



(12) **EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG**

(43) Veröffentlichungstag:
26.06.2013 Patentblatt 2013/26

(51) Int Cl.:
G06F 19/00 (2011.01) A61B 5/00 (2006.01)

(21) Anmeldenummer: **12197547.8**

(22) Anmeldetag: **17.12.2012**

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AL AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR HR HU IE IS IT LI LT LU LV MC MK MT NL NO PL PT RO RS SE SI SK SM TR
Benannte Erstreckungsstaaten:
BA ME

(72) Erfinder:
• **Frett, Timo**
53111 Bonn (DE)
• **Poddig, Dirk**
51147 Köln (DE)

(30) Priorität: **23.12.2011 DE 102011089793**

(74) Vertreter: **von Kreisler Selting Werner**
Deichmannhaus am Dom
Bahnhofsvorplatz 1
50667 Köln (DE)

(71) Anmelder: **Deutsches Zentrum für Luft- und Raumfahrt e.V.**
51147 Köln (DE)

(54) **Telediagnosesystem sowie Verfahren zum Durchführen einer Telediagnose**

(57) Ein Telediagnosesystem (10) weist eine Eingabe-
vorrichtung (12) auf zum Eingeben von Befehlen durch
einen ersten Benutzer, die die Bewegungen einer räum-
lich von der Eingabevorrichtung (12) beabstandeten Dia-
gnosevorrichtung (16) betreffen, und weist eine Anzei-

gevorrichtung (14) auf, die datentechnisch mit der Ein-
gabevorrichtung (12) verbindbar ist, zum Anzeigen der
durch den ersten Benutzer eingegebenen Bewegungs-
befehle an einen von diesem räumlich beabstandeten
zweiten Benutzer. Die Erfindung betrifft ferner ein Ver-
fahren zum Durchführen einer Telediagnose.

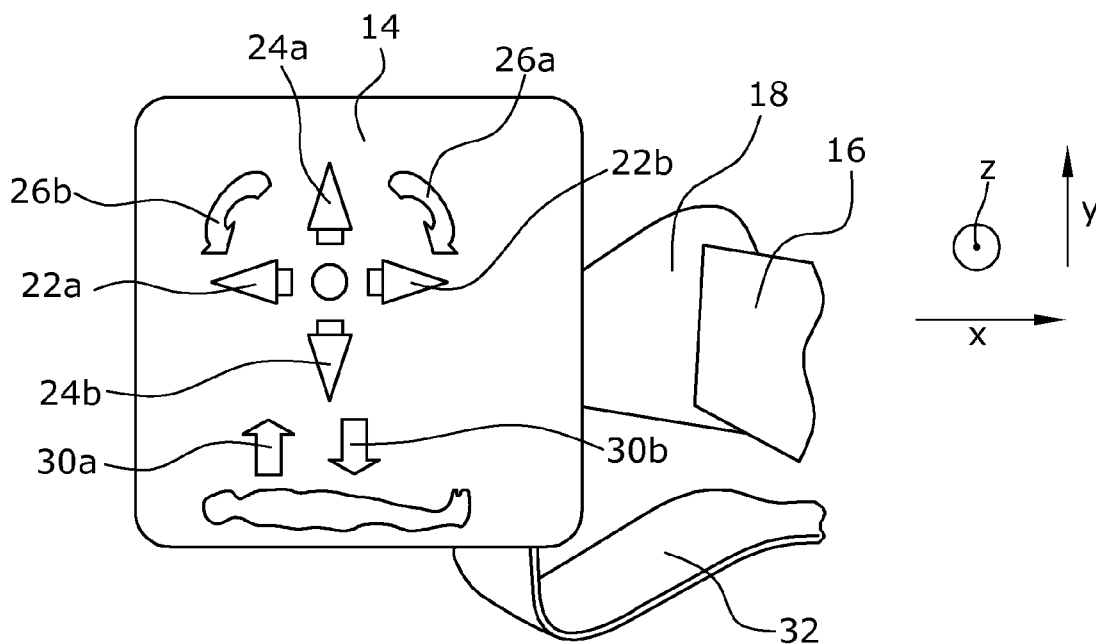


Fig.1

Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft ein Telediagnosesystem sowie ein Verfahren zum Durchführen einer Telediagnose.

[0002] Fachärztliche Diagnostik ist nicht weltweit verfügbar. Um die Qualität der medizinischen Versorgung zu verbessern, ist es z.B. per Videokonferenz möglich, medizinische Expertise über Entfernungen zum Patienten zu übertragen.

[0003] Bildgebende medizinische Verfahren können durch Helfer am Patienten eingesetzt werden. Durch den Anschluss der Medizingeräte an ein Videokonferenzsystem können die Bilder von einer Untersuchungsstelle zu einem Facharzt übertragen werden. Muss nun der Bildausschnitt des Medizingerätes verändert werden, wird dieser Wunsch bislang dem Helfer mündlich mitgeteilt oder die Änderung über einen Roboterarm aus der Ferne durch den Facharzt selbst durchgeführt. Hierbei kommt es immer wieder zu Verständigungsproblemen, z.B. wenn der Facharzt relevante Punkte beim Patienten untersuchen will, aber den Helfer vor Ort nicht exakt anleiten kann.

[0004] Die Voraussetzung für eine gezielte telemedizinische Diagnose ist die korrekte Darstellung der zu behandelnden Stelle und deren Übertragung zum behandelnden Facharzt.

[0005] Die Übertragung von Ultraschallaufnahmen via Telemedizin stellt ein seit vielen Jahren häufig genutztes und bewährtes Verfahren dar (Heese F., Görg C. "Diagnostische Wertigkeit einer internistischen Referenzsonographie (DEGUM-Stufe 3)", Ultraschall in Med 2006; 27(3): 220-224, Georg Thieme Verlag Stuttgart). Die Fernanleitung erfolgt dabei größtenteils per Sprachbefehl. Bei einer mündlichen Anleitung des Helfers gibt der Facharzt Audiokommandos, wie das bildgebende System zu führen ist (Popov V. et al. "The Feasibility of Real-Time Transmission of Sonographic Images from a Remote Location over Low-Bandwidth Internet Links: A Pilot Study", AJR March 2007 vol. 188 no. 3).

[0006] Vereinzelt gibt es Versuche, diese Steuerung direkt mit Hilfe eines Roboterarms von einem Facharzt durchführen zu lassen. Hierbei wird der Roboterarm über eine Datenleitung aus der Ferne bedient. Der Helfer vor Ort hat in diesem Fall nur noch unterstützende Funktion und hält den Roboterarm beispielsweise über den Patienten oder überwacht die Untersuchung (Arbeille P., Capri A. et al. "Use of a Robotic Arm to Perform Remote Abdominal Telesonography", American Roentgen Ray Society, AJR: 188, 2007).

[0007] Im Bereich der Raumfahrt wurde ein Verfahren erprobt, bei dem zusätzlich zur Sprachanleitung eine Übersichtskarte zur Orientierung verwendet wird. Auf der Karte sind diverse Aufsetzpunkte für den Schallkopf markiert. Ein Astronaut erhält bei diesem Verfahren auf der Erde zunächst ein kurzes Training und soll dann in der Schwerelosigkeit eine Ultraschalluntersuchung mit Hilfe der Übersichtskarte und einer mündlichen Anleitung

durchführen (Barratt M, Pool SL "Principles of Clinical Medicine for Space Flight", 2008) (Foale, C.M., Kaleri A.Y., et al. "Diagnostic Instrumentation Aboard ISS: Just-In-Time Training for Non-Physician Crewmembers", Aviation, Space and Environmental Medicine, Vol. 76, No. 6, 2005).

[0008] Der genannte Stand der Technik weist die folgenden Nachteile auf: Eine rein mündliche Übermittlung von Anweisungen ist mitunter unpräzise. Ferner müssen häufig Sprachbarrieren überwunden werden. Die Verwendung eines Roboterarms ist sehr kosten- und wartungsintensiv. Ferner muss der Roboterarm häufig vom Helfer mit bedient werden. Für die Übertragung des Steuerbefehls des Roboterarms sind große Datenraten erforderlich, was eine zusätzliche teure Datenleitung erforderlich macht oder zu einer Reduktion der für die Bildübertragung zur Verfügung stehenden Datenrate führt.

[0009] Eine Anleitung mittels Übersichtskarte dient lediglich zur besseren Auffindung der Aufsetzpunkte der Diagnosevorrichtung, beseitigt aber keine Verständigungsschwierigkeiten während der Untersuchung.

[0010] Aufgabe der Erfindung ist es, ein Telediagnosesystem und ein Verfahren zum Durchführen einer Telediagnose bereitzustellen, die eine einfachere und sicherere Durchführung einer Telediagnose ermöglichen.

[0011] Die Lösung der Aufgabe erfolgt erfindungsgemäß durch die Merkmale des Vorrichtungsanspruchs 1 und des Verfahrensanspruchs 6.

[0012] Das erfindungsgemäße Telediagnosesystem weist eine Eingabevorrichtung zum Eingeben von Befehlen durch einen ersten Benutzer auf. Diese Befehle betreffen die Bewegung einer räumlich von der Eingabevorrichtung beabstandeten Diagnosevorrichtung. Bei dem ersten Benutzer kann es sich beispielsweise um einen Arzt handeln, so dass die Diagnosevorrichtung als medizinische Diagnosevorrichtung ausgestaltet ist und der Arzt mit Hilfe des Telediagnosesystems einen räumlich entfernten Patienten behandeln kann.

[0013] Erfindungsgemäß umfasst das Telediagnosesystem ferner eine Anzeigevorrichtung, die datentechnisch mit der Eingabevorrichtung verbindbar ist. Die Anzeigevorrichtung dient dem Anzeigen der durch den ersten Benutzer angegebenen Bewegungsbefehle an einen von dem ersten Benutzer räumlich beabstandeten zweiten Benutzer. Bei diesem zweiten Benutzer kann es sich beispielsweise um einen nicht besonders ausgebildeten Helfer handeln, der sich bei der zu untersuchenden Person oder dem zu untersuchenden Gegenstand befindet und die Diagnosevorrichtung gemäß den durch den ersten Benutzer eingegebenen Bewegungsbefehlen bewegt. Somit kann die Diagnosevorrichtung genau diejenigen Daten aufnehmen, die der erste Benutzer zum Stellen seiner Telediagnose benötigt. Bei der Anzeigevorrichtung kann es sich beispielsweise um eine optische Anzeigevorrichtung handeln. Ihre Verbindung mit der Eingabevorrichtung kann auch über große Strecken erfolgen, so dass es beispielsweise möglich ist, einen Helfer zum Bewegen der Diagnosevorrichtung anzuleiten,

der mehrere Hunderte oder Tausende Kilometer entfernt ist. Trotz dieser großen räumlichen Entfernung kann der erste Benutzer den zweiten Benutzer durch das erfindungsgemäße Telediagnosesystem einfach und dennoch sehr genau anleiten, so dass eine effiziente Diagnose möglich wird.

[0014] Es ist bevorzugt, dass die Anzeigevorrichtung derart mit einer Diagnosevorrichtung verbindbar oder verbunden ist, dass die Anzeigevorrichtung und die Diagnosevorrichtung relativ zueinander nicht beweglich sind, wobei die Verbindung dieser beiden Komponenten insbesondere durch einen lösbaren Schnellverschluss erfolgt. Anders ausgedrückt, wird somit die Anzeigevorrichtung in gleicher Weise mitbewegt, wenn die Diagnosevorrichtung durch den zweiten Benutzer bewegt wird. Die Anzeigevorrichtung hat somit immer exakt dieselbe räumliche Lage und Ausrichtung wie die Diagnosevorrichtung. Bewegungsbefehle, die durch die Anzeigevorrichtung angezeigt werden, können somit vom zweiten Benutzer auf sehr einfache Weise intuitiv umgesetzt werden, da er die Diagnosevorrichtung lediglich in diejenige Richtung bewegen muss, die durch die Anzeigevorrichtung angezeigt wird. Ein Umdenken durch den zweiten Benutzer im Sinne eines Umrechnens in ein anderes Koordinatensystem ist nicht notwendig.

[0015] Es ist weiterhin bevorzugt, dass die Eingabevorrichtung einen Drei-Achsen-Joystick aufweist. Dieser dient der Eingabe eines Befehls für eine translatorische Bewegung der Diagnosevorrichtung entlang zweier senkrecht zueinander stehender Achsen und insbesondere einer rotatorischen Bewegung um eine dritte Achse, die ebenfalls senkrecht zu den ersten zwei Achsen steht. Die Anzeigevorrichtung umfasst in dieser Ausführungsform sechs insbesondere optische Anzeigeelemente, nämlich jeweils zwei Anzeigeelemente für jede der genannten drei Achsen (jeweils ein Anzeigeelement für jede Richtung einer Achse). Durch diese Anzeigeelemente erfolgt ein Anzeigen der durch den Drei-Achsen-Joystick eingegebenen Befehle entlang bzw. um die genannten drei Achsen. Die optischen Anzeigeelemente können beispielsweise als gerade Pfeile für die Anzeige der translatorischen Bewegungen und als ringsegmentförmige Pfeile zur Anzeige der rotatorischen Bewegung ausgebildet sein.

[0016] Es ist möglich, dass die Eingabevorrichtung weitere Eingabeelemente aufweist. Beispielsweise kann sie einen Schieberegler zur Eingabe eines Befehls für eine translatorische Bewegung der Diagnosevorrichtung entlang der dritten Achse aufweisen. In dieser Ausführungsform weist die Anzeigevorrichtung weitere zwei Anzeigeelemente auf zum Anzeigen der durch den Schieberegler eingegebenen Bewegung entlang dieser dritten Achse. Durch die genannten Eingabe- und Anzeigeelemente des erfindungsgemäßen Telediagnosesystems ist es somit dem ersten Benutzer möglich, Befehle über Bewegungen entlang dreier Achsen und um eine dieser Achsen an den zweiten Benutzer zu übermitteln. Es ergeben sich somit vier Freiheitsgrade. Handelt es

sich beispielsweise bei der Diagnosevorrichtung um eine medizinische Diagnosevorrichtung, kann diese unter Verwendung der genannten vier Freiheitsgrade in geeigneter Weise platziert werden. Bei der Diagnosevorrichtung kann es sich beispielsweise um ein Sonographiergerät oder anderes Gerät für ein bildgebendes Verfahren, beispielsweise im Bereich der Dermatologie, handeln. Jedoch kann die Diagnosevorrichtung auch ein nicht medizinisches Gerät sein, durch das eine Untersuchung einer räumlich entfernten Person oder eines räumlich entfernten Gegenstandes erfolgen kann.

[0017] Die Eingabevorrichtung und die Anzeigevorrichtung können weitere Eingabeelemente und Anzeigeelemente aufweisen, durch die die Übertragung von Bewegungsbefehlen bezüglich der verbleibenden zwei Freiheitsgrade möglich wird. Diese Bewegungsbefehle betreffen dann eine Rotation der Diagnosevorrichtung jeweils um die erste und zweite Achse. Durch diese zusätzlichen Eingabeelemente kann somit die Diagnosevorrichtung durch die Befehle des ersten Benutzers beliebig im Raum platziert werden.

[0018] Zur eigenen Kontrolle der durch den ersten Benutzer eingegebenen Bewegungsbefehle ist es bevorzugt, dass die Eingabevorrichtung eine zweite optische Anzeigevorrichtung zum Anzeigen der durch den ersten Benutzer in die Eingabevorrichtung eingegebenen Befehle aufweist. Diese ist insbesondere identisch zu der ersten Anzeigevorrichtung zum Anzeigen der Befehle an den zweiten Benutzer ausgebildet. Der erste Benutzer sieht somit, anders ausgedrückt, die eingegebenen Bewegungsbefehle in identischer Weise wie der zweite Benutzer. Mögliche Eingabebefehle können somit schnell erkannt und korrigiert werden.

[0019] Die Erfindung betrifft ferner ein Verfahren zum Durchführen einer Telediagnose. Zunächst erfolgt ein Eingeben von Befehlen in eine Eingabevorrichtung durch einen ersten Benutzer. Diese Befehle betreffen die Bewegung einer von der Eingabevorrichtung räumlich beabstandeten Diagnosevorrichtung. Diese durch den ersten Benutzer eingegebenen Bewegungsbefehle werden mittels einer Anzeigevorrichtung einem zweiten Benutzer, der räumlich vom ersten Benutzer beabstandet ist, angezeigt.

[0020] Das erfindungsgemäße Verfahren kann dieselben Merkmale aufweisen, die in Zusammenhang mit dem erfindungsgemäßen Telediagnosesystem beschrieben wurden und umgekehrt.

[0021] Es ist bevorzugt, dass die durch den ersten Benutzer in die Eingabevorrichtung eingegebenen Befehle zur Kontrolle durch den ersten Benutzer optisch durch eine zweite Anzeigevorrichtung in der Eingabevorrichtung angezeigt werden.

[0022] Das erfindungsgemäße Telediagnosesystem kann beispielsweise mit den modernen technischen Möglichkeiten eines Videokonferenzsystems kombiniert werden, ohne dass aufwändige Modifikationen oder Ergänzungen notwendig sind. Die benötigte zusätzliche Datenrate ist mit maximal 1-2 Kilobit pro Sekunde sehr

gering und kann somit ohne eine sichtbare Beeinträchtigung der Bildqualität des übertragenen Diagnosebildes, beispielsweise eines Ultraschallbildes, in der bereits vorhandenen Datenleitung versendet werden. Eine zusätzliche Datenleitung oder -übertragung ist nicht erforderlich.

[0023] Gegebenenfalls kann es sinnvoll sein, das Telediagnosesystem mit einer Übersichtskamera, deren Bild ebenfalls mittels Videokonferenz übertragen wird, zu kombinieren, so dass es dem ersten Benutzer möglich ist, die gewünschte Untersuchungsstelle schnell zu erreichen. Die optische Darstellung der gewünschten Bewegungsrichtung der Diagnosevorrichtung erhöht ggf. in Kombination mit einer akustischen Übermittlung von Sprachanweisungen des ersten Benutzers die Genauigkeit und Geschwindigkeit der Telediagnose.

[0024] Das erfindungsgemäße Telediagnosesystem kann besonders kostengünstig durch Verwendung von vorhandenen Serienprodukten hergestellt werden. Spezialkomponenten sind nicht erforderlich.

[0025] Im Folgenden werden bevorzugte Ausführungsformen der Erfindung anhand von Figuren erläutert.

[0026] Es zeigen:

Figur 1 eine Ausführungsform einer erfindungsgemäßen Anzeigevorrichtung,

Figur 2 eine Ausführungsform einer erfindungsgemäßen Anzeigevorrichtung,

Figur 3 eine Ausführungsform einer erfindungsgemäßen Eingabevorrichtung.

[0027] Die in Fig. 3 dargestellte Eingabevorrichtung 12 ist als Steuerpult ausgebildet und weist einen Drei-Achsen-Joystick 20 auf, durch den Befehle für eine translatorische Bewegung der Diagnosevorrichtung 16 entlang zweier Achsen x, y eingegeben werden können. Ferner erzeugt eine Rotation des Joysticks 20 ein Befehl für eine rotatorische Bewegung um eine dritte Achse z.

[0028] Zur Kontrolle der durch den Joystick 20 eingegebenen Befehle durch den ersten Benutzer weist das Steuerpult 12 sechs Leuchtelemente auf. Die oben angeordneten vier geraden Pfeile 22a', 22b', 24a', 24b' stellen die Bewegungsbefehle entlang der translatorischen Achsen x und y dar. Die ringsegmentförmigen Pfeile 26a', 26b' stellen die Befehle hinsichtlich der Rotationsbewegungen um die dritte Achse z dar. Bevorzugt sind diese Anzeigeelemente durchsichtig oder durchscheinend ausgebildet, wobei sich unter diesen Anzeigeelementen ein Leuchtmittel, beispielsweise jeweils eine LED befindet, durch die die entsprechende Bewegungsanweisung angezeigt wird.

[0029] Das Steuerpult 12 weist ferner einen Schieberegler 28 auf, durch den ein Befehl hinsichtlich einer translatorischen Bewegung entlang der dritten Achse z eingegeben werden kann. Ist beispielsweise die Diagno-

sevorrichtung 16 ein Ultraschallgerät, so muss dem ersten Benutzer die Möglichkeit gegeben werden, den Druck, mit dem dieses Ultraschallgerät auf die zu untersuchende Stelle gedrückt wird, zu bestimmen. Hierfür stehen die beiden Befehle "Erhöhen des Drucks" und "Verringern des Drucks" zur Verfügung. Diese Befehle werden durch die zusätzlichen Anzeigeelemente 30a', 30b' angezeigt.

[0030] Dieselben Anzeigeelemente finden sich in der Anzeigevorrichtung 14, die in der Fig. 2 dargestellt ist. Diese Anzeigevorrichtung 14 ist vorzugsweise mechanisch in nicht beweglicher Weise mit der Untersuchungs-
vorrichtung 16, beispielsweise einem Ultraschallkopf, verbunden. Dieser Ultraschallkopf wird durch den zweiten Benutzer gemäß den Bewegungsanweisungen des ersten Benutzers geführt. Der Anzeigevorrichtung 14 kann der zweite Benutzer Bewegungsanweisungen entnehmen, die vier Freiheitsgrade, nämlich drei translatorische Bewegungen entlang der Achsen x, y, z und eine rotatorische Bewegung um die Achse z, betreffen. Die verbleibenden zwei Freiheitsgrade, nämlich die Rotationsbewegung um die Achsen x und y, können ebenfalls durch weitere Eingabeelemente und Anzeigeelemente implementiert werden.

[0031] In Fig. 1 ist die Anzeigevorrichtung 14 und die mit dieser verbundene Diagnosevorrichtung 16 dargestellt, wobei diese Komponenten im Verhältnis zu Fig. 2 um 90° senkrecht zur Blattebene nach links geschwenkt wurden. Die Anzeigevorrichtung 14 ist mit einer nicht dargestellten Steuer- und Berechnungseinrichtung verbunden. Die drei Achsen x, y und z, entlang derer eine translatorische Bewegung durchgeführt wird, sind in Fig. 1 ebenfalls gekennzeichnet. Ebenso ist mit dem durchgehenden kreissegmentförmigen Pfeil auf der linken Seite die Rotation um die z-Achse dargestellt. Somit wären die eingangs genannten vier Freiheitsgrade für Bewegungsbefehle vollständig. Die gestrichelt dargestellten Rotationsbefehle um die x- und y-Achse können, wie bereits dargestellt, zusätzlich implementiert werden, so dass es möglich ist, die Diagnosevorrichtung beliebig im Raum anzuordnen. Die bisher verwendete Elektronik für Bewegungsbefehle in vier Freiheitsgraden ist auch dazu in der Lage, sechs Freiheitsgrade zu bedienen, so dass beliebige Bewegungen möglich sind.

[0032] Es ist bevorzugt, dass die aktuelle Stellung der Eingabebefehle durch den ersten Benutzer kontinuierlich über einen Mikroprozessor abgefragt und verarbeitet wird. Dieser befindet sich in der Eingabevorrichtung 12 oder kann datentechnisch mit dieser verbunden sein. Der verwendete Mikroprozessor (z.B. M-Unit 2, C-Control) verarbeitet in einem z.B. in Visualbasic++ geschriebenen Programm die eingegebenen Richtungsbefehle. Das Programm wandelt diese Steuerbefehle für die Diagnosevorrichtung um und sendet sie z.B. über eine serielle Verbindung (RS 232) zunächst an den telemedizinischen Arbeitsplatz des ersten Benutzers, der diese Befehle über die Anzeigevorrichtung 14 kontrollieren kann. Über einen Datenkanal, beispielsweise den Datenkanal der

Videokonferenz, werden die Richtungsbefehle dann an die Anzeigevorrichtung weitergeleitet, während sie gleichzeitig über eine LED-Anzeige auf dem Eingabepult 12 dargestellt werden. Gemäß Fig. 1 kann die Diagnosevorrichtung 16 in einfacher Weise, beispielsweise mittels eines Klettverschlusses mit der Anzeigevorrichtung 14 verbunden werden.

[0033] Die Untersuchungskomponente, die in Fig. 2 dargestellt ist, kann die Anzeigevorrichtung 14 und eine separate, nicht dargestellte, Empfangseinheit aufweisen. Dies kann aus ergonomischen Gründen vorteilhaft sein. Diese beiden Einheiten sind datentechnisch miteinander verbunden. Ein entsprechendes Datenkabel 32 ist beispielsweise in den Fign. 1 und 2 sichtbar. Die Empfangseinheit kann über eine serielle Verbindung mit dem telemedizinischen Arbeitsplatz des ersten Benutzers verbunden werden und kann einen Mikroprozessor (M-Unit 2, C-Control) aufweisen, welcher die Steuerbefehle der Eingabevorrichtung 12 empfängt und mit Hilfe der Anzeigevorrichtung 14 optisch anzeigt. Eine kabelgebundene Verbindung der Anzeigevorrichtung 14 mit der nicht dargestellten Empfangseinheit kann vorteilhaft sein, um eine Steuerung von umliegenden Medizingeräten aufgrund einer Funkübertragung zu vermeiden.

[0034] Das erfindungsgemäße Telediagnosesystem sowie das erfindungsgemäße Verfahren können beispielsweise in der Medizintechnik sowohl im Bereich der telemedizinischen Versorgung in abgelegenen Regionen oder Katastrophengebieten (z.B. für Rettungskräfte nach Überschwemmungen oder Erdbeben) eingesetzt werden. Weiterhin ist ein Einsatz als Komponente zur Qualitätssicherung bei Aus- und Weiterbildungsmaßnahmen (Teleteaching, E-Learning) denkbar.

Patentansprüche

1. Telediagnosesystem (10), mit einer Eingabevorrichtung (12) zum Eingeben von Befehlen durch einen ersten Benutzer, die die Bewegungen einer räumlich von der Eingabevorrichtung (12) beabstandeten Diagnosevorrichtung (16) betreffen, einer Anzeigevorrichtung (14), die datentechnisch mit der Eingabevorrichtung (12) verbindbar ist, zum Anzeigen der durch den ersten Benutzer eingegebenen Bewegungsbefehle an einen von diesem räumlich beabstandeten zweiten Benutzer.
2. Telediagnosesystem (10) nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Anzeigevorrichtung (14) derart mit einer Diagnosevorrichtung (16) verbindbar oder verbunden ist, dass die Anzeigevorrichtung (14) und die Diagnosevorrichtung (16) relativ zueinander nicht beweglich sind, wobei die Verbindung insbesondere durch einen lösbaren Schnellverschluss (18) erfolgt.

3. Telediagnosesystem (10) nach Anspruch 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Eingabevorrichtung (12) einen Drei-Achsen-Joystick (20) aufweist zur Eingabe eines Befehls für eine translatorische Bewegung der Diagnosevorrichtung (16) entlang zweier Achsen (x, y) und einer rotatorischen Bewegung um eine dritte Achse (z) und die Anzeigevorrichtung (14) sechs optische Anzeigeelemente (22ab, 24ab, 26ab), nämlich je zwei Anzeigeelemente für jede dieser drei Achsen (x, y, z) aufweist, zum Anzeigen der durch den Drei-Achsen-Joystick (20) eingegebenen Befehle entlang bzw. um die drei Achsen (x, y, z) aufweist.
4. Telediagnosesystem (10) nach einem der Ansprüche 1 bis 3, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Eingabevorrichtung (12) einen Schieberegler (28) zur Eingabe eines Befehls für eine translatorische Bewegung der Diagnosevorrichtung (16) entlang der dritten Achse (z) aufweist und die Anzeigevorrichtung (14) zwei Anzeigeelemente (30ab) aufweist zum Anzeigen der durch den Schieberegler (28) eingegebenen Bewegungen entlang der dritten Achse (z).
5. Telediagnosesystem (10) nach einem der Ansprüche 1 bis 4, **dadurch gekennzeichnet, dass** die Eingabevorrichtung (12) eine zweite optische Anzeigevorrichtung (14') zum Anzeigen der durch den ersten Benutzer in die Eingabevorrichtung (12) eingegebenen Befehle aufweist, die insbesondere identisch zu der ersten Anzeigevorrichtung (14) zum Anzeigen der Befehle an den zweiten Benutzer ausgebildet ist.
6. Verfahren zum Durchführen einer Telediagnose, mit den Schritten:
 - Eingeben von Befehlen in eine Eingabevorrichtung (12) durch einen ersten Benutzer, wobei die Befehle die Bewegung einer von der Eingabevorrichtung (12) räumlich beabstandeten Diagnosevorrichtung (16) betreffen,
 - Anzeigen der durch den ersten Benutzer eingegebenen Bewegungsbefehle mittels einer Anzeigevorrichtung (14) an einen zweiten Benutzer, der auch räumlich vom ersten Benutzer beabstandet ist.
7. Telediagnosesystem (10) nach Anspruch 6, **dadurch gekennzeichnet, dass** die durch den ersten Benutzer in die Eingabevorrichtung (12) eingegebenen Befehle zur Kontrolle durch den ersten Benutzer optisch und durch eine zweite Anzeigevorrichtung (14') in der Eingabevorrichtung (12) angezeigt werden.

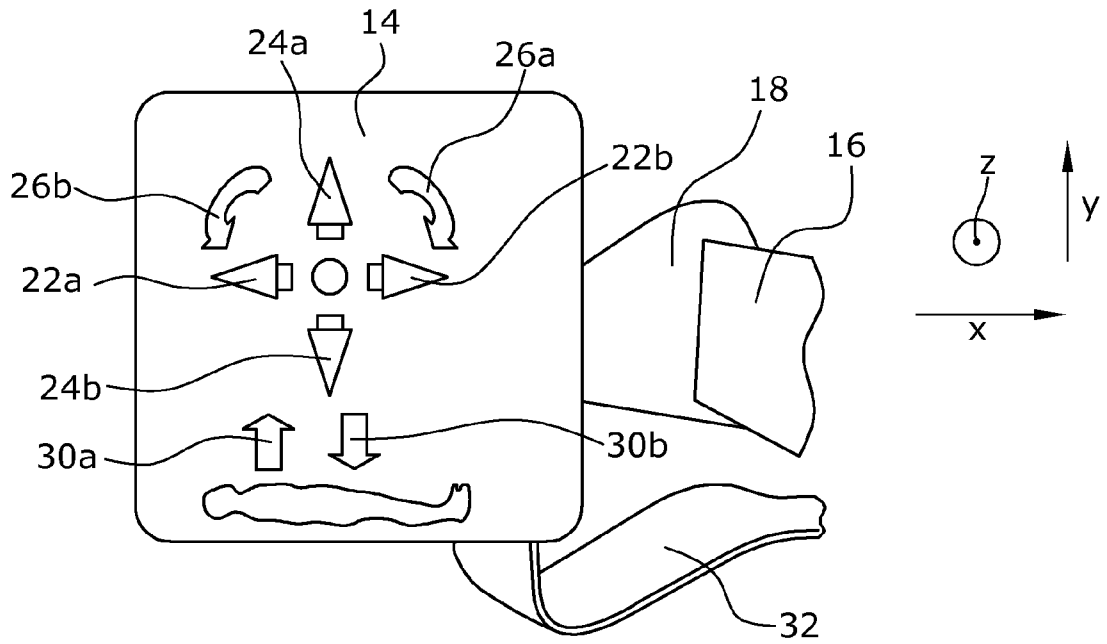


Fig.1

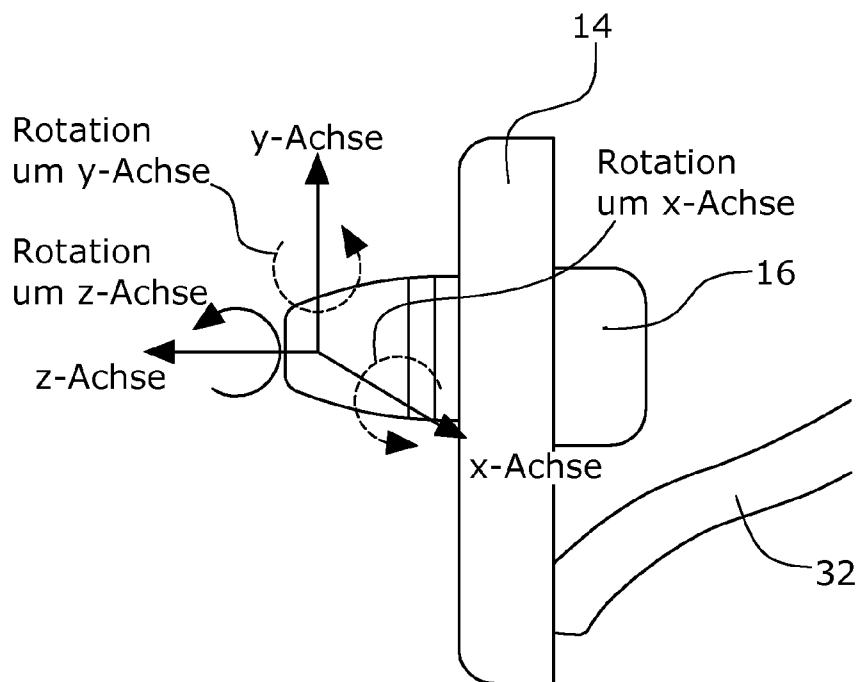


Fig.2

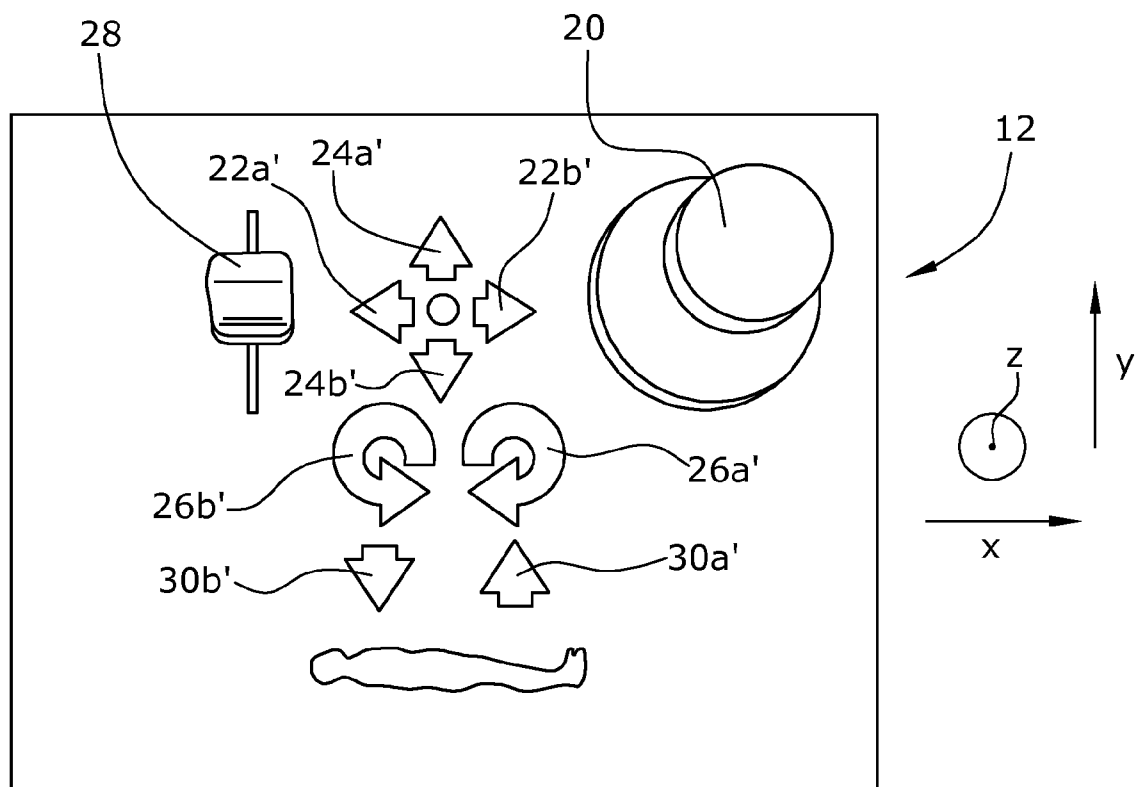


Fig.3



EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung
EP 12 19 7547

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (IPC)
X	YOSHINAGA T ET AL: "Development of 3D space-sharing interface using augmented reality technology for domestic tele-echography", PROCEEDINGS OF THE 31ST ANNUAL INTERNATIONAL CONFERENCE OF THE IEEE ENGINEERING IN MEDICINE AND BIOLOGY SOCIETY: ENGINEERING THE FUTURE OF BIOMEDICINE, EMBC 2009, IEEE, 3. September 2009 (2009-09-03), Seiten 6103-6106, XP031882591, DOI: 10.1109/IEMBS.2009.5334928 ISBN: 978-1-4244-3296-7 * das ganze Dokument *	1-7	INV. G06F19/00 A61B5/00
X	SUENAGA T ET AL: "A tele-instruction system for ultrasound probe operation based on shared ar technology", 2001 CONFERENCE PROCEEDINGS OF THE 23RD ANNUAL INTERNATIONAL CONFERENCE OF THE IEEE ENGINEERING IN MEDICINE AND BIOLOGY SOCIETY (CAT. NO.01CH37272) VOL.3; [ANNUAL INTERNATIONAL CONFERENCE OF THE IEEE ENGINEERING IN MEDICINE AND BIOLOGY SOCIETY. EMBS], Bd. 4, 25. Oktober 2001 (2001-10-25), Seiten 3765-3768, XP010593935, ISBN: 978-0-7803-7211-5 * das ganze Dokument *	1-7	RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (IPC) G06F A61B
X	US 6 490 490 B1 (UCHIKUBO AKINOBU [JP] ET AL) 3. Dezember 2002 (2002-12-03) * Spalte 4, Zeile 28 - Spalte 17, Zeile 44 *	1,5-7	
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt			
Recherchenort München		Abschlußdatum der Recherche 27. März 2013	Prüfer Hooper, Martin
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : mündliche Offenbarung P : Zwischenliteratur		T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus anderen Gründen angeführtes Dokument & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument	

 1
EPO FORM 1503 03.82 (P04C03)

**ANHANG ZUM EUROPÄISCHEN RECHERCHENBERICHT
 ÜBER DIE EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG NR.**

EP 12 19 7547

In diesem Anhang sind die Mitglieder der Patentfamilien der im obengenannten europäischen Recherchenbericht angeführten Patentdokumente angegeben.

Die Angaben über die Familienmitglieder entsprechen dem Stand der Datei des Europäischen Patentamts am

Diese Angaben dienen nur zur Unterrichtung und erfolgen ohne Gewähr.

27-03-2013

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument	Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
US 6490490	B1	03-12-2002	KEINE

EPO FORM P0461

Für nähere Einzelheiten zu diesem Anhang : siehe Amtsblatt des Europäischen Patentamts, Nr.12/82

IN DER BESCHREIBUNG AUFGEFÜHRTE DOKUMENTE

Diese Liste der vom Anmelder aufgeführten Dokumente wurde ausschließlich zur Information des Lesers aufgenommen und ist nicht Bestandteil des europäischen Patentdokumentes. Sie wurde mit größter Sorgfalt zusammengestellt; das EPA übernimmt jedoch keinerlei Haftung für etwaige Fehler oder Auslassungen.

In der Beschreibung aufgeführte Nicht-Patentliteratur

- Diagnostische Wertigkeit einer internistischen Referenzsonographie (DEGUM-Stufe 3. **HEESE F. ; GÖRG C.** Ultraschall in Med. Georg Thieme Verlag, 2006, vol. 27, 220-224 **[0005]**
- **POPOV V. et al.** The Feasibility of Real-Time Transmission of Sonographic Images from a Remote Location over Low-Bandwidth Internet Links: A Pilot Study. *AJR*, Marz 2007, vol. 188 (3 **[0005]**
- **ARBEILLE P. ; CAPRI A. et al.** Use of a Robotic Arm to Perform Remote Abdominal Telesonography. *American Roentgen Ray Society, AJR*, 2007, 188 **[0006]**
- **BARRATT M ; POOL SL.** *Principles of Clinical Medicine for Space Flight*, 2008 **[0007]**
- **FOALE, C.M. ; KALERI A.Y. et al.** Diagnostic Instrumentation Aboard ISS: Just-In-Time Training for Non-Physician Crewmembers. *Aviation, Space and Environmental Medicine*, 2005, vol. 76 (6 **[0007]**

专利名称(译)	远程诊断系统和用于执行远程诊断的方法		
公开(公告)号	EP2608092A1	公开(公告)日	2013-06-26
申请号	EP2012197547	申请日	2012-12-17
申请(专利权)人(译)	德国航空航天中心E. V.		
当前申请(专利权)人(译)	德国航空航天中心E. V.		
[标]发明人	FRETT TIMO PODDIG DIRK		
发明人	FRETT, TIMO PODDIG, DIRK		
IPC分类号	G06F 19/00 A61B5/00		
CPC分类号	A61B5/0022 G06F 19/3418 G16H40/63 G16H40/67		
代理机构(译)	VON克莱斯勒SELTING WERNER		
优先权	102011089793 2011-12-23 DE		
其他公开文献	EP2608092B1		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

该系统具有输入装置，即控制贴片，用于输入用户即医生关于空间诊断装置（16）从输入装置的移动的命令。显示设备（14）即LED，具有连接到输入设备的数据链路，用于显示用户输入的运动命令。显示装置以这样的方式连接到诊断装置，即显示装置不能相对于诊断装置移动。输入装置具有滑块，用于输入诊断装置的平移运动的命令。对于用于执行远程诊断的方法，还包括独立权利要求。

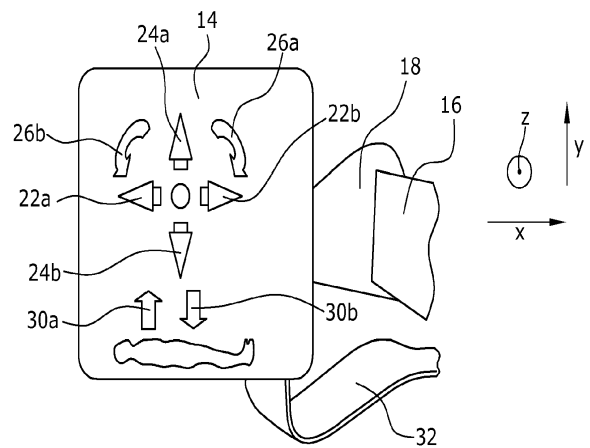


Fig.1