作業チャンネルを内部に形成する内視鏡マウントと、
 前記内視鏡マウントの前記作業チャンネル内において部分的に配置され、前記内視鏡マ
 ウントの遠位端を超えて固定して延在し、バネ／解除機構を持たない穿孔機と、を有し、
 前記ロボットは、アクチュエータにより姿勢の制御が可能なエンドエフェクタを有し、
 前記内視鏡マウントは前記エンドエフェクタに付けられる、
 ロボットユニット。

【請求項 2】

前記内視鏡及び前記穿孔機は前記内視鏡マウント内において、測定される空間アライメ
 ントを有する、

請求項 1 に記載のロボットユニット。

【請求項 3】

前記穿孔機は前記内視鏡の視野内に存在する、

請求項 1 に記載のロボットユニット。

【請求項 4】

内視鏡及び作業チャンネルを内部に形成する内視鏡マウントと、

前記内視鏡マウントの前記作業チャンネル内において部分的に配置され、前記内視鏡マ
 ウントの遠位端を超えて固定して延在し、バネ／解除機構を持たない穿孔機と、

10

20

エンドエフェクタ及び前記エンドエフェクタのポジションを動かすモータを有し、前記内視鏡マウントは前記エンドエフェクタに付けられる、ロボットと、

前記ロボットの前記モータの各々のための駆動電流を生成し、前記穿孔機を所望の三次元位置に動かすように対応する前記駆動電流を前記ロボットの前記モータの各々に伝達する制御回路と、を有する、

内視鏡穿孔機システム。

【請求項 5】

前記内視鏡及び前記穿孔機は前記内視鏡マウント内において、測定される空間アライメントを有する、

請求項 4 に記載の内視鏡穿孔機システム。

10

【請求項 6】

前記穿孔機は前記内視鏡の視野内に存在する、

請求項 4 に記載の内視鏡穿孔機システム。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は一般的に外科手術中の穿孔機の使用に関し、詳しくは最小限に非侵襲的な外科手術に関する（例えば、最小限に非侵襲的な冠動脈バイパス接合手術）。本発明は特に、既知の空間的關係を有する血管穿孔機と内視鏡とのロボット配置に関する。

【背景技術】

20

【0002】

血管穿孔機（vessel punch）は血管内にクリーンな孔を開けるのに使用される処理装置である。血管穿孔機は様々な心臓血管手術で使用され、移植血管を基本血管に取り付けるのを容易にする。例えば、冠動脈バイパス接合では、血管穿孔機は接合動脈を大動脈に取り付けるのに使用されてもよく、その接合を通る血流を容易にし、病気の動脈をバイパスする。

【0003】

市販の入手可能な穿孔機は、血管穿孔機とバネ／解除機構（spring／release mechanism）を配置し、針状機器の迅速な解除を可能にする。そのバネ機構は、手動で操作する針に比べて、非常に高い力とスピードを手術に付与する。大動脈壁の小さな線状の切開が外科用メスを用いて行われた後、穿孔機のアンビルがその切開内に置かれる。次のステップではその穿孔機は解除されてその孔を開く。

30

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0004】

典型的には、穿孔装置の先端部は約 2.5 – 5 mm の直径である。その装置の本体は最小限に非侵襲的な外科手術のため通常 10 mm の直径であり、かつ、心臓切開手術のため約 20 mm である。最小限に非侵襲的な外科手術では、穿孔機は 2 つの器具出入口のうちの 1 つを通して導かれ、1 つの手術器具だけを外科手術に利用できるように残す。例えば、図 1 に示されるように、穿孔装置 21 と手術器具 22 が胸 20 の器具出入口を通して導かれ、一方で、内視鏡 23 が胸 20 の観察出入口を通して導かれ手術領域を視覚的にモニタリングする。

40

【0005】

しかしながら、この配置では、器具出入口を通して他方の手術器具とは反対に胸の中に入る穿孔装置 21 は、孔を開けた後で外科医の行動できる力を著しく損なうかもしれない。例えば、大動脈中の高血圧のために外科医によってすぐに処理されるべき出血が起こることがあり、手術器具 21 はその血液を処理するのに不十分かもしれない。

【0006】

多くの市販の穿孔装置は内視鏡の作業チャンネルよりも随分大きく、それ故、図 1 の配置に対する解決法として、内視鏡の作業チャンネルを通して配置されることができない。

50

特に、穿孔装置の大きなサイズはバネ／解除機構の設計に起因し、そのバネ／解除機構は、外科医によって直接操作されるということを考えれば、5 mmより小さくすることができない。さらに、外科医は、必要とされる力とスピードが人の能力を超えるので、そのバネ／解除機構なしでは針を直接配置することができない。さらに、最小限に非侵襲的な外科手術で使用可能な穿孔装置は器具出入口を通して配置されなければならないので、上記の問題を生じる。

【課題を解決するための手段】

【0007】

本発明は、既知の空間関係を有する内視鏡と穿孔機とのロボット配置に係るシステムと方法とを提供する。例えば、その穿孔機は内視鏡の作業チャンネルを通して配置されてもよく、又は、別の固定具を介してその内視鏡に平行に配置されてもよい。

10

【0008】

本発明の一形態はロボットユニットと制御ユニットとを使用したロボット穿孔装置である。そのロボットユニットはロボットとそのロボットに備え付けられた内視鏡穿孔機とを含む。その内視鏡穿孔機は内視鏡と穿孔機との較正された空間的調整を含む。その制御ユニットは、解剖学的組織の穴を開けるときの、内視鏡穿孔機を配置するためにそのロボットに命令を出す。

【0009】

本発明の第2形態はロボット穿孔方法であり、内視鏡穿孔機をロボットに備え付けるステップを含み、その内視鏡穿孔機は内視鏡と穿孔機との較正された空間的調整を含む。そのロボット穿孔方法はロボットの操作を更に含み、解剖学的組織上の目標の穿孔部を通して内視鏡穿孔機を位置付ける。

20

【0010】

本発明の前述の形態やその他の形態は、本発明の各種の特徴と利点と同様に、添付の図面と関連して読解される本発明の各種実施形態の以下の詳細な説明から更に明白になるだろう。その詳細な説明と図面とは本発明の単なる例示目的であり、付属の特許請求の範囲やその均等物によって定義される本発明を制限するものではない。

【図面の簡単な説明】

【0011】

【図1】図1は先行技術で知られる穿孔装置を用いた、最小限に非侵襲的な外科手術の例示的な一実施形態を示す。

30

【図2】図2は本発明に従った内視鏡穿孔装置を用いた、最小限に非侵襲的な外科手術の例示的な一実施形態を示す。

【図3】図3は先行技術で知られる内視鏡の断面図を示す。

【図4】図4は本発明に従った内視鏡穿孔装置の一実施形態の長手方向の斜視図を示す。

【図5】図5は本発明に従った内視鏡マウントの断面図を示す。

【図6】図6は本発明に従った内視鏡穿孔装置の一実施形態の長手方向の斜視図を示す。

【図7】図7は本発明に従った内視鏡穿孔装置の第3の実施形態に係る長手方向の斜視図を示す。

【図8】図8は本発明に従った穿孔機の実施形態を示す。

40

【図9】図9は本発明に従った穿孔機の実施形態を示す。

【図10】図10は本発明に従った穿孔機の実施形態を示す。

【図11】図11は本発明に従ったロボット穿孔システムに係る一実施形態を示す。

【図12】図12は本発明に従ったロボット穿孔システムに係る最小限に非侵襲的な外科手術の一例を示す。

【図13】図13は本発明に従ったロボット穿孔システムに係る例示的な一実施形態を表すフローチャートを示す。

【図14】図14は図13に示されるフローチャートを実行する、最小限に非侵襲的な外科手術の一例を示す。

【発明を実施するための形態】

50

【0012】

図2に示されるように、本発明は内視鏡穿孔機24を供給し、その内視鏡穿孔機は2つの手術器具22と25が、最小限に非侵襲的な外科手術の間、解剖学的組織（不図示）の穿孔又は穴あけの前に胸20の器具出入口を通して導かれることを可能にする。特に、本明細書で更に説明されるように、内視鏡穿孔機24は、目標の穿孔部位の穿孔（puncture）又は穴あけ（piercing）の後に解剖学的組織上の目標の穿孔部位の内視鏡観察を容易にするように配置される。そうして、手術器具22と25はすぐに外科医が利用可能であって、目標穿孔部の穿孔又は穴あけのために如何なる必要な措置をも実行できる。

【0013】

本発明の目的において、“内視鏡穿孔機”は本明細書では、較正された内視鏡と穿孔機との間の空間的調整を有する如何なる装置としても広く定義され、“較正された”の語は本明細書では精密測定として広く定義され、そして、“調整”の語は内視鏡と穿孔機との間の平行な及び非平行な調整（アライメント、位置合わせ）を含む。

【0014】

また、本発明の目的において、“内視鏡”は本明細書では、身体の内側から撮像する能力を構造的に備えた如何なる装置としても広く定義される。内視鏡の具体例は、柔軟な又は硬い如何なる種類のスコープ（例えば、内視鏡、関節鏡、気管支鏡、総胆管鏡、結腸鏡、膀胱鏡、十二指腸鏡、胃カメラ、子宮鏡、腹腔鏡、喉頭鏡、神経鏡、耳鏡、押腸鏡、鼻喉頭鏡、S状結腸鏡、胸鏡等々）をも含むがこれに限定されず、及び、イメージングシステムを備えたスコープ（例えば、イメージングを備えたネスト状のカニュラ）に類似する如何なる装置をも含むがこれに限定されない。そのイメージングは局所的であり、表面画像が光ファイバー、レンズ、及び、小型イメージングシステム（例えばCCDベースの）で光学的に取得されてもよい。

【0015】

さらに、本発明の目的において、“穿孔機（punch）”は本明細書では、先行技術で知られるバネ／解除機構を除き、解剖学的組織を穿孔し又は穴あけするように構造的に構成された如何なる物又は装置としても広く定義される。実際には、解剖学的組織はその穿孔機によって解剖学的組織の穿孔又は穴あけを容易にする切開を有してもよい。

【0016】

次に図3-10が本明細書で示され、本発明の内視鏡穿孔機の一実施形態に関する理解を容易にする。

【0017】

図3と4を参照すると、内視鏡穿孔機30は、先行技術で知られる観察チャンネル32と作業チャンネル33とを有する内視鏡31を含む。穿孔機34は図4に示されるように作業チャンネル33の遠心端部に取り付けられ、観察チャンネル32との較正された空間調整を有する。内視鏡穿孔機30の一実施形態では、穿孔機34の先端部は観察チャンネル32の先端レンズ（不図示）と空間的に調整され、穿孔機34の先端部とレンズの中心との間の距離は正確に測定される。別の実施形態では、穿孔機34は作業チャンネル33を通して挿入され、穿孔操作のため、穿孔機34の先端部と観察チャンネルとの較正された空間調整が得られる。この実施形態では、穿孔機34は穿孔操作が実施された後に取り除かれてもよい。

【0018】

実際は、穿孔機34は部分的に又は全体的に観察チャンネル32の視野の内部にあってもよい。

【0019】

図5と6を参照すると、内視鏡穿孔機40は内視鏡42と穿孔機チャンネル43とを有する内視鏡マウント41を含む。図6に示されるように、穿孔機44は穿孔機チャンネル43の遠心端部に取り付けられ、そして、内視鏡42との較正された空間的調整を有する。内視鏡穿孔機40の一実施形態では、穿孔機44の先端部は内視鏡42の先端レンズ（

不図示)と空間的に調整され、そして、穿孔機44の先端部とレンズの中心との間の距離が正確に測定される。

【0020】

実際は、穿孔機44は部分的に又は全体的に内視鏡42の視野の範囲の内部にあってもよい。さらに、内視鏡42は観察チャンネルを独占的に有するものとして示されるが、実際は内視鏡マウント41の内部に位置付けられる作業チャンネルも有してもよい。

【0021】

図7を参照すると、内視鏡穿孔機50は内視鏡51と内視鏡51に平行に備え付けられた穿孔機52とを含む。内視鏡穿孔機50の例示の実施形態では、穿孔機52は、図7の矢印で示されるように内視鏡51に移動可能に備え付けられ、そして、穿孔機52は図7に示されるように、内視鏡51との較正された空間的調整を有する作業位置まで移動してもよい。代替的に、穿孔機52は作業位置において取り外せないように備え付けられてもよい。何れの実施形態でも、穿孔機52の先端は内視鏡51の先端レンズ(不図示)と空間的に調整されてもよく、そして、穿孔機52の先端とレンズの中心との距離は正解に測定される。

10

【0022】

実際に、穿孔機52は部分的に又は全体的に内視鏡51の視野の範囲の内部にあってもよい。さらに、内視鏡51は観察チャンネルを独占的に有するように示されるが、実際は内視鏡51は作業チャンネルも有してもよい。

【0023】

図4、6、及び7は鋭利な針状の先端部を有する穿孔機を示す。実際は、本発明は穿孔機先端部の構造的な設計には如何なる制限や限定をも課さない。例えば、図8-10は様々な先端部の設計に係る穿孔機60-62をそれぞれ示す。

20

【0024】

次に、図11-14が本明細書で説明され、本発明のロボット穿孔システムについての理解を容易にするだろう。

【0025】

図11に示されるように、本発明のロボット穿孔システムは、人や動物の身体の解剖学的領域の内視鏡イメージングを含む如何なる内視鏡手術に対してもロボットユニット70と制御ユニット80とを使用する。そうした内視鏡手術の例は、最小限に非侵襲的な外科手術(例えば冠状動脈バイパス接合、又は、僧帽弁置換)であるが、これに限定されない。

30

【0026】

ロボットユニット70はロボット71、ロボット71に硬く取り付けられた内視鏡穿孔機72、及び、内視鏡穿孔機72に取り付けられたビデオ取得装置75を含む。

【0027】

ロボット71は、本明細書では、特定の内視鏡手術に対して所望されるように、エンドエフェクター(end-effector)を操作するため、1つ以上の接合部の電動式制御により構造的に構成される如何なるロボット装置としても広く定義される。実際は、ロボット71は4つの自由度を有してもよく、例えば、硬いセグメントと直列に接続した接合部を有する直列ロボットや、並列的に備え付けられた接合部と硬いセグメントとを含む並列ロボット(例えば、公知のスチュワートプラットフォーム)、又は、直列及び並列の運動学の如何なるハイブリッドなコンビネーションである。ロボット71は、複数の接合部によって取り付けられた一連の短くて硬い又は柔らかいセグメントからなる如何なるバリエーションの連続ロボットであってもよい(例えば、蛇ロボットや尺取虫ロボット)。

40

【0028】

実際は、内視鏡穿孔機72はロボット71のエンドエフェクターに備え付けられる。ロボット71のエンドエフェクターの姿勢は、ロボット71アクチュエータの座標系内の位置と方向である。ロボット71のエンドエフェクターに備え付けられた内視鏡穿孔機72

50

によって、解剖学的領域内にある内視鏡穿孔機 7 2 の視野の如何なる姿勢も、ロボット座標系内のロボット 7 1 のエンドエフェクターの異なる姿勢に対応する。その結果として、内視鏡穿孔機 7 2 によって生成される解剖学的領域のそれぞれの内視鏡イメージは、解剖学的領域内の内視鏡穿孔機 7 2 の対応する姿勢と関連付けられても良い。

【0029】

ビデオ取得装置 7 5 は、本明細書では、内視鏡穿孔機 7 2 から得られる内視鏡ビデオ信号をコンピュータ可読な内視鏡イメージ (“ E I ”) 7 6 の一時的シーケンスへ変換する能力を備えて構造的に構成される如何なる装置としても広く定義される。実際は、ビデオ取得装置 7 5 は如何なるタイプのフレームグラッパ (f r a m e g r a b b e r) を使用してもよく、内視鏡ビデオ信号から個々のデジタル静止フレームを取得する。

10

【0030】

さらに図 1 1 を参照すると、制御ユニット 8 0 はロボット制御器 8 1 と内視鏡制御器 8 2 とを含む。

【0031】

ロボット制御器 8 1 は本明細書では、先行技術で知られるように、1 つ以上のロボットアクチュエータコマンド (“ R A C ”) 8 4 をロボット 7 1 に与えるように構造的に構成される如何なる制御器としても広く定義され、内視鏡手術に対して所望されるようにロボット 7 1 のエンドエフェクターの姿勢を制御する。さらに詳しくは、ロボット制御器 8 1 は内視鏡制御器 8 2 からの内視鏡位置コマンド (“ E P C ”) 8 3 をロボットアクチュエータコマンド 8 4 に変換する。例えば、内視鏡位置コマンド 8 3 は、解剖学的領域内で内視鏡穿孔機 7 2 の視野の所望の 3 D 位置に至る内視鏡軌道を表してもよく、それによって、ロボット制御器 8 1 はコマンド 8 3 をコマンド 8 4 に変換し、そのコマンドには内視鏡穿孔機 7 2 を所望の 3 D 位置へ移動するのに必要なロボット 7 1 の各モーターの動作電流を含む。

20

【0032】

内視鏡制御器 8 2 は本明細書では、先行技術で知られる内視鏡誘導方法を実施するよう構造的に構成される如何なる制御器としても広く定義される。例えば、内視鏡制御器 8 2 はマスタースレーブ方式の制御方法、又は、内視鏡イメージ 7 6 を利用するビジュアルサーボ方法を実施してもよい。

【0033】

一般的には、図 1 2 に示される操作では、制御器 8 1 と 8 2 は、内視鏡穿孔機 7 2 を身体 9 0 の挿入出入口 9 1 内に挿入した後、内視鏡穿孔機 7 2 を操作する際にロボット 7 1 を集合的に操作する。好ましくは、ロボット 7 1 の運動学は挿入出入口 9 1 の周りで内視鏡穿孔機 7 2 を旋回することを容易にし、そして、内視鏡 7 3 の主軸に沿ったロボット 7 1 の線形移動を容易にする。そうして、内視鏡穿孔機 7 2 は、心臓 9 2 上の目標穿孔部位 9 3 に到達するのに必要なように回転及び並進移動されてもよい。そして、その目標穿孔部位 9 3 に到達するとすぐに、目標穿孔部位 9 3 での心臓 9 2 の切開を穿孔する場合に内視鏡穿孔機 7 2 を使用するとき、制御器 8 1 と 8 2 はロボット 7 1 を操作する。

30

【0034】

次に、本明細書ではフローチャート 1 0 0 の説明が与えられ、本発明のロボット穿孔システムの操作についての更なる理解を容易にするだろう。

40

【0035】

図 1 3 と 1 4 を参照すると、フローチャート 1 0 0 のステージ S 1 0 1 は心臓 9 2 上の目標穿孔部位 9 3 の選択と、内視鏡穿孔機 7 2 の位置づけとを含み、それによって、穿孔機 7 4 は目標穿孔部位 9 3 に近接するが接触はしない。ステージ S 1 0 1 の一実施形態では、外科医が内視鏡穿孔機 7 2 と 2 つの手術器具 (不図示) とのために必要な出入口 (例えば出入口 9 1) を設定し、他の必要な外科作業を実行した後、その外科医は、内視鏡イメージ 7 6 (図 1 1) を観察して、目標穿孔部位 9 3 の方向に手動で内視鏡穿孔機 7 2 を誘導してもよい。

【0036】

50

代替的に、外科医は、心臓 9 2 の現在の内視鏡視野の中の目標穿孔部位 9 3 を選択してもよく、例えば、図 1 4 に示されるように心臓 9 2 の表示された視野 1 1 0 である。その選択から、制御ユニット 8 0 は、内視鏡穿孔機 7 2 を目標穿孔部位 9 3 に誘導するときにロボット 7 1 を操作するだろう。

【0037】

フローチャート 1 0 0 のステージ S 1 0 2 は、目標穿孔部位 9 3 上の穿孔機 7 4 の配置のための目標穿孔部位 9 3 の準備を含む。ステージ S 1 0 2 の一実施形態では、外科医は線状の切開を有する目標穿孔部位 9 3 を準備し、制御ユニット 8 0 は目標穿孔部位 9 3 に穿孔機 7 4 を配置するときにロボット 7 1 を操作する。

【0038】

フローチャート 1 0 0 のステージ S 1 0 3 は目標穿孔部位 9 3 での穿孔機 7 4 の評価を含み、例えば、目標穿孔部位 9 3 の表示された視野 1 1 1 の評価である。その評価を考慮して、外科医は、目標穿孔部位 9 3 での穿孔機 7 4 の位置づけを調整するとき制御ユニット 8 0 に命令を出す。位置調整が実行されたかどうかに関係なく、内視鏡穿孔機 7 2 は、目標穿孔部位 9 3 での穿孔機 7 4 の位置が許容できるかを外科医が突き止めることに応じて配置される。ターゲット S 1 0 3 の一実施形態では、内視鏡 7 3 の軸に沿って内視鏡穿孔機 7 2 を移動するときに制御ユニット 8 0 はロボット 7 1 を操作し、それによって、穿孔機 7 4 は目標穿孔部位 9 3 の切開の内部に“ゆっくりと”配置される。

【0039】

フローチャート 1 0 0 の終わりでは、2 つの手術器具は、心臓 9 2 の穿孔に関する如何なる問題にも対処するように利用されてもよい。

【0040】

本明細書では、図 1 - 1 4 の説明から、本発明の分野の通常の知識を有する者は、本発明の多数の利点を理解するであろうが、その利点には、組織の切開とその後の穿孔を包含する如何なるタイプの内視鏡手術に対する本願発明の応用を含むが、これに限定されないことを理解するだろう。さらに、本発明の分野の通常の知識を有する者は、本発明のロボットの多数の有利な点を理解するだろうが、その有利な点には、穿孔中に患者の身体内に残る手術器具の十分な種類と量の使用を含み、起こり得る合併症に対する早期の対応を可能にし、ロボット穿孔システム内の従来のバネ／解除機構を省略することを考慮して、穿孔装置のサイズの大幅な減少を可能にし、穿孔の誘導は孔の正確な位置づけを可能にし、バネ仕掛けの穿孔機で制御できない穿孔機の深さとスピードの手術制御を可能にすることを含むが、これに限定されないことを理解するだろう。

【0041】

本発明は例示的な側面、特徴、及び具体化を参照して述べてきたが、開示のシステムと方法はそうした例示的な側面、特徴、及び／又は具体化に制限されない。しかし、本明細書で述べられる説明から当業者には容易に明白であるように、開示のシステムと方法とは、本発明の精神又は適用範囲から逸脱することなく、修正、変更、及び拡張を受け入れることができる。従って、本発明は本発明の適用範囲内にあるそうした修正、変更、及び拡張を明らかに包含する。

【0042】

なお、本発明の例示的な実施形態によるロボット穿孔システムは、

ロボットと、前記ロボットに備え付けられた内視鏡穿孔機とを含むロボットユニットであって、前記内視鏡穿孔機は内視鏡と穿孔機との較正された空間調整を含む、ロボットユニットと；

解剖学的組織の穿孔を実行するときに前記ロボットにコマンドを出し前記内視鏡穿孔機を配置するよう動作可能な制御ユニットと、を含んでいてもよい。

【0043】

また、前記内視鏡は前記ロボットに取り付けられ；及び、

前記穿孔機は前記内視鏡の遠心端部から伸びてもよい。

【0044】

さらに、前記内視鏡は作業チャンネルを含み；及び、
前記穿孔機は前記作業チャンネルの内部に配置されてもよい。

【0045】

前記内視鏡穿孔機は前記ロボットに備え付けられた内視鏡ベースを更に含み；及び、
前記内視鏡ベースは前記内視鏡と前記穿孔機とを支持してもよい。

【0046】

前記内視鏡ベースは内視鏡チャンネルと穿孔機チャンネルとを含み；
前記内視鏡は前記内視鏡チャンネルの内部に配置され；及び、
前記穿孔機は前記穿孔機チャンネルの遠心端部から伸びてもよい。

【0047】

前記穿孔機は前記内視鏡の側面に備え付けられてもよい。

【0048】

前記穿孔機は作業位置と保管位置との間でスライド可能であってもよい。

【0049】

前記穿孔機は少なくとも部分的に前記内視鏡の視野の内部にあってもよい。

【0050】

また、本発明の例示的な実施形態によるロボットユニットは：

ロボットと、

前記ロボットに備え付けられた内視鏡穿孔機であって、前記内視鏡穿孔機は内視鏡と穿孔機の較正された空間調整を含む、内視鏡穿孔機とを有してもよい。

【0051】

さらに、前記内視鏡は前記ロボットに備え付けられ；及び、
前記穿孔機は前記内視鏡の遠心端部から伸びてもよい。

【0052】

前記内視鏡は作業チャンネルを含み；及び、
前記穿孔機は前記作業チャンネルの内部に配置されてもよい。

【0053】

前記内視鏡穿孔機は前記ロボットに備え付けられた内視鏡ベースを更に含み；及び、
前記内視鏡ベースは前記内視鏡と前記穿孔機とを支持してもよい。

【0054】

前記内視鏡ベースは内視鏡チャンネルと穿孔機チャンネルとを含み；
前記内視鏡は前記内視鏡チャンネルの内部に配置され；及び、
前記穿孔機は前記穿孔機チャンネルの遠心端部から伸びてもよい。

【0055】

前記穿孔機は前記内視鏡の側面に備え付けられてもよい。

【0056】

前記穿孔機は少なくとも部分的に前記内視鏡の視野の内部にあってもよい。

【0057】

さらに、本発明の例示的な実施形態によるロボット穿孔方法は、

ロボットに内視鏡穿孔機を備え付けるステップであって、前記内視鏡穿孔機は内視鏡と穿孔機との較正された空間調整を含む、ステップと；

解剖学的組織上の目標穿孔部位を通して、前記内視鏡穿孔機を配置するように前記ロボットを操作するステップと、を含んでもよい。

【0058】

前記解剖学的組織上の目標穿孔部位を選択するステップを更に含んでもよい。

【0059】

前記解剖学的組織の内視鏡視野を表示するステップであって、前記目標穿孔部位は前記解剖学的組織の内視鏡視野の表示上で選択される、ステップを更に含んでもよい。

【0060】

前記目標穿孔部位を通して前記内視鏡穿孔機を位置づける前に、前記目標穿孔の線状の

10

20

30

40

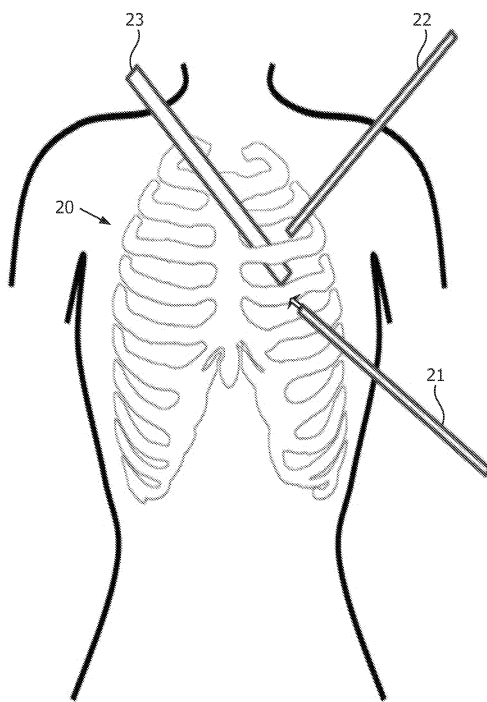
50

切開に前記穿孔機の先端を位置付けるように前記ロボットを操作するステップと、を更に含んでもよい。

【0061】

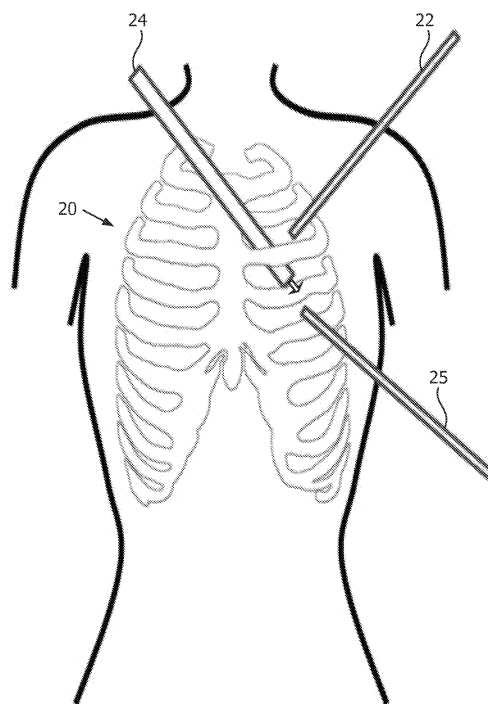
前記目標穿孔部位を通して前記内視鏡穿孔機を位置づけるように前記ロボットを操作するステップであって、前記ロボットは前記内視鏡の軸に沿った直線運動を実行する、ステップを更に含んでもよい。

【図1】

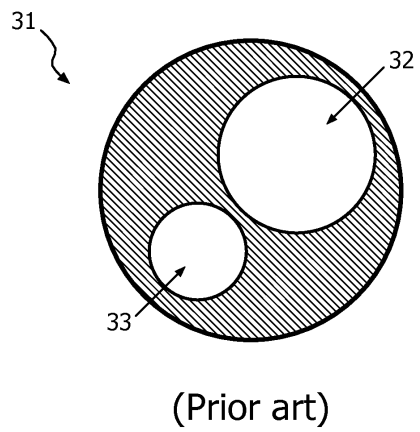


(Prior art)

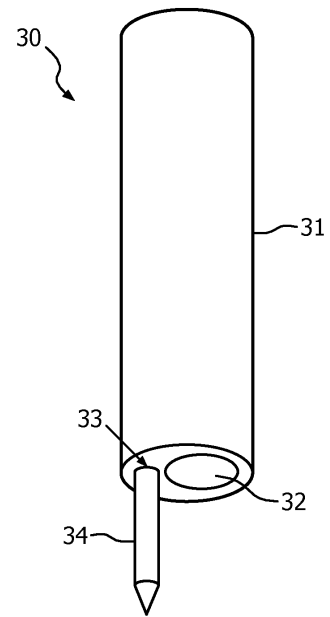
【図2】



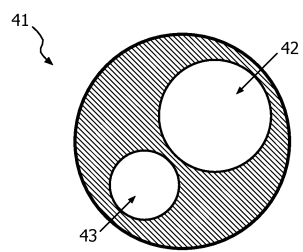
【図 3】



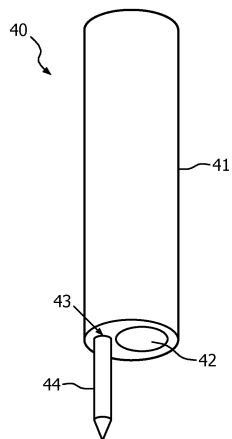
【図 4】



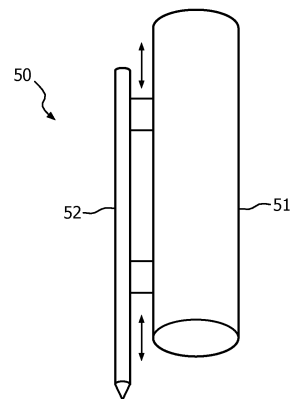
【図 5】



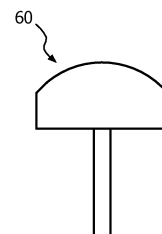
【図 6】



【図 7】



【図 8】



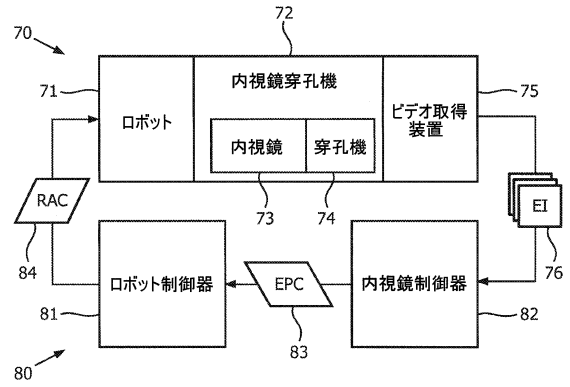
【図 9】



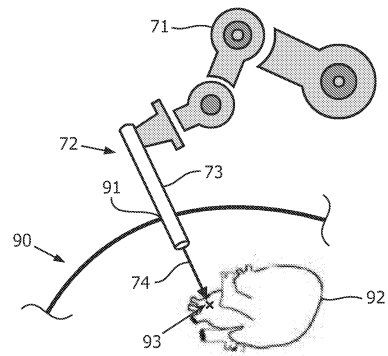
【図 10】



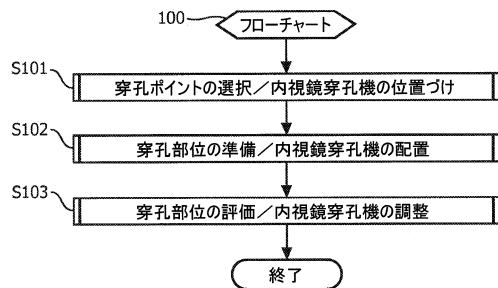
【図 11】



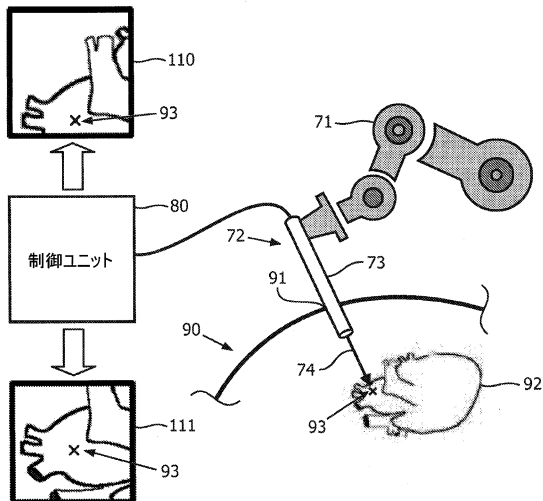
【図 12】



【図 13】



【図 14】



フロントページの続き

(74)代理人 100091214

弁理士 大貫 進介

(72)発明者 ポボヴィッチ, アレクサンドラ

オランダ国, 5 6 5 6 アーエー アインドーフェン, ハイ・テク・キャンパス・ビルディング
4 4

審査官 木村 立人

(56)参考文献 国際公開第1 9 9 5 / 0 0 1 7 5 7 (WO, A 1)

国際公開第2 0 0 9 / 0 4 1 5 2 5 (WO, A 1)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

A 6 1 B 1 / 0 0 — 1 / 3 2

A 6 1 B 1 7 / 0 0 — 3 4 / 3 7

A 6 1 B 9 0 / 0 0 — 9 0 / 9 8

專利名称(译)	内窥镜辅助放置血管穿孔器		
公开(公告)号	JP6387367B2	公开(公告)日	2018-09-05
申请号	JP2016082201	申请日	2016-04-15
[标]申请(专利权)人(译)	皇家飞利浦电子股份有限公司		
申请(专利权)人(译)	皇家飞利浦NV哥德堡		
当前申请(专利权)人(译)	皇家飞利浦NV哥德堡		
[标]发明人	ポポヴィッチアレクサンドラ		
发明人	ポポヴィッチ,アレクサンドラ		
IPC分类号	A61B34/30 A61B17/34 A61B1/00		
CPC分类号	A61B1/00087 A61B1/0014 A61B1/00149 A61B1/313 A61B17/32053 A61B34/30 A61B2017/0034 A61B2090/3614 A61B1/00		
FI分类号	A61B34/30 A61B17/34 A61B1/00.655 A61B1/00.300.B A61B1/00.334.D A61B1/00.620 A61B1/00.650 A61B1/018.515 A61B17/3209		
F-TERM分类号	4C160/FF56 4C160/MM34 4C161/AA21 4C161/BB02 4C161/CC06 4C161/FF43 4C161/GG13 4C161/GG15 4C161/JJ06		
代理人(译)	伊藤忠彦		
优先权	61/391143 2010-10-08 US		
其他公开文献	JP2016185326A		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

要解决的问题：提供与内窥镜和冲压机之间的机器人布置有关的系统和方 法。 机器人冲孔系统使用机器人单元和控制单元。机器人单元包括机 器人71和附接到机器人的内窥镜冲孔机72。内窥镜钻孔机包括内窥镜73 和穿孔器74的校准空间对准。控制单元命令机器人并将内窥镜钻孔机放 置在执行解剖组织92的穿孔中。 .The 14

(19) 日本国特許庁 (JP)	(12) 特 許 公 報 (B2)	(11) 特許番号 特許第6387367号 (P6387367)
(45) 発行日 平成30年9月5日 (2018. 9. 5)	(24) 登録日 平成30年8月17日 (2018. 8. 17)	
(51) Int. Cl. A 6 1 B 34/30 (2016. 01) A 6 1 B 17/34 (2006. 01) A 6 1 B 1/00 (2006. 01)	F I A 6 1 B 34/30 A 6 1 B 17/34 A 6 1 B 1/00 6 5 5	
請求項の数 6 外国語出願 (全 12 頁)		
(21) 出願番号 特願2016-82201 (P2016-82201)	(73) 特許権者 590000248 コーニンクレッカ フィリップス エヌ ヴェ KONINKLIJKE PHILIPS N. V. オランダ国 5 6 5 6 アーエー アイ ドーフエン ハイテック キャンパス 5 High Tech Campus 5, NL-5 6 5 6 AE Eindhoven	
(22) 出願日 平成28年4月15日 (2016. 4. 15)	(74) 代理人 100107766 弁理士 伊東 忠彦	
(62) 分割の表示 特願2013-532301 (P2013-532301) の分割	(74) 代理人 100070150 弁理士 伊東 忠彦	
原出願日 平成23年10月4日 (2011. 10. 4)		
(65) 公開番号 特願2016-185326 (P2016-185326A)		
(43) 公開日 平成28年10月27日 (2016. 10. 27)		
審査請求日 平成28年5月13日 (2016. 5. 13)		
(31) 優先権主張番号 61/391, 143		
(32) 優先日 平成22年10月8日 (2010. 10. 8)		
(33) 優先権主張国 米国 (US)		
最終頁に続く		
(54) 【発明の名称】 血管穿孔機の内視鏡支援による配置		