

【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 30 年 11 月 15 日 (2018.11.15)

【公表番号】特表 2017-532143(P2017-532143A)

【公表日】平成 29 年 11 月 2 日 (2017.11.2)

【年通号数】公開・登録公報 2017-042

【出願番号】特願 2017-521202(P2017-521202)

【国際特許分類】

A 6 1 B 17/94 (2006.01)

【 F I 】

A 6 1 B 17/94

【手続補正書】

【提出日】平成 30 年 10 月 4 日 (2018.10.4)

【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】

第 1 の端部に結合されたホイールの第 1 のセット及び前記第 1 の端部の反対側の第 2 の端部に結合されたホイールの第 2 のセットを含む器具駆動アセンブリであって、前記ホイールの第 1 のセットは、前記ホイールの第 1 のセットの回転平面が長尺の器具の長手軸と同一平面内にあるように内部で前記器具に係合し、前記ホイールの第 2 のセットは、並進運動及び回転運動の両方を提供するために、前記ホイールの第 2 のセットの回転平面が前記長尺の器具の前記長手軸に対して斜めに向けられるように内部で前記器具に係合し、前記器具の運動は前記ホイールの回転を制御することによって制御される、器具駆動アセンブリを備え、

前記器具が内部を通過可能で、前記器具の位置決めを可能にするために前記器具駆動アセンブリの位置を固定する医療デバイスの取り付け位置に、前記器具駆動アセンブリが取り付けられる、器具駆動機構。

【請求項 2】

前記ホイールの第 1 及び第 2 のセットは、前記器具の運動を制御するために協働するように制御される、請求項 1 に記載の器具駆動機構。

【請求項 3】

前記ホイールの第 1 のセットは、線形の運動を制御し、前記器具のための摩擦を提供するために第 1 のモータによって制御される、請求項 2 に記載の器具駆動機構。

【請求項 4】

前記ホイールの第 2 のセットは、前記器具を回転させるために第 2 のモータによって制御される、請求項 2 に記載の器具駆動機構。

【請求項 5】

前記取り付け位置は継手を形成し、前記継手は前記継手の位置をロックするロック部を含む、請求項 1 に記載の器具駆動機構。

【請求項 6】

前記取り付け位置は前記医療デバイス上に含まれ、前記医療デバイスは内視鏡を含み、前記器具は前記内視鏡を通過する、請求項 1 に記載の器具駆動機構。

【請求項 7】

前記器具駆動アセンブリは、前記内視鏡に取り付けられたユーザインターフェースによ

って制御される、請求項 6 に記載の器具駆動機構。

【請求項 8】

前記器具駆動アセンブリを制御するためのユーザインターフェースを更に備える、請求項 1 に記載の器具駆動機構。

【請求項 9】

前記器具はカテータルを含み、前記カテータルのハンドルに接続し、支持するための伸縮式安定器を更に備える、請求項 1 に記載の器具駆動機構。

【請求項 10】

第 1 の端部に結合されたホイールの第 1 のセット及び前記第 1 の端部の反対側の第 2 の端部に結合されたホイールの第 2 のセットを含む器具駆動アセンブリであって、前記ホイールの第 1 のセットは、前記ホイールの第 1 のセットの回転平面がカテータルの長手軸と同一平面内にあるように内部で前記カテータルに係合し、前記ホイールの第 2 のセットは、並進運動及び回転運動の両方を提供するために、前記ホイールの第 2 のセットの回転平面が前記カテータルの前記長手軸に対して斜めに向けられるように内部で前記カテータルに係合し、前記カテータルの固定及び運動は前記ホイールの回転を制御することによって制御される、器具駆動アセンブリと、

前記器具駆動アセンブリを内視鏡に取り付け、前記カテータルが前記内視鏡のワーキングチャンネル内へと通過可能な継手であって、前記カテータルの位置決めを可能にするために前記器具駆動アセンブリの位置を固定する、継手と、

前記継手の反対側において、前記カテータルのハンドルを前記器具駆動アセンブリに接続する伸縮式安定器と、

前記器具駆動アセンブリを制御するユーザインターフェースとを備える、器具駆動機構。

【請求項 11】

前記ホイールの第 1 及び第 2 のセットは、器具の運動を制御するために協働するように制御される、請求項 10 に記載の器具駆動機構。

【請求項 12】

前記ホイールの第 1 のセットは、線形の運動を制御し、前記器具のための摩擦を提供するために第 1 のモータによって制御される、請求項 11 に記載の器具駆動機構。

【請求項 13】

前記ホイールの第 2 のセットは、前記器具を回転させるために第 2 のモータによって制御される、請求項 11 に記載の器具駆動機構。

【請求項 14】

前記継手は球面継手を含み、前記球面継手は前記継手の位置をロックするロック部を含む、請求項 10 に記載の器具駆動機構。

【請求項 15】

器具を駆動する方法であって、前記方法は、

器具駆動アセンブリを、他のデバイスの取り付け位置に位置決めして、前記器具駆動アセンブリを取り付け、長尺の器具が前記他のデバイスを通過することを可能にする、ステップと、

前記器具駆動アセンブリを使用して前記器具の運動を制御するステップであって、前記器具駆動アセンブリは、第 1 の端部に結合されたホイールの第 1 のセット及び前記第 1 の端部の反対側の第 2 の端部に結合されたホイールの第 2 のセットを含み、前記ホイールの第 1 のセットは、前記ホイールの第 1 のセットの回転平面が前記器具の長手軸と同一平面内にあるように内部で前記器具に係合し、前記ホイールの第 2 のセットは、並進運動及び回転運動の両方を提供するために、前記ホイールの第 2 のセットの回転平面が前記器具の前記長手軸に対して斜めに向けられるように内部で前記器具に係合し、前記器具の固定及び運動は前記ホイールの回転を制御することによって制御されるステップと、

前記ホイールの第 1 及び第 2 のセットを使用して前記器具をナビゲートするステップであって、前記ホイールの第 1 及び第 2 のセットは、前記器具の特定の運動を提供するため

に協働する、ステップと
を含む、器具を駆動する方法。

专利名称(译)	内窥镜安装的手持式导管驱动器使用摩擦驱动的轮子机制		
公开(公告)号	JP2017532143A5	公开(公告)日	2018-11-15
申请号	JP2017521202	申请日	2015-10-10
[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		
[标]发明人	スハオ コールグレゴリー パーシャサラシーヴィジャイ		
发明人	ス ハオ コール グレゴリー パーシャサラシー ヴィジャイ		
IPC分类号	A61B17/94		
CPC分类号	A61B1/00006 A61B1/00009 A61B1/00133 A61B17/00234 A61B2017/00296 A61B34/30 A61B2034/301 A61B1/00039 A61B1/00064 A61B1/018		
FI分类号	A61B17/94		
F-TERM分类号	4C160/KL01 4C160/KL03 4C160/MM32 4C160/NN03 4C160/NN14 4C160/NN16		
优先权	62/067477 2014-10-23 US		
其他公开文献	JP6665175B2 JP2017532143A		

摘要(译)

器械驱动机构包括器械，该器械包括联接至第一端的第一组轮136和联接至与第一端相对的第二端的第二组轮138。包括驱动组件140。第一组轮被配置为在内部接合第一组轮，使得旋转平面与细长器械104的纵轴共面。第二组轮被配置为在内部接合器械，使得第二组轮的旋转平面定向为与细长器械的纵轴成一定角度，并且器械的运动通过控制车轮的旋转来控制。仪器驱动组件附接到医疗设备的安装位置149，该安装位置允许仪器从中穿过，并且配置成锁定仪器驱动组件的位置以允许仪器的定位。