

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 特 許 公 報 (B2)

(11) 特許番号

特許第6170399号
(P6170399)

(45) 発行日 平成29年7月26日 (2017. 7. 26)

(24) 登録日 平成29年7月7日 (2017. 7. 7)

(51) Int. Cl. F I
A 6 1 B 34/00 (2016. 01) A 6 1 B 34/00

請求項の数 20 外国語出願 (全 28 頁)

(21) 出願番号	特願2013-206099 (P2013-206099)	(73) 特許権者	510253996
(22) 出願日	平成25年10月1日 (2013. 10. 1)		インテュイティブ サージカル オペレー ションズ, インコーポレイテッド
(62) 分割の表示	特願2012-71972 (P2012-71972) の分割		アメリカ合衆国 94086 カリフォル ニア州 サニーヴェイル キーファー・ロ ード 1020
原出願日	平成18年1月24日 (2006. 1. 24)	(74) 代理人	100107766
(65) 公開番号	特開2014-28296 (P2014-28296A)		弁理士 伊東 忠重
(43) 公開日	平成26年2月13日 (2014. 2. 13)	(74) 代理人	100070150
審査請求日	平成25年10月1日 (2013. 10. 1)		弁理士 伊東 忠彦
審判番号	不服2015-17922 (P2015-17922/J1)	(74) 代理人	100091214
審判請求日	平成27年10月1日 (2015. 10. 1)		弁理士 大貫 進介
(31) 優先権主張番号	11/043, 688		
(32) 優先日	平成17年1月24日 (2005. 1. 24)		
(33) 優先権主張国	米国 (US)		

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 ロボット手術のためのモジュールマニピュレーター支持体

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

ロボット手術システムであって：

プラットフォームリンケージ；

該プラットフォームリンケージに回転可能に連結された上面および該上面の反対側の底面を有する配向プラットフォーム；および

各々が該配向プラットフォームの前記底面に回転可能に連結された複数のアーム（38、40、42、又は44）であって、

各々のアームは付随するマニピュレーターを移動可能に支持し、且つ前記各々のアームは、固定可能なリンク（52又は58又は62）とジョイント（48、50、又は60若しくは64）とを含むことにより、該アームがある設定に配置されることができ且つ前記設定で固定されることができ、

前記各々のアームの前記付随するマニピュレーターの各々は、付随する外科用器具を移動可能に支持し、且つ

前記各々のアームの前記付随するマニピュレーターのうちのいずれか1つは、前記プラットフォームリンケージに対する前記配向プラットフォームの回転軸と整列される空間中の旋回点周りに前記付随する外科用器具の球状の旋回を拘束するための遠隔中心リンケージを備える、ことを特徴とする、

複数のアーム；

を有する

10

20

ロボット手術システム。

【請求項 2】

前記プラットフォームリンケージに対する前記配向プラットフォームの回転が第 1 の回転軸の周りである、

請求項 1 に記載のロボット手術システム。

【請求項 3】

前記複数のアームの 1 つは、内視鏡を移動可能に支持する内視鏡マニピュレーターを備える、

請求項 2 に記載のロボット手術システム。

【請求項 4】

取り付けベースをさらに有し、前記取り付けベースは、前記配向プラットフォームが該ベースからほぼ下方に延びることを可能にする天井で支持される構造物を備える、

請求項 1 に記載のロボット手術システム。

【請求項 5】

前記プラットフォームリンケージが、直線状レール、該レールに連結可能であるスライド可能なキャリッジ、および近位端上の該キャリッジおよび遠位端上の前記配向プラットフォームに回転可能に連結可能な少なくとも 1 つのアームを備える、

請求項 1 に記載のロボット手術システム。

【請求項 6】

前記プラットフォームリンケージが、前記配向プラットフォームの三次元並進を可能にするように構成される、

請求項 5 に記載のロボット手術システム。

【請求項 7】

前記プラットフォームリンケージが、前記配向プラットフォームの 1 つの軸の周りの回転を可能にするように構成される、

請求項 5 に記載のロボット手術システム。

【請求項 8】

前記配向プラットフォームが、前記複数のアームに回転可能に連結可能な 4 つのハブ、および前記プラットフォームリンケージに回転可能に連結可能な第 5 のハブを備え、該第 5 のハブが前記旋回点と整列する、

請求項 1 に記載のロボット手術システム。

【請求項 9】

前記各々のアームが、前記固定可能なリンクおよびジョイントの一次元の並進を可能にするように構成される、

請求項 1 に記載のロボット手術システム。

【請求項 10】

前記各々のアームが、前記固定可能なリンクおよびジョイントの 2 つ、または 3 つの軸の周りの回転を可能にするように構成される、

請求項 1 に記載のロボット手術システム。

【請求項 11】

前記ロボット手術システムが、器具マニピュレーターを移動可能に支持するための 3 つのアーム、および画像キャプチャードバイスマニピュレーターを移動可能に支持するための 1 つアームを備える、

請求項 1 に記載のロボット手術システム。

【請求項 12】

少なくとも 1 つのアームが、少なくとも 1 つのバランスされた、固定可能な接続された平行四辺形リンケージ構造を含み、該平行四辺形リンケージ構造が 1 対の隣接する固定可能な回転ジョイン間に延び、該接続された平行四辺形構造がほぼ垂直方向の移動を可能にするように整列され、そして該隣接する回転ジョイントが垂直軸の周りの旋回移動を可能にするように構成される、

10

20

30

40

50

請求項 1 に記載の ロボット手術システム。

【請求項 1 3】

前記プラットフォームリンケージおよび前記配向プラットフォームに連結されたブレーキシステムをさらに備え、該ブレーキシステムが、前記固定可能なリンクおよびジョイントが固定されているとき前記固定可能なリンクおよびジョイントの関節運動を妨げ、該ブレーキシステムが該固定可能なリンクおよびジョイントを、該固定可能なリンクおよびジョイントが関節運動され得る構成に解放するためのブレーキ解放アクチュエーターを含む、

請求項 1 に記載の ロボット手術システム。

【請求項 1 4】

前記複数の固定可能なリンクおよびジョイントをサーボ機構に連結するジョイントセンサーシステムをさらに備え、該センサーシステムがジョイント構成信号を生成し、該サーボ機構がコンピューターを含み、そして該ジョイントセンサーシステムが該ジョイント構成信号を該コンピューターに伝達する、

請求項 1 に記載の ロボット手術システム。

【請求項 1 5】

取り付けベースをさらに備え、前記コンピューターが、該取り付けベースに対して固定された参照座標系と、前記ジョイント構成信号を用いる器具との間の座標系変換を算出する、

請求項 1 4 に記載の ロボット手術システム。

【請求項 1 6】

少なくとも 1 つのマニピュレーターが、第 1 の軸周りの回転のために平行四辺形のリンケージベースに回転可能に連結されるマニピュレーターベースを有し、前記少なくとも 1 つのマニピュレーターは、前記マニピュレーターベースが水平に対して固定された角度であるように機械的に拘束される、

請求項 1 に記載の ロボット手術システム。

【請求項 1 7】

請求項 1 6 に記載の ロボット手術システムであって、

前記平行四辺形のリンケージベースが複数の駆動されるリンクおよびジョイントによって器具ホルダーに連結され、

前記器具が該器具ホルダーに取り付けられ、そして該器具の細長いシャフトが少なくとも 1 つの自由度で移動されるとき、該駆動されるリンクおよびジョイントが、前記シャフトを旋回点に対して拘束するように平行四辺形を画定し、

ここで、該第 1 の軸および該平行四辺形のリンケージベースに隣接する該平行四辺形の第 1 の辺が該旋回点で該シャフトと交差し、そして該平行四辺形の第 1 の辺が該第 1 の軸から角度がオフセットされている、

ロボット手術システム。

【請求項 1 8】

前記配向プラットフォームに連結可能なディスプレイをさらに備える、請求項 1 に記載の ロボット手術システム。

【請求項 1 9】

前記ディスプレイが、インターアクティブテレビジョンである、請求項 1 8 に記載の ロボット手術システム。

【請求項 2 0】

ロボット手術システムであって：

複数の外科用器具；

第 1 の面及び前記第 1 の面の反対側の第 2 の面を有する配向プラットフォーム；

該配向プラットフォームを移動可能に支持するプラットフォームリンケージであって、該配向プラットフォームが前記第 1 の面の第 1 のハブを介して該プラットフォームリンケージに回転可能に連結されている、プラットフォームリンケージ；および

各々が該配向プラットフォームに回転可能に連結される複数のアーム (38、40、42

10

20

30

40

50

、又は44)であって、

各々のアームは付随するマニピュレーターを移動可能に支持し、且つ前記各々のアームは、固定可能なリンク(52又は58又は62)とジョイント(48、50、又は60若しくは64)とを含むことにより、該アームがある設定に配置されることができ且つ前記設定で固定されることができ、

前記各々のアームの前記付随するマニピュレーターの各々は、付随する外科用器具を移動可能に支持し、

前記各々のアームの前記付随するマニピュレーターのうちのいずれか1つは、前記プラットフォームリンケージに対する前記配向プラットフォームの回転軸と整列される空間中の旋回点周りに前記付随する外科用器具の球状の旋回を拘束するための遠隔中心リンケージを備え、且つ

前記複数のアームの各々は、前記第2の面の対応する第2のハブを介して該配向プラットフォームに回転可能に連結される、ことを特徴とする、

複数のアーム；

を有する

システム。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

(発明の背景)

本発明は、一般に、医療用、手術用、および／またはロボットデバイスおよびシステムに関する。例示の実施形態では、本発明は、手術用器具を移動するためのマニピュレーターのようなロボットマニピュレーター、内視鏡またはその他の画像チャプチャーデバイスを支持し、そしてそれらを患者身体中の所望の手術部位と整列するための改良された構造物を有する最小侵襲的ロボット手術システムを提供する。

【背景技術】

【0002】

最小侵襲的医療技法は、診断手順または手術手順の間に損傷される外部組織の量を低減することが意図され、それによって患者の回復時間、不快さ、および有害な副作用を低減する。最小侵襲的手術の1つの効果は、例えば、低減された手術後病院回復時間である。標準的な開放手術についての平均の病院滞在は、代表的には、類似の最小侵襲的手術についての平均滞在より顕著により長いので、最小侵襲的技法の増加した使用は、毎年病院費用において数百万ドルを節約し得る。米国で毎年実施される多くの手術は最小侵襲的様式で実施され得るけれども、現在の手術のほんの一部分のみがこれらの有利な技法を用いているに過ぎず、これは、最小侵襲的手術器具、およびそれらをマスターすることに関連するさらなる手術訓練における制限に起因する。

【0003】

最小侵襲的ロボット手術システムまたは遠隔手術システムは、外科医の器用さを増大し、そして伝統的な最小侵襲的技法に関するいくつかの制限を避けるために開発されている。遠隔手術では、外科医は、遠隔制御の特定の形態、例えば、サーボ機構などを用い、手によって手術器具を直接保持し、そして動かすよりもむしろ、これらの手術器具を操作する。遠隔手術システムでは、外科医は、手術ワークステーションで手術部位の画像を提供される。ディスプレイ上の手術部位の二次元または三次元画像を見ながら、外科医は、マスター制御デバイスを操作する(これは、次いでサーボ機械的に手術器具の動きを制御する)ことにより、患者に対して手術手順を実施する。

【0004】

遠隔手術のために用いられるサーボ機構は、しばしば、2つのマスターコントローラー(外科医の手の各々のため)からの入力を受け、そしてその各々に手術器具が取り付けられる2つ以上のロボットアームを含み得る。操作支持リンケージ機構が、特許文献1および特許文献2に記載され、これらの全体の開示は、本明細書中に参考として援用される。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0005】

【特許文献1】 米国特許第6, 246, 200号明細書

【特許文献2】 米国特許第6, 788, 018号明細書

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0006】

新たな遠隔手術システムおよびデバイスは、高度に有効かつ有利であることが証明されているけれども、なおさらなる改良が所望され得る。一般に、改良された最小侵襲的ロボット手術システムを提供することが所望され得る。これらの改良された技法がロボット手術システムの効率および使用の容易さを増大するならば、特に有益であり得る。例えば、操縦性を増加し、手術室におけるスペース利用を改善し、より迅速かつより容易なセットアップを提供し、使用の間のロボットデバイス間の衝突を防ぎ、そして／またはこれらの新たな手術システムの機械的複雑さおよびサイズを低減することが特に有利であり得る。

10

【課題を解決するための手段】

【0007】

(発明の簡単な要旨)

本発明は、一般に、医療用、手術用、そして／またはロボットデバイスおよびシステムに関する。多くの実施形態では、本発明は、手術用器具を移動するためのマニピュレータのようなロボットマニピュレータ、内視鏡またはその他の画像チャプチャーデバイスを支持し、そしてそれらを患者身体中の所望の手術部位と整列するための改良された構造物を有する最小侵襲的ロボット手術システムを提供する。改良されたモジュールマニピュレータ支持体は、いくつかの利点を提供し得、これには、増大された操縦性、手術室における改良されたスペース利用、より迅速およびより容易なセットアップ、使用の間のロボットデバイス間の衝突防止、および／またはこれら新たな手術システムの低減された機械的複雑さ、およびサイズが含まれる。このような利点は、次いで、このようなロボット手術システムの使用の有効性および容易さを増大する。

20

【0008】

本発明の第1の局面では、ロボット手術システムは、取り付けベース、複数の手術器具、関節支持体アセンブリを備える。各器具は、付随する関連侵襲アパーチャを通じて患者中に所望の内部手術部位まで挿入可能である。上記関節支持体アセンブリは、上記複数の器具を上記ベースに対して移動可能に支持する。上記支持体は、一般に、配向プラットホーム、この配向プラットホームを上記ベースに対して移動可能に支持するプラットホームリンケージ、および上記配向プラットホームに取り付けられる複数のマニピュレータを備え、ここで、各マニピュレータは、付随する器具を移動可能に支持する。

30

【0009】

上記取り付けベースは、好ましくは、上記関節支持体アセンブリが上記ベースからほぼ下方に延びることを許容するような天井で支持される構造物を備える。天井に取り付けられる関節支持体アセンブリは、有利なことに、手術室中のスペース利用を改善し、特に、人員および／またはその他の手術設備のための作業テーブルに隣接するスペースを整頓すること、ならびに床上のロボット設備および配線を最小にする。さらに、天井に取り付けられる関節支持体アセンブリは、手順の間にその他の隣接するマニピュレータとの衝突の可能性またはスペース衝突を最小にし、そして上記ロボット手術システムが使用されないとき、便利な貯蔵を提供する。

40

【0010】

上記プラットホームリンケージ、好ましくは、直線状レール、このレールに連結可能であるスライド可能なキャリッジ、および近位端上のこのキャリッジおよび遠位端上の上記配向プラットホームに回転可能に連結可能な少なくとも1つのアームを備える。上記プラ

50

ットホームリンケージは、有利には、上記配向プラットホームの少なくとも三次元並進を可能にすることにより、および上記配向プラットホームの1つの軸の周りの回転を可能にすることにより上記関節支持体アセンブリの操縦可能性を増大する。上記配向プラットホームの増大した移動の範囲は、患者身体の広い範囲に亘り切開部位への接近を許容する。これは、結腸手術、複数血管冠状動脈バイパスグラフト手順、心臓手術、胃バイパスなどのような複雑かつ長い手順を実施するとき、手術部位を交互するためにマニピュレーターの中央操作の迅速な再位置決めを容易にすることによって有益であり得る。

【0011】

上記ロボット手術システムは、上記配向プラットホームに連結可能な複数の配置可能なセットアップジョイントアームをさらに含む。各アームは、付随するマニピュレータを移動可能に支持しており、そして事前設定可能である離脱可能に固定可能なリンクおよびジョイントを規定している。多くの実施形態では、しばしば4つ以上である、3つ以上のマニピュレータが上記配向プラットホームに取り付けられ、各マニピュレータは、別個の切開部位に関連している。4つ以上の切開部位の各々は、直径が約7～15mmであり、そして点であると考えることができ、これは、代表的には、腹部中の腹腔壁の中央点、または胸部中の肋骨の隣に位置される。好ましくは、上記配向プラットホームは、上記複数のアームに回転可能に連結可能な4つのハブ、および上記プラットホームリンケージに連結可能な第5のハブを備え、ここで、この第5のハブは、好ましくは内視鏡のための切開部位と一致する旋回点と整列される。この第5のハブは、この内視鏡マニピュレータ旋回点の周りに上記配向プラットホームの回転を提供し、上記複数のセットアップアームが、手術手順が行われるべき方向を指すことを可能にする。

【0012】

一般に、上記配向プラットホームは、器具マニピュレータを移動可能に支持するための3つのセットアップアーム、および画像キャプチャードバイスマニピュレータを移動可能に支持するための1つセットアップジョイントアームを備える。個々に位置決め可能なセットアップアームおよび付随するマニピュレータを支持するための配向プラットホームの利用は、有利なことに、機械的により複雑でない比較的小さく、そしてコンパクトなマニピュレータ支持体構造を生じる。例えば、単一の配向プラットホームは、各セットアップアームを独立に配置することに付随する遅延および複雑さを避けることによってより迅速および容易なセットアップを許容し得る。

【0013】

各セットアップジョイントアームは、4を超えない自由度を有する点で単純化される。代表的には、各アームは、上記固定可能なリンクおよびジョイントの一次元の並進、および上記固定可能なリンクおよびジョイントの2つまたは3つの軸の周りの回転を可能にする。少なくとも1つのセットアップジョイントアームは、一对の隣接する固定可能な回転ジョイント間に延びる、少なくとも1つのバランスされた固定可能な接続された平行四辺形リンケージ構造を含む。この接続された構造は、ほぼ垂直方向にある移動を可能にし、そしてこの隣接する回転ジョイントは垂直軸の周りの旋回移動を可能にする。

【0014】

上記システムは、上記関節支持体アセンブリに連結されたブレーキシシステムを含み得る。このブレーキシシステムは、先に少なくとも実質的に固定された形態に配置された上記固定可能なリンクの関節運動を解除可能に妨げる。このブレーキシシステムは、上記固定された形態に向かって付勢され、そして上記固定可能なリンクおよびジョイントを、この固定可能なリンクおよびジョイントが関節運動され得る再位置決め可能な形態に解放するためにブレーキ解放アクチュエータを含む。上記システムは、複数の上記固定可能なリンクおよびジョイントをサーボ機構に連結するジョイントセンサーシステムをさらに含み得る。このセンサーシステムはジョイント配置信号を生成する。このサーボ機構は、コンピュ

ーターを含み、そして上記ジョイントセンサーシステムは、上記ジョイント配置信号を上記コンピューターに伝達する。このコンピューターは、上記取り付けベースに対して固定された参照座標系と、上記ジョイント配置信号を用いる器具との間の座標系変換を算出する。

【0015】

少なくとも1つのマニピュレーターは、マニピュレーターベースが水平に対して固定された角度にあるように機械的に拘束される。この少なくとも1つのマニピュレーターは、約40°から約60°まで、好ましくは、約45°から約50°までの範囲で水平に対して角度がオフセットされている。上記セットアップジョイント補助アームによって支持される少なくとも1つのマニピュレーターは、0°から約20°までの範囲、好ましくは約15°だけ水平に対して角度がオフセットされる。上記セットアップジョイント中央アームによって支持される上記少なくとも1つのマニピュレーターは、40°～約90°、好ましくは約65°～約75°の範囲で水平に対して角度がオフセットされる。

【0016】

好ましくは、少なくとも1つのマニピュレーターは、スペース中の旋回点の周りで上記器具の球旋回を拘束するためのオフセット遠隔リンケージを備え、ここで、上記セットアップジョイントアームの固定可能なリンクおよびジョイントの関節運動が上記旋回点を移動する。驚くべきことに、上記セットアップアームは、上記オフセット遠隔中心マニピュレーターによって提供される移動の増加した範囲に起因して単純化され得る（例えば、4を超えない自由度をもつ）。これは、上記セットアップアームのより少ない事前設定とともにより単純なシステムプラットフォームを許容する。従って、手術室人員は、専門化された訓練をほとんどなくしてか、またはそれなしで手術のために上記ロボットシステムを迅速に配列および準備し得る。上記セットアップアームの減少した機械的複雑さを提供する例示のオフセット遠隔中心マニピュレーターは、米国特許出願第10/957,077号にさらに詳細に記載されている。

【0017】

1つの実施形態では、上記オフセット遠隔中心マニピュレーターは、一般に、マニピュレーターベースを有する関節リンケージアセンブリ、平行四辺形リンケージベース、複数の駆動されたリンクおよびジョイント、および器具ホルダーを備える。上記マニピュレーターベースは、第1の軸の周りの回転のために上記平行四辺形リンケージベースに回転可能に連結される。上記平行四辺形リンケージベースは、上記複数の駆動されたリンクおよびジョイントにより上記器具ホルダーに連結される。上記駆動されるリンクおよびジョイントは、上記器具が上記器具ホルダーに取り付けられ、そして上記シャフトが少なくとも1つの自由度で移動されるとき、旋回点に対して上記器具の細長いシャフトを拘束するように平行四辺形を規定する。上記第1の軸および上記平行四辺形リンケージベースに隣接する上記平行四辺形の第1の辺は、上記旋回点で上記シャフトと交差し、そして上記平行四辺形の第1の辺は上記第1の軸から角度がオフセットされる。

【0018】

本発明の別の局面では、ロボット手術システムにおける使用のためのモジュールマニピュレーター支持体が提供される。このシステムは、取り付けベース、複数の手術器具、および組織を操作するように付随する器具を移動するための駆動されたリンクおよびジョイントを規定する複数のマニピュレーターを備える。上記ベースに対してこのマニピュレーターを移動可能に支持および位置決めするための支持体は、上記取り付けベースに連結可能な配向プラットフォーム、およびこの配向プラットフォームに連結可能な複数のアームを含む。各アームは、付随するマニピュレーターを移動可能に支持し、そして事前設定可能である離脱可能に固定可能なリンクおよびジョイントを規定する。上記支持体は、上記配向プラットフォームに連結可能な相互作用モニターのようなディスプレイをさらに含み得る。このディスプレイは、セットアップ目的、器具変更、および／または手順を人員が見るこ

とのために用いられ得る。

【0019】

本発明のなお別の局面では、ロボット手術システムは、天井高さ取り付けベース、複数の手術器具、およびこの複数の器具を上記ベースに対して移動可能に支持する関節支持体アセンブリを備える。このアセンブリは、配向プラットホーム、および複数のマニピュレーターに付随する複数のアームを備える。この配向プラットホームは、上記関節支持体アセンブリが上記ベースからほぼ下方に延びることを許容するように上記ベースに連結可能である。上記複数のアームは、この配向プラットホームに連結可能であり、ここで、各アームは、事前設定可能である離脱可能に固定可能なリンクおよびジョイントを規定する。上記複数のマニピュレーターは、上記複数のアームに連結可能であって、各マニピュレーターは、組織を操作するように上記複数の器具を移動するために駆動されたリンクおよびジョイントを規定する。

10

【0020】

本発明のなお別の局面では、取り付けベース、複数の手術器具、およびこれら複数の器具を上記ベースに対して移動可能に支持する関節支持体アセンブリを有するロボット手術システムを調製するための方法が提供される。1つの方法は、配向プラットホームを、この配向プラットホームに取り付けられた複数のマニピュレーターを事前に位置決めするために、この配向プラットホームを移動可能に支持するプラットホームリンケージを上記ベースに対して、これら複数のマニピュレーターによって支持される手術器具が関連する最小侵襲的アパーチャに向かって配向されるように関節運動することによって移動する工程を包含する。上記配向プラットホームの移動は、この配向プラットホームを三次元で並進すること、そして／または上記配向プラットホームを1つの軸の周りで回転することを含み得る。上記複数のマニピュレーターは、上記配向プラットホームに連結可能な複数のアームを関節運動することによって移動され得る。上記プラットホームリンケージ、配向プラットホーム、および／またはアームは、さらなる関節運動を防ぐようにブレーキシテムで拘束され得る。

20

より特定すれば、本願発明は以下の項目に関し得る。

(項目1)

30

ロボット手術システムであって：

取り付けベース；

複数の手術器具であって、各器具が付随する関連侵襲アパーチャを通じて患者中に挿入可能である複数の手術器具；

上記複数の器具を上記ベースに対して移動可能に支持する関節支持体アセンブリを備え、

上記アセンブリが：

配向プラットホーム；

上記配向プラットホームを上記ベースに対して移動可能に支持するプラットホームリンケージ；および

40

上記配向プラットホームに取り付けられる複数のマニピュレーターであって、各マニピュレーターが付随する器具を移動可能に支持する複数のマニピュレーターを備える、システム。

(項目2)

上記取り付けベースが、上記関節支持体アセンブリが上記ベースからほぼ下方に延びることを許容するような天井で支持される構造物を備える、項目1に記載のシステム。

(項目3)

上記プラットホームリンケージが、直線状レール、上記レールに連結可能であるスライド可能なキャリッジ、および近位端上の上記キャリッジおよび遠位端上の上記配向プラットホームに回転可能に連結可能な少なくとも1つのアームを備える、項目1に記載のシステ

50

ム。

(項目 4)

上記プラットホームリンケージが、上記配向プラットホームの三次元並進を可能にする、項目 3 に記載のシステム。

(項目 5)

上記プラットホームリンケージが、上記配向プラットホームの 1 つの軸の周りの回転を可能にする、項目 3 に記載のシステム。

(項目 6)

上記配向プラットホームに連結可能な複数のアームをさらに備え、各アームが、付随するマニピュレーターを移動可能に支持し、そして事前設定可能である離脱可能に固定可能なリンクおよびジョイントを規定する、項目 1 に記載のシステム。

10

(項目 7)

上記配向プラットホームが、上記複数のアームに回転可能に連結可能な 4 つのハブ、および上記プラットホームリンケージに連結可能な第 5 のハブを備え、上記第 5 のハブが旋回点と整列され、そして上記旋回点の周りの上記配向プラットホームの回転を可能にする、項目 6 に記載のシステム。

(項目 8)

各アームが、上記固定可能なリンクおよびジョイントの一次元の並進を可能にする、項目 6 に記載のシステム。

(項目 9)

20

各アームが、上記固定可能なリンクおよびジョイントの 2 つまたは 3 つの軸の周りの回転を可能にする、項目 6 に記載のシステム。

(項目 10)

各アームが、4 を超えない自由度を有する、項目 6 に記載のシステム。

(項目 11)

上記システムが、器具マニピュレーターを移動可能に支持するための 3 つのアーム、および画像キャプチャードバイスマニピュレーターを移動可能に支持するための 1 つアームを備える、項目 6 に記載のシステム。

(項目 12)

少なくとも 1 つのアームが、一对の隣接する固定可能な回転ジョイント間に延びる、少なくとも 1 つのバランスされた固定可能な接続された平衡四辺形リンケージ構造を含み、上記接続された構造がほぼ垂直方向にある移動を可能にし、そして上記隣接する回転ジョイントが垂直軸の周りの旋回移動を可能にする、項目 6 に記載のシステム。

30

(項目 13)

上記関節支持体アセンブリに連結されたブレーキシシステムをさらに備え、上記ブレーキシシステムが、先に少なくとも実質的に固定された形態に配置された上記固定可能なリンクの関節運動を離脱可能に阻害し、上記ブレーキシシステムが上記固定された形態に向かって付勢され、上記ブレーキシシステムが、上記固定可能なリンクおよびジョイントを、上記固定可能なリンクおよびジョイントが関節運動され得る再位置決め可能な形態に解放するためにブレーキ解放アクチュエーターを含む、項目 6 に記載のシステム。

40

(項目 14)

複数の上記固定可能なリンクおよびジョイントをサーボ機構に連結するジョイントセンサーシステムをさらに備え、上記センサーシステムがジョイント配置信号を生成し、上記サーボ機構がコンピューターを含み、そして上記ジョイントセンサーシステムが上記ジョイント配置信号を上記コンピューターに伝達する、項目 6 に記載のロボットシステム。

(項目 15)

上記コンピューターが、上記取り付けベースに対して固定された参照座標系と、上記ジョイント配置信号を用いる器具との間の座標系変換を算出する、項目 14 に記載のロボットシステム。

(項目 16)

50

少なくとも1つのマニピュレーターが、マニピュレーターベースが水平に対して固定された角度にあるように機械的に拘束される、項目1に記載のシステム。

(項目17)

上記少なくとも1つのマニピュレーターが、約45°から約50°までの範囲で水平に対して角度がオフセットされている、項目16に記載のシステム。

(項目18)

上記少なくとも1つのマニピュレーターが、約15°だけ水平に対して角度がオフセットされている、項目16に記載のシステム。

(項目19)

上記少なくとも1つのマニピュレーターが、約65°から約75°までの範囲で水平に対して角度がオフセットされている、項目16に記載のシステム。

10

(項目20)

上記少なくとも1つのマニピュレーターが、スペース中の旋回点の周りで上記器具の球旋回を拘束するためのオフセット遠隔リンケージを備える、項目16に記載のシステム。

(項目21)

上記オフセット遠隔中心マニピュレーターが、第1の軸の周りの回転のために平行四辺形リンケージベースに回転可能に連結されるマニピュレーターベースを有する関節リンケージアセンブリを備える項目20に記載のシステムであって、上記平行四辺形リンケージベースが複数の駆動されたリンクおよびジョイントによって器具ホルダーに連結され、上記器具が上記器具ホルダーに取り付けられ、そして上記シャフトが少なくとも1つの自由度で移動されるとき、上記駆動されたリンクおよびジョイントが上記器具の細長いシャフトを旋回点に対して拘束するように平行四辺形を規定し、ここで、上記第1の軸および上記平行四辺形リンケージベースに隣接する上記平行四辺形の第1の辺が上記旋回点で上記シャフトと交差し、そして上記平行四辺形の第1の辺が上記第1の軸から角度がオフセットされる、システム。

20

(項目22)

上記配向プラットフォームに連結可能なディスプレイをさらに備える、項目1に記載のシステム。

(項目23)

上記ディスプレイが、相互作用モニターを備える、項目22に記載のシステム。

30

(項目24)

ロボット手術システムにおける使用のためのモジュールマニピュレーター支持体であって、上記システムが、取り付けベース、複数の手術器具、および組織を操作するように付随する器具を移動するための駆動されたリンクおよびジョイントを規定する複数のマニピュレーターを備え、上記ベースに対して上記マニピュレーターを移動可能に支持および位置決めするための上記支持体が：

上記取り付けベースに連結可能な配向プラットフォーム；および

上記配向プラットフォームに連結可能な複数のアームであって、各アームが付随するマニピュレーターを移動可能に支持し、そして事前設定可能である離脱可能に固定可能なリンクおよびジョイントを規定する、支持体。

40

(項目25)

ロボット手術システムであって：

天井高さ取り付けベース；

複数の手術器具；

上記複数の器具を上記ベースに対して移動可能に支持する関節支持体アセンブリであって、上記アセンブリが：

上記関節支持体アセンブリが上記ベースからほぼ下方に延びることを許容するように上記ベースに連結可能な配向プラットフォーム；

上記配向プラットフォームに連結可能な複数のアームであって、各アームが事前設定可能である離脱可能に固定可能なリンクおよびジョイントを規定する複数のアーム；および

50

上記複数のアームに連結可能な複数のマニピュレーターであって、各マニピュレーターが組織を操作するように上記複数の器具を移動するために駆動されたリンクおよびジョイントを規定する複数のマニピュレーターを備える、システム。

(項目 26)

取り付けベース、複数の手術器具、および上記複数の器具を上記ベースに対して移動可能に支持する関節支持体アセンブリを有するロボット手術システムを調製するための方法であって：

配向プラットフォームを、上記配向プラットフォームに取り付けられた複数のマニピュレーター事前に位置決めするために、上記配向プラットフォームを移動可能に支持するプラットフォームリンケージを上記ベースに対して、上記複数のマニピュレーターによって支持される手術器具が関連する最小侵襲的アパーチャに向かって配向されるように関節運動することによって移動する工程を包含する、方法。

10

(項目 27)

上記移動する工程が、上記配向プラットフォームを三次元で並進することを包含する、項目 26 に記載の方法。

(項目 28)

上記移動する工程が、1つの軸の周りで上記配向プラットフォームを回転することを含む、項目 26 に記載の方法。

(項目 29)

上記配向プラットフォームに連結可能な複数のアームを関節運動することによって、上記複数のマニピュレーターを移動する工程をさらに包含する、項目 26 に記載の方法。

20

(項目 30)

上記プラットフォームリンケージ、配向プラットフォーム、またはアームを、さらなる関節運動を防ぐようにブレーキシステムで拘束する工程をさらに包含する、項目 30 に記載の方法。

【0021】

本発明の性質および利点のさらなる理解は、本明細書および図面の残りの部分を参照することによって明らかになる。

【図面の簡単な説明】

30

【0022】

以下の図面は、詳細な説明を参照して読まれるべきである。異なる図面における同様の番号は、同様の要素に言及する。必ずしもスケール通りではない図面は、本発明の実施形態を例示して描写し、そして本発明の範囲を制限することは意図されない。

【図1】図1は、ロボット手術システムを示す手術室の一部分の概略平面図であり、手術手順を入力するためのマスター外科医コンソールまたはワークステーション、および手術部位で手術端部エフェクターを有する手術器具をロボットにより移動するためのロボット患者側カートを含む。

【図2】図2は、ロボット患者側カートまたはスタンドの斜視図であり、事前設定されるべき、2つの患者側ロボットマニピュレーターおよび1つの内視鏡カメラロボットマニピュレーターを可能にする位置決めリンケージを含む。

40

【図3A】図3Aは、図2のロボットマニピュレーターのリンケージの側面図である。

【図3B】図3Bは、図2のロボットマニピュレーターのリンケージの前面図である。

【図4】図4は、図1のシステムにおける使用のために関節運動する外科用器具の斜視図である。

【図5-1】図5Aは、本発明の原理に従って構築された例示のモジュールマニピュレーター支持体の上からの斜視図である。

【図5-2】図5Bは、本発明の原理に従って構築された例示のモジュールマニピュレーター支持体の上からの斜視図である。

【図6】図6Aは、図5Aのマニピュレーター支持体のセットアップジョイントアームの

50

斜視図である。図 6 B は、図 5 A のマニピュレーター支持体のセットアップジョイント補助アームの斜視図である。

【図 7-1】図 7 A は、図 5 A のマニピュレーター支持体の配向プラットフォームの上からの斜視図である。図 7 B は、図 5 A のマニピュレーター支持体の配向プラットフォームの下からの斜視図である。

【図 7-2】図 7 C は、図 5 A のマニピュレーター支持体の配向プラットフォームの上からの斜視図である。

【図 7-3】図 7 D は、図 5 A のマニピュレーター支持体の配向プラットフォームの下からの斜視図である。

【図 8】図 8 A は、図 5 A のマニピュレーター支持体を移動可能に支持するためのプラットフォームリンケージの下からの斜視図である。図 8 B は、図 5 A のマニピュレーター支持体を移動可能に支持するためのプラットフォームリンケージの上からの斜視図である。

【図 9-1】図 9 A は、内視鏡カメラロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップジョイント中央アームの斜視図を示す。図 9 B は、内視鏡カメラロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップジョイント中央アームの斜視図を示す。

【図 9-2】図 9 C は、内視鏡カメラロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップジョイント中央アームの平面図を示す。図 9 D は、内視鏡カメラロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップジョイント中央アームの斜視図を示す。

【図 9-3】図 9 E は、内視鏡カメラロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップジョイント中央アームの斜視図を示す。図 9 F は、内視鏡カメラロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップジョイント中央アームの斜視図を示す。

【図 9-4】図 9 G は、内視鏡カメラロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップジョイント中央アームの斜視図を示す。

【図 10-1】図 10 A は、患者側ロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップジョイントアームの斜視図を示す。

【図 10-2】図 10 B は、患者側ロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップジョイントアームの平面図を示す。

【図 10-3】図 10 C は、患者側ロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップジョイントアームの斜視図を示す。図 10 D は、患者側ロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップジョイントアームの斜視図を示す。

【図 10-4】図 10 E は、患者側ロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップジョイントアームの斜視図を示す。図 10 F は、患者側ロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップジョイントアームの斜視図を示す。

【図 10-5】図 10 G は、患者側ロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップジョイントアームの斜視図を示す。図 10 H は、患者側ロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップジョイントアームの斜視図を示す。

【図 11-1】図 11 A は、患者側ロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップ補助アームの斜視図を示す。図 11 B は、患者側ロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップ補助アームの平面図を示す。

【図 11-2】図 11 C は、患者側ロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップ補助アームの斜視図を示す。図 11 D は、患者側ロボットマニピュレーターを支持および位置決めするセットアップ補助アームの斜視図を示す。

【図 12】図 12 A は、余分の自由度の作用を示す 4 つのセットアップジョイントアームの上からの斜視図を示す。図 12 B は、余分の自由度の作用を示す 4 つのセットアップジョイントアームの上からの斜視図を示す。図 12 C は、余分の自由度の作用を示す 4 つのセットアップジョイントアームの上からの斜視図を示す。

【発明を実施するための形態】

10

20

30

40

50

【0023】

(発明の詳細な説明)

図1～4は、米国特許第6,246,200号により詳細に記載されている、最小侵襲的ロボット手術を実施するためのロボット手術システム1を示す。操作者O（一般に外科医）は、手術テーブルT上に横たわる患者Pに対して最小侵襲的手術手順を実施し、操作者Oは、外科医のコンソール3で1つ以上の入力デバイス2を操作する。この外科医の入力に応答して、コンソール3のコンピュータプロセッサ4は、内視鏡手術器具またはツール5の動きを取り扱い、ロボット患者側システム6（この例では、カートに載せられたシステム）を経由してこれら器具のサーボ機械的移動を行う。

10

【0024】

代表的には、患者側システムまたはカート6は、少なくとも3つのロボットマニピュレーターアームを含む。2つのセットアップジョイントまたはリンケージ7（この例では、カート6の側面に取り付けられている）は、手術ツール5を駆動するサーボマニピュレーター8を支持および位置決めし；そして1つのセットアップジョイントアームまたはリンケージ9（この例では、カート6の中央に取り付けられている）は、内部手術部位の画像（好ましくは、立体的）をキャプチャーする内視鏡カメラプロブ11の動きを制御するサーボマニピュレーター10を支持および位置決めする。

【0025】

内部手術部位の画像は、外科医コンソール3中の立体的ディスプレイビューワー12によって外科医または操作者Oに示され、そしてアシスタントのディスプレイ14によってアシスタントに同時に示される。アシスタントAは、関連する非ロボット医療用器具および設備などを操作する際に代替の手術ツールまたは器具5'のための1つ以上の手術マニピュレーター8（および／または10）中のツールを交換することで、セットアップリンケージアーム7、9を用い、患者Pに対してマニピュレーター8および10を事前に位置決めすることを支援する。

20

【0026】

一般的な用語で、アームまたはリンケージ7、9は、組織が操作されるとき、代表的には固定された形態のままである、患者側システム6の位置決めリンケージまたはセットアップアーム部分を備え、そして上記マニピュレーター8、10は、外科医のコンソール3の指令の下で能動的に関節運動される駆動部分を含む。これらマニピュレーター8、10は、主に、マスター／スレーブ組織操作のために用いられ、その一方、セットアップアーム7、9は、患者、手術テーブル、切開点などを再位置決めするとき、使用前に上記マニピュレーター8、10を位置決め、および／または配置するために用いられる。

30

【0027】

用語法における簡便性のために、組織に影響する手術を作動する8のようなマニピュレーターは、しばしばPSM（患者側マニピュレーター）と称され、そして内視鏡11のような、画像キャプチャーデバイスまたはデータ獲得デバイスを制御する10のようなマニピュレーターは、しばしばECM（内視鏡－カメラマニピュレーター）と称され、このような遠隔手術ロボットマニピュレーターは、手術において有用な広範な種類の器具、ツールおよびデバイスを必要に応じて作動、操縦および制御し得ることが注記される。

40

【0028】

図2は、図1のカートに載せられた遠隔手術患者側システム6の斜視図を示し、2つのPSMおよび1つのECM10を含む。カートシステム6は、次に、2つのPSMセットアップアーム7（各々はPSMの8の1つを支持する）および1つのECMセットアップアーム9（ECM10を支持する）を含む3つの位置決めリンケージまたはセットアップアームを取り付けるコラム15を含む。これらPSMセットアップアーム7の各々は、6つの自由度を有し、そして中央に取り付けられるECMセットアップアーム9の各側面上の1つに取り付けられる。示されるECMセットアップアーム9は、6より少ない自由度

50

を有し、そしてECM10は、代表的にはPSM8中に含まれるような関節運動される手術器具のために提供されるすべてのツール作動駆動システムを含まなくても良い。各PSM8は、手術ツール5（点線で示される）を離脱可能に取り付け、そしてECM10は、内視鏡プローブ11（点線で示される）を離脱可能に取り付ける。

【0029】

図3Aおよび3Bは、遠隔中心機構を有する、図2のロボット手術マニピュレーターまたはPSM8のリンケージのそれぞれ側面図および前面図である。PSM8は、カートマウント6、天井マウント、または床／台座マウントによって取り付け、そして支持され得るマニピュレーターの1つの先行技術の例である。この例では、このPSM8は、好ましくは、ツールインターフェースハウジング21、および取り付けられた器具またはツールの移動を拘束するリンケージ配列20を含む。より詳細には、リンケージ20は、発行された米国特許第6,758,843号により詳細に記載されるように、ハウジング21およびツール5がスペース22中の点の周りで回転するように、平行四辺形配列中の回転ジョイントによって一緒に連結された剛直性リンクを含む。

【0030】

このリンケージ20の平行四辺形配列は、図3A中に矢印22aによって示されるような、しばしばピッチ軸と呼ばれる軸の周りの旋回に対して回転を拘束し、この軸は、その図示の中ではこのページに垂直であり、そして旋回点22を通過する。この平行四辺形リンケージを支持するリンクは、旋回可能にセットアップジョイントアーム（図2中の7）に取り付けられ、その結果、ツール5は、しばしば偏揺れ軸と呼ばれる軸22b（図3B）の周りでさらに回転する。ピッチ軸および偏揺れ軸は、ツール5のシャフト23に沿って整列される遠隔中心22で交差する。ツール5は、挿入軸22cに沿ってこのツールのスライドする移動を含む、マニピュレーター8によって支持されるようなおさらに駆動される自由度を有する。ツール5は、マニピュレーターインターフェースハウジング21に取り付けられる近位ハウジング24を含む。インターフェースハウジング21は、軸22cに沿ったツール5の移動を提供し、そしてPSM8の端部エフェクターアクチュエーターからツール5にアクチュエーター入力に移すために役立つことの両方を行う。遠隔中心システムのこの例では、平行四辺形配列20は、ツール5に、外科医の制御入力に従ってサーボ機構がツール移動を作動するとき、ツールシャフト23が旋回点22の周りで回転することを機械的に拘束するように連結される。

【0031】

ツール5がマニピュレーター8に対して軸22cに沿ってスライドするとき、遠隔中心22は、マニピュレーター8の取り付けベース25（セットアップアーム7への取り付け点）に対して固定されたままである。これ故、全体のマニピュレーター8は概して、遠隔中心22を再位置決めするように動かされる。マニピュレーター8のリンケージ20は、一連のモーター26によって駆動される（図3A）。これらのモーターは、プロセッサ（図1中の4）からの指令に応答してリンケージ20を能動的に動かす。モーター26は、軸22cの周りでツール5を回転するようにこのツールにさらに連結され、そしてほぼ少なくとも1つ、そしてしばしば2つの自由度でツール5の遠位端でリスト（図4中の29）を関節運動させ得る。さらに、モーター26は、鉗子などの顎中に組織を握るために、上記ツールの関節運動可能な端部エフェクターを作動するために用いられ得る。モーター26は、これもまたその全体の開示が参考として本明細書中に援用される米国特許第5,792,135号中により詳細に記載されるように、ケーブルを用いてツール5の少なくともいくつかのジョイントに連結され得る。この参考文献に記載されるように、このマニピュレーター8は、駆動構成要素から上記手術ツール5まで運動を移すために可撓性部材を含む。内視鏡手順には、マニピュレーター8は、しばしばカニューレ27を含む。マニピュレーター8に離脱可能に連結され得るカニューレ27は、好ましくは、ツール5を、回転し、そしてカニューレ27の中央ボアを通して軸方向に移動することを可能にして支持する。

10

20

30

40

50

【0032】

図4は、図1のシステムにおいて採用され得る、関節運動される手術ツールまたは器具5の曝された斜視図を示す。ツール5は、近位端ハウジング24に対して端部エフェクター28を支持する細長いシャフト23を含む。近位ハウジング24は、マニピュレーター（例えば、図1、2、3A、および3B中のPSM）に器具を離脱可能に取り付け、そしてインターフェースするため、およびマニピュレーター8と端部エフェクター28との間で信号および／または動きを伝達するために適合されている。関節運動されるリスト機構29は、端部エフェクター28とシャフト23との間で2つの自由度の動きを提供し得、そしてこのシャフト23は、近位ハウジング24に対して、端部エフェクター28に患者身体内で3つの実質的に配向の自由度を提供するように回転可能であり得る。

10

【0033】

ここで、図5Aおよび5Bを参照して、本発明の原理に従って構築された例示のモジュールマニピュレーター支持体アセンブリ30の上からの斜視図が示される。このモジュールマニピュレーター支持体30は、患者側マニピュレーター32または内視鏡カメラマニピュレーター34のようなロボットマニピュレーターを、患者身体中の所望の手術切開のセットと整列し、そして支持する。このモジュールマニピュレーター支持体アセンブリ30は、一般に、配向プラットフォーム36、およびこの配向プラットフォーム36に連結可能な複数の配置可能なセットアップジョイントアーム38、40、42、44を含む。各アーム38、40、42、44は、付随するマニピュレーター32、34を移動可能に支持し、これは、次いで、付随する器具を移動可能に支持する。上記の描写は、例示目的のみのためであり、そしてモジュールマニピュレーター支持体アセンブリ30の実際の形状、サイズ、または寸法を必ずしも反映しないことが認識される。これは、本明細書で以後すべての描写に適用される。

20

【0034】

配向プラットフォーム36は、一般に、付随する患者側マニピュレーター32を移動可能に支持するために2つのセットアップジョイントアーム40、42（SJA1右、およびSJA2左）、ならびに1つの随意的補助アーム44（SJX）を支持する。代表的には、各アームは、患者側マニピュレーターの並進を三次元（x、y、z）で、そして患者側マニピュレーターの1つの垂直軸（方位）の周りの回転を可能にする。上記セットアップジョイント右アーム40および上記セットアップジョイント補助アーム44のさらなる斜視図が、図6Aおよび6B中にそれぞれ示される。一般に、右アーム40および左アーム42は、右外科医制御および左外科医制御に対応するマニピュレーターを支持し、その一方、補助またはアシスタントアーム44は、心臓手術のような複雑な手術の間で特に有益であるマニピュレーター位置決めでさらなるバリエーションのために提供される。上記配向プラットフォーム36は、内視鏡カメラマニピュレーター34を移動可能に支持するために、1つのセットアップジョイント中央アーム38（SJC）をさらに支持する。これらセットアップアーム38、40、42、44は、器具マニピュレーター32またはカメラマニピュレーター34を交換可能に支持し、そして位置決めし得ることが認識される。個々に位置決め可能なセットアップアーム38、40、42、44および付随するマニピュレーター32、34を支持するための配向プラットフォーム36の利用は、有利なことに、比較的スケールがダウンされたコンパクトなサイズを有する単純化された単一の支持ユニットを生じる。例えば、単一の配向プラットフォーム36は、しばしば、混乱し、そして面倒である、取り付けベースに各セットアップアーム38、40、42、44を個々に整列および取り付ける任意の必要性をなくし得る。これは、次に、より迅速でかつより容易なセットアップを可能にする。

30

40

【0035】

図6A、6B、9Aを参照して、各セットアップジョイントアーム38、40、42、44は、事前設定可能な離脱可能に固定可能なリンクおよびジョイントを規定する。好ましい実施形態では、各セットアップジョイントアーム38、40、42、44は、一对の

50

隣接する固定可能な回転ジョイント 48、50 の間に延びる、少なくとも 1 つのバランスされた固定可能な接続された平行四辺形リンケージ構造物 46 を含む。この接続された平行四辺形構造物 46 はほぼ垂直な方向にある動きを可能にし、そして隣接回転ジョイント 48、50 は、以下により詳細に説明されるように垂直軸の周りの旋回運動を可能にする。1 つ以上の直線状または湾曲した滑動軸が、任意またはすべての回転軸に代わって用いられ得る。平行四辺形構造物 46 の各々は、ほぼ類似の構造を有し得、この例では、可変長のリンク 52、近位ブラケット 54、および遠位ブラケット 56 を備える。リンク 52 は、垂直に配向された平面状平行四辺形形態で、近位ブラケット 54 および遠位ブラケット 56 それぞれに旋回して接続される。これは、垂直平面内のリンク 52 の回転運動を許容し、その一方、上記ブラケット 54、56 は、上記平行四辺形 46 がジョイント回転 48、50 によって変形するとき互いに実質的に平行なままである。図 6 A に示されるように、さらなるリンク 58 が、セットアップジョイントアーム 40、42 のためのさらなるピボット 60 によって回転可能に連結され得る。より長い長さのさらなる補助リンク 62 が、セットアップジョイント補助アーム 44 のためにさらなる補助ピボット 64 によって回転可能に連結され得る。図 9 A に示されるように、セットアップジョイント中央アーム 38 は、上記平行四辺形構造物 46 によって主に規定される比較的短い剛直性アームを備える。セットアップジョイントアーム 38、40、42、44 は、重量、張力スプリング、ガススプリング、振じれスプリング、圧縮スプリング、空気または水力シリンダー、トルクモーター、またはそれらの組み合わせを含む種々の機構によってバランスされ得る。

【0036】

各セットアップジョイントアーム 38、40、42、44 は、マニピュレーター 32、34 によって提供される改善された範囲の運動に起因して、驚くべき単純化された運動学を有している（例えば、4 を超えない自由度をもつ）。代表的には、これらアームは、図 5 A 中にアーム 38 について矢印 SJC3、図 6 A 中にアーム 40 について SJA13、および図 6 B 中にアーム 44 について矢印 SJX3 によって示されるように、ほぼ垂直方向の固定可能なリンクおよびジョイントの並進を可能にする。これらアームはまた、2 つまたは 3 つの垂直軸の周りでこれら固定可能なリンクおよびジョイントの回転を可能にする。図 6 A に見られるように、矢印 SJA11、SJA12、および SJA14 は、セットアップジョイントアーム 40 の各々の回転ジョイント 60、48、50 を示す。左セットアップジョイントアーム 42 のための並進および回転軸（SJA2）は、図 6 A 中に示される右アーム 40（SJA1）のそれと同一である。図 6 B は、それぞれ矢印 SJX1、SJX2、および SJX4 によってセットアップジョイント補助アーム 44 の回転ジョイント 64、48、50 を示す。矢印 SJC2 および SJC4 は、図 5 A 中のセットアップジョイント中央アーム 38 の各々の回転ジョイント 48、50 を示す。これらアーム 38、40、42、44 は、電力で作動され得、コンピューター制御され得、手動で配置され得るか、またはこれらの組み合わせであり得る。好ましくは、セットアップジョイントアーム 40、42 のジョイント SJA11、SJA21、および SJX1 は、モーターをつけられ、その一方、その他のジョイントおよびセットアップジョイント中央アーム 38 は手動で位置決めされる。モーターは、プーリーおよびベルト機構を駆動するために、複数の固定可能なリンクまたは配向プラットフォーム内に位置され得る。

【0037】

セットアップジョイントアーム 38、40、42、44 の固定可能なジョイント 48、50、62、64 は、代表的には、ブレーキシシステムを含み、これらアームが適切に展開された後、上記ジョイントをその場にロックされるようにすることを可能にする。このブレーキシシステムは、少なくとも実質的に固定された形態で先に配置された固定可能なリンク 52、58、62 およびジョイント 48、50、62、64 の関節運動を解放可能に妨げる。このブレーキシシステムは、好ましくは、固定された配置に向かって付勢され、そして固定可能なリンク 52、58、62 およびジョイント 48、50、62、64 を、これ

ら固定可能なリンクおよびジョイントが関節運動され得る再位置決め可能な配置に解放するためのブレーキ解放アクチュエーターを含む。このシステムは、複数の固定可能なリンク52、58、62およびジョイント48、50、62、64をサーボ機構に連結するジョイントセンサーシステムをさらに含み得る。このセンサーシステムは、ジョイント配置信号を発生する。上記サーボ機構は、コンピューター、および上記ジョイント配置信号をこのコンピューターに伝達するジョイントセンサーシステムを含む。このコンピューターは、ジョイント配置信号を用いて、取り付けベースに対して固定された参照座標系と、器具との間の座標系変換を算出する。

【0038】

10

図6A、6B、9Aを再び参照して、マニピュレーター32、34は、マニピュレーターベース66が、水平に対して固定された角度であるように機械的に拘束される。図6Aに示されるように、セットアップジョイントアーム40によって支持されるマニピュレーター32は、 40° ～約 60° 、好ましくは約 45° ～約 50° の範囲で水平に対して角度がオフセットされる。図6Bに示されるように、セットアップジョイント補助アーム44によって支持されるマニピュレーター32は、 0° ～約 20° 、好ましくは約 15° だけ水平に対して角度がオフセットされる。図9Aに示されるように、セットアップジョイント中央アーム38によって支持されるマニピュレーター34は、 40° ～約 90° 、好ましくは約 65° ～約 75° の範囲で水平に対して角度がオフセットされる。

【0039】

20

好ましくは、マニピュレーター32、34は、スペース中の旋回点の周りで器具の球旋回を拘束するためのオフセット遠隔中心リンケージを備え、ここで、上記セットアップジョイントアーム38、40、42、44の固定可能なリンク52、58、62およびジョイント48、50、62、64の作動は、上記旋回点を移動する。上記で論議されたように、このロボット手術システムの全体の複雑さは、このシステムの運動の改良された範囲に起因して低減され得る。詳細には、セットアップジョイントアーム38、40、42、44中の自由度の数が低減され得る（例えば、6より少ない自由度）。これは、セットアップジョイントアーム38、40、42、44のより少ない事前設定を必要とするに過ぎないより単純なシステムプラットフォームを可能にする。従って、手術室人員は、専門訓練をほとんどなしに、またはそれなしに手術のためにこのロボットシステムを迅速に配列および準備し得る。セットアップアーム38、40、42、44の低減された機械的複雑さを提供するための例示のオフセット遠隔中央マニピュレーター32、34は、米国特許出願第10/957,077号にさらに詳細に記載されている。

30

【0040】

図6A、6B、9Aに示される実施形態では、オフセット遠隔中央マニピュレーター32、34は、一般に、マニピュレーターベース66、平行四辺形リンケージベース68、複数の駆動されるリンクおよびジョイント70、72、および器具ホルダー74を含む。上記マニピュレーターベース66は、偏揺れ軸としても知られる第1の軸の周りの回転のために、平行四辺形リンケージベース68に回転可能に連結される。平行四辺形リンケージベース68は、回転の旋回ジョイントによって一緒に連結される剛直性リンク70、72によって器具ホルダー74に連結される。上記複数の駆動されるリンクおよびジョイント70、72は、上記器具が上記器具ホルダー74に取り付けられ、そして上記シャフトが上記平行四辺形の平面に沿って移動されるとき、回転の中心（旋回点）78に対して器具またはカニューレ76の細長いシャフトを拘束するように平行四辺形を規定する。上記第1の軸と、上記平行四辺形リンケージベース68に隣接する平行四辺形の第1の辺とは、回転の中心76でシャフトと交差し、ここで、平行四辺形の第1の辺は、上記第1の軸から角度がオフセットされている。

40

【0041】

手術マニピュレーター32、34のマニピュレーターベース66は、上記で詳細に記載

50

されたように、セットアップアーム 38、40、42、44によって一定の仰角で取り付けられ、そして支持される。この実施形態におけるマニピュレーターベース 66は、セットアップアーム 38、40、42、44のマニピュレーターベース支持体 80に、ネジまたはボルトによって固定される。例示のセットアップアーム 38、40、42、44は、遠隔中央マニピュレーター 32、34の幾何学的形状に適合するマニピュレーターベース支持体 80を有するけれども、マニピュレーターベース支持体 80は、その他の遠隔手術マニピュレーターに適合する種々の代替の支持形態をとり得る。例えば、このマニピュレーターベース支持体は、さらなる代替の遠隔中央マニピュレーター、中立の中央マニピュレーター、コンピューター化中央マニピュレーター、ソフトウェア中央マニピュレーター、およびこれらの機能的原理の組み合わせを採用するマニピュレーター類を支持するような形態であり得る。さらに、上記に注記したように、セットアップアーム 38、40、42、44のマニピュレーターベース支持体 80は、器具マニピュレーター 32またはカメラ 34マニピュレーターを交換可能に支持および位置決めし得る。

【0042】

ここで、図 7A～7Dを参照して、配向プラットフォーム 36の上および下からのさらなる斜視図が示される。この配向プラットフォーム 36は、図 7Bおよび7Cの下からの図で示されるように、複数のアーム 38、40、42、44にそれぞれ回転可能に連結可能な4つのハブ 82、84、86、88を有する、ほぼ水平であるグランドピアノ形状のプラットフォームを備える。特に、内視鏡カメラマニピュレーター 34を支持するセットアップジョイント中央アーム 38の回転ジョイント 48は、配向プラットフォーム 36の側面に対してオフセットされるハブ 82に回転可能に連結される。患者側マニピュレーター 32を支持する左右のセットアップジョイントアーム 40、42の回転ジョイント 60は、上記配向プラットフォーム 36のハブ 84、86にそれぞれ回転可能に連結される。最後に、患者側マニピュレーター 32を支持するセットアップジョイント補助アーム 44の回転ジョイント 64は、ハブ 88に回転可能に連結される。ハブ 88は、この配向プラットフォーム 36の中央線上にあり、その結果、上記補助アーム 44は、左右いずれの側でも利用され得る。5つのセットアップジョイントアーム支持体の場合、ハブは、ハブ 84および86の位置決めと同様に、右側のための補助アームおよび左側のための別の補助アームとともに上記中央線の各側に位置決めされ得る。上記配向プラットフォーム 36の形状、およびハブ 82、84、86、88、90の相対位置は、このシステムの増加した操縦性およびアームおよび／またはマニピュレーター間の衝突阻止にさらに寄与する。

【0043】

図 7Aおよび7Dに示されるように、第5のハブ 90は、図 8Aおよび8Bに関して以下により詳細に論議されるように、プラットフォームリンケージ 92に連結可能である。この第5のハブ 90は、好ましくは内視鏡のためのその切開部位と一致する、上記セットアップジョイント中央アーム 38の旋回点 78と整列される。この第5のハブ 90は、図 5Aにおいて矢印 SJC 1によって示されるような垂直軸の周りの配向プラットフォーム 36の回転を提供する。手術切開部と整列される内視鏡マニピュレーター 34の旋回点 78の周りの上記配向プラットフォーム 36の回転は、有利なことに、この配向プラットフォーム 36、および付随するセットアップアーム 38、40の、手術手順が行われるべき方向における増加した操縦可能性を可能にする。これは、複雑な手術の間で特に有益であり、マニピュレーター 32、34の位置決めが、この第5のハブ 90の周りで配向プラットフォーム 36を単に回転することにより手術途中で変動され得るからである。代表的には、上記器具は、安全性目的のために回転の前に退避され得る。配向プラットフォーム 36の小回転または手術テーブルの傾きに関して、低摩擦の、そしてバランスされたアーム 40、42、44は、移動の間でカニューレが取り付けられながら、浮動し、切開からの力によって押され得る。

【0044】

ハブ90の周りの配向プラットホーム36の回転(SJC1)、ハブ84、86の周りのセットアップジョイントアーム40、42の回転(SJA11)、およびハブ88の周りのセットアップジョイント補助アーム44の回転(SJX1)は、好ましくは電力で作動されるが、それに代わって手動またはコンピューターで制御され得る。配向プラットホーム回転(SJC1)のためにベルトおよびプーリー機構94を駆動するモーターは、図7Cに示されるように配向プラットホーム内にある。ブレーキシステムがまた、配向プラットホーム36がその場にロックされるべきことを可能にするために含まれ得る。それぞれ、右、左、および補助セットアップアーム回転(SJA1、SJX1)40、42、44のためのモーター駆動ベルトおよびプーリー機構96、98、100もまた、図7Dに示されるように配向プラットホーム36内にある。図7Cおよび7Dは、各々の付随するセットアップアーム38、40、42、44のための電子モジュールコントロール102をさらに示す。この配向プラットホーム36は、図7Aおよび7Bに示されるように、相互作用モニターのようなディスプレイ104をさらに含む。このディスプレイ104は、セットアップ目的、器具変更、および／または手順を人員が見ることのために用いられ得る。このディスプレイ104は、好ましくは、平行四辺形リンケージ106で配向プラットホーム36に調節可能に取り付けられ、その結果、人員は、このモニターを所望の方向で見ることができる。

【0045】

ここで、図8Aおよび8Bを参照して、ハブ90で配向プラットホーム36を移動可能に支持するためのプラットホームリンケージ92の下および上からの斜視図が示される。このプラットホームリンケージ92は、一般に、直線状レール108、このレール108に連結可能なスライド可能なキャリッジ110、ならびに近位端114上でキャリッジ110に、そして遠位端116上でハブ90を経由して配向プラットホーム36に回転可能に連結可能な少なくとも1つのアーム112を備える。このプラットホームリンケージ92は、有利なことに、配向プラットホーム36の並進を三次元(x、y、z)で可能にすることによってモジュールマニピュレーター支持体30の操縦可能性を増大する。配向プラットホームのほぼ水平方向の移動は、矢印OP1によって示される。配向プラットホームのほぼ垂直方向の移動は矢印OP2によって示される。配向プラットホームのこの頁の内外の移動は、矢印OP3によって示されるように、ジョイント120の回転移動によって関節運動される。プラットホームリンケージ92はさらに、矢印SJC1によって示されるように、1つの垂直軸の周りの配向プラットホーム36の回転をさらに可能にする。アーム112は、好ましくは、一对の隣接するジョイント120、122の間を延びる4つの棒の平行四辺形リンケージ118を備える。第5のハブ90は、配向プラットホーム36の回転(SJC1)を可能にするけれども、このシステムはまた、この第5のハブ90がプラットホームリンケージ92に回転可能に連結可能であり、その結果、このプラットホームリンケージが配向プラットホームの旋回運動を可能にすることが認識され得る。

【0046】

この配向プラットホーム36のプラットホームリンケージ92に起因する運動の範囲の増加した範囲は、患者の身体の広い範囲に亘って切開部位への接近を許容する。これは、これらマニピュレーター32、34が手術中に代替の手術部位に迅速に再位置決めされ得る、複雑でかつ長い手順を実施しているとき特に有益である。代表的には、器具類は、安全性目的のために上記配向プラットホーム36の並進または回転の前に退却され得る。プラットホームリンケージ92は、好ましくは、電力で作動されるが、それに代わって、手動またはコンピューターで制御され得る。モーターは、プラットホームリンケージ92内であるか、または配向プラットホーム36内に位置され得、プーリーおよびベルト機構を駆動する。例えば、ハブ90の周りの配向プラットホーム回転(SJC1)のための調和駆動を備えたベルトおよびプーリー機構94を駆動するモーターは、図7Cに示されるように、配向プラットホーム内にある。ブレーキシステムもまた含められ得、プラットホームリンケージ92がその場にロックされることを可能にする。

【0047】

図8Bに示されるように、プラットフォームリンケージ92は、好ましくは、ボルト124またはその他の従来の固定具デバイスを経由して取り付けベースに取り付けられる。この取り付けベースは、好ましくは、上記マニピュレーター支持体アセンブリ92、30がこのベースからほぼ下方に延びることを許容するように、天井高さ支持体構造物を備える。この天井高さに取り付けられたマニピュレーター支持体アセンブリは、有利には、手術室におけるスペース利用、特に、人員のための作業テーブルおよび／または手術設備に隣接するスペースを特に整頓し、および床上のロボット設備および配線を最小にすることを改善する。さらに、天井高さに取り付けられたマニピュレーター支持体アセンブリは、手順の間にその他の隣接するマニピュレーターとの衝突およびスペース闘争の可能性を最小にし、そしてこのロボット手術システムが使用されないとき便利な貯蔵を提供する。

10

【0048】

この用語「天井高さ支持体構造物」は、手術室天井上、それに隣接して、またはその中に配置される支持構造物を含み、そして、特に、代表的な手術室天井より高い場合に実際の天井高さを実質的に下回って配置される支持構造物を含む。上記取り付けベースは、図8Aおよび8Bに示されるように、ジョイントを用いて、壁に対してそれを引くことにより、マニピュレーター支持体アセンブリ92、30が貯蔵されることを許容する。この取り付けベースは、当初の、または補強された構造要素、ジョイント、またはビームのような現存する建築術要素を含み得る。さらに、この取り付けベースは、振動を抑制するために十分に剛直でかつ硬い材料から形成され得る。あるいは、粘性またはエラストマーダンパーのような受動的手段、またはサーボ機構のような能動的手段が、垂直方向および／または水平方向の病院建物の振動に反作用するか、または床間移動するために用いられ得る。

20

【0049】

ここで、図9Aおよび9Bを参照して、内視鏡カメラロボットマニピュレーター34を支持するセットアップジョイント中央アーム38の斜視図が示される。図9Cは、平面図を示す。上記で論議されたように、このセットアップジョイント中央アーム38は、平行四辺形構造物46によって主に規定される比較的短い垂直に近い剛直性アームを備える。このセットアップジョイント中央アーム38は、その他の3つのアーム40、42、44より短い平行四辺形リンク52を有する。このセットアップジョイント中央アーム38は、代表的には手動で位置決めされる3つの自由度（SJC2、SJC3、SJC4）を有する。このセットアップジョイント中央アーム38は任意の余分のジョイントはない。なぜなら、この方位角は、配向プラットフォーム36の回転によって制御されるからである。図9Dおよび9Eは、矢印SJC3によって示されるようなセットアップジョイント中央アーム38の並進を示す。図9Fおよび9Gは、矢印SJC4によって示されるようなセットアップジョイント中央アーム38回転運動を示す。

30

【0050】

ここで、図10Aおよび10Bを参照して、患者側ロボットマニピュレーター32を支持するセットアップジョイントアーム40の斜視図および平面図が示される。上記で論議されたように、このセットアップジョイントアーム40は、4つの自由度を有し（SJA11、SJA12、SJA13、SJA14）、ここで、SJA11ジョイントはモーターで駆動され、そしてその他のジョイントは手動で位置決めされる。図10Cおよび10Dは、矢印SJA12によって示されるようなセットアップジョイントアーム40の回転運動を示す。図10Eおよび10Fは、矢印SJA13によって示されるようなセットアップジョイントアーム40の並進を示す。図10Gおよび10Hは、矢印SJA13、およびSJA14によって示されるようなセットアップジョイントアーム40の並進および回転運動を示す。左のセットアップジョイントアーム42の並進軸および回転軸は、右アーム40のそれ（SJA1）と同じである。

40

【0051】

50

ここで、図11Aおよび11Bを参照して、患者側ロボットマニピュレーター32を支持するセットアップジョイント補助アーム44の斜視図および平面図が示される。上記で論議されたように、このセットアップジョイント補助アーム44は、上記セットアップジョイントアーム4と運動学が類似しているが、長さがより長く、そしてそのハブ88が上記配向プラットホーム36の端部上にあるとき、より浅い角度を有する。このセットアップジョイント補助アーム44は4つの自由度（S J X 1、S J X 2、S J X 3、S J X 4）を有し、ここで、S J X 1 ジョイントはモーターで駆動され、そしてその他のジョイントは手動で位置決めされる。図11Cおよび11Dは、矢印S J X 4によって示されるようなセットアップジョイント補助アーム44の回転運動を示す。

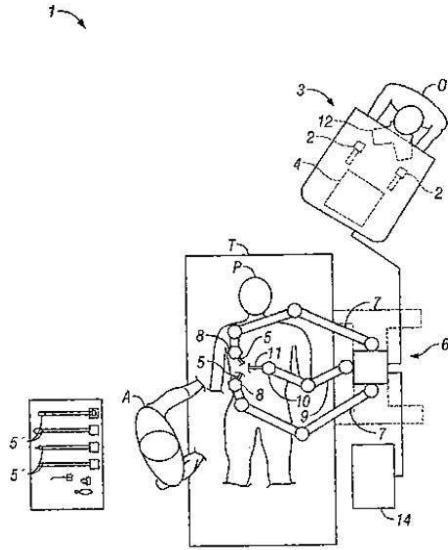
【0052】

ここで、図12A、12Bおよび12Cを参照して、配向プラットホーム36なしで4つのセットアップジョイント38、40、42、44の上からの斜視図が示される。これらの描写は、方位角を変える余分の自由度の作用を示し、これは、患者側マニピュレーター32を、内視鏡カメラマニピュレーター34に対しより遠く、またはより近く移動する。作動において、一旦、モーター駆動ジョイント位置S J A 1、S J A 2、およびS J X 1が、代表的には事前設定値に設定されると、使用者は、患者側マニピュレーターの遠隔中心を角切開と整列しなければならないに過ぎない。これは、各患者側マニピュレータを、この切開内に既に位置決めされている付随するカニューレに取り付けることによってなされ得る。これは、セットアップジョイント位置を自動的に設定する。なぜなら、残りの余分さが無いからである。これら3つのジョイントの低摩擦およびバランスすることは、患者側マニピュレーターが浮遊することを可能にし、その結果、各マニピュレーターは、それを有利に単一の点で保持することにより制御され得る。モーター駆動ジョイントを異なる位置に設定することは、カニューレが取り付けられた後に患者側マニピュレーターに対して異なる方位角を生じる。換言すれば、この余分のモーター駆動ジョイントの機能は、患者側マニピュレータを、別の患者側マニピュレーターまたは内視鏡マニピュレーターからより遠くに、またはそれにより近くにすることである。あるいは、カニューレが取り付けられた後、上記方位角は、上記セットアップジョイントブレーキが解放され、そしてカニューレが切開中に保持されながら、モーターを作動することによって調節され得る。

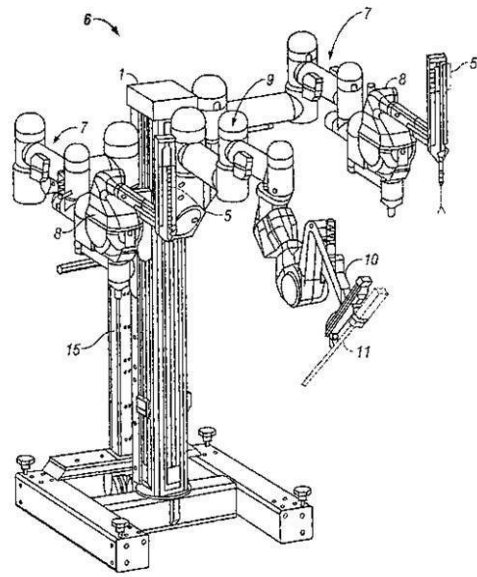
【0053】

理解の明瞭さのため、および例により、ある程度詳細に特定の例示の実施形態および方法が説明されているが、前述の開示から、このような実施形態および方法のバリエーション、改変、変更、および適合が本発明の真の思想および範囲から逸脱することなくなされ得ることは当業者に明らかである。従って、上記の説明は、添付の特許請求の範囲によって規定される本発明の範囲を制限するとして考慮されるべきではない。

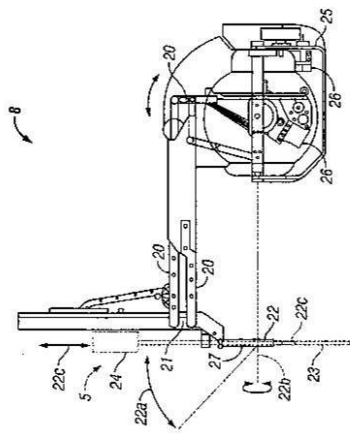
【図 1】

FIG. 1
(先行技術)

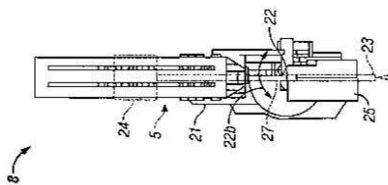
【図 2】

FIG. 2
(先行技術)

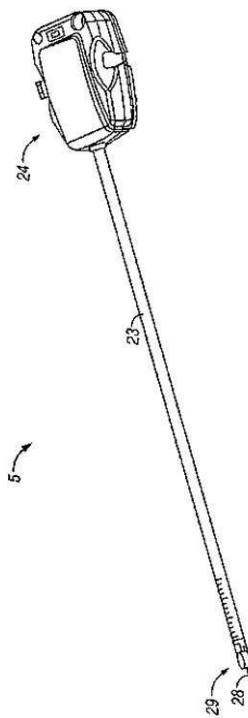
【図 3 A】

FIG. 3A
(先行技術)

【図 3 B】

FIG. 3B
(先行技術)

【図 4】

FIG. 4
(先行技術)

【図 5 - 1】

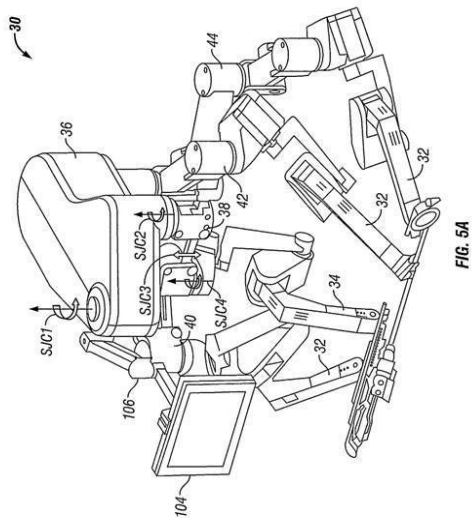


FIG. 5A

【図 5 - 2】

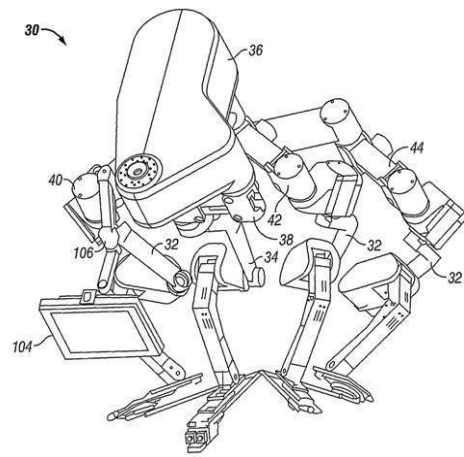


FIG. 5B

【図 6】

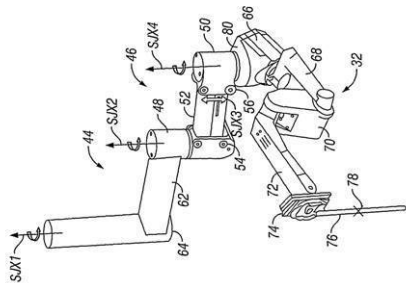


FIG. 6A

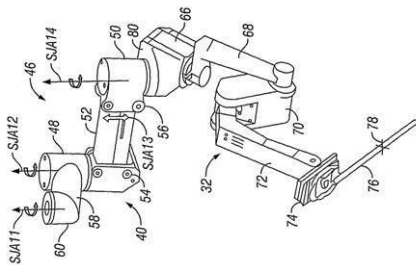
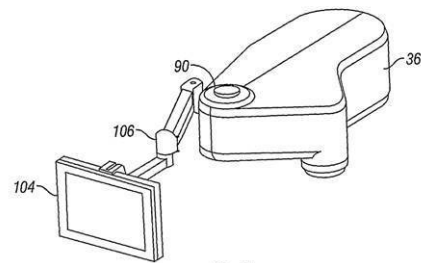


FIG. 6B

【図 7 - 1】



【図 7 - 2】

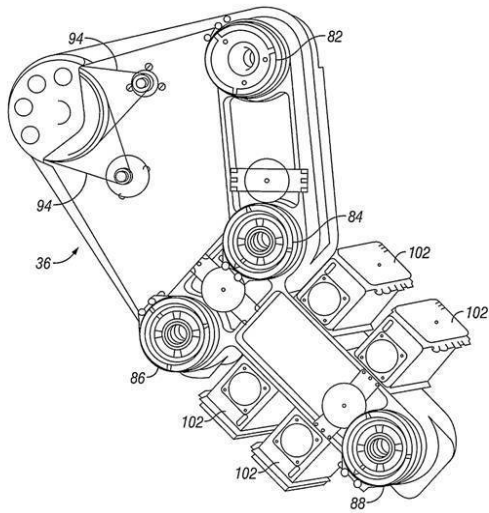


FIG. 7C

【図 7 - 3】

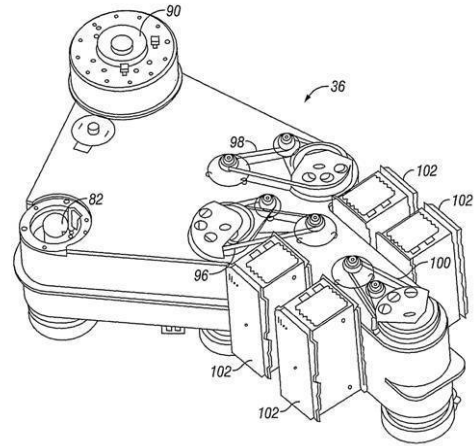
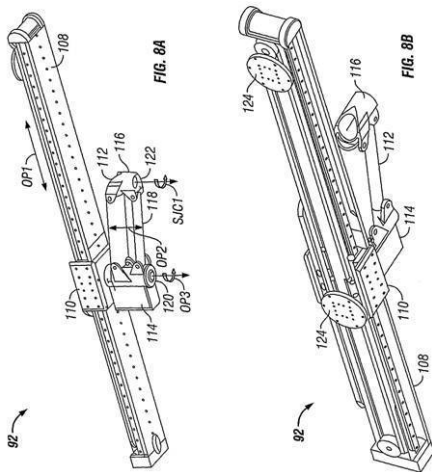


FIG. 7D

【図 8】



【図 9 - 1】

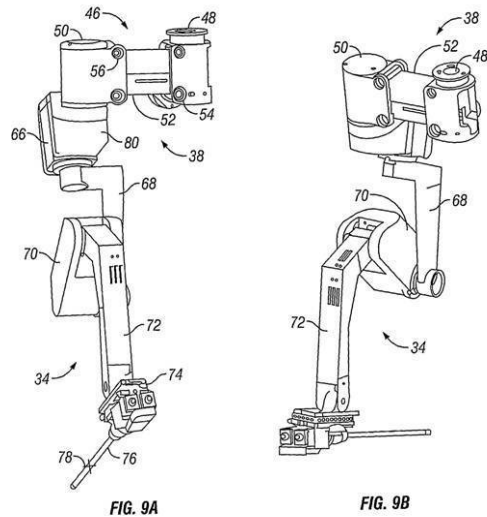


FIG. 9A

FIG. 9B

【図 9 - 2】

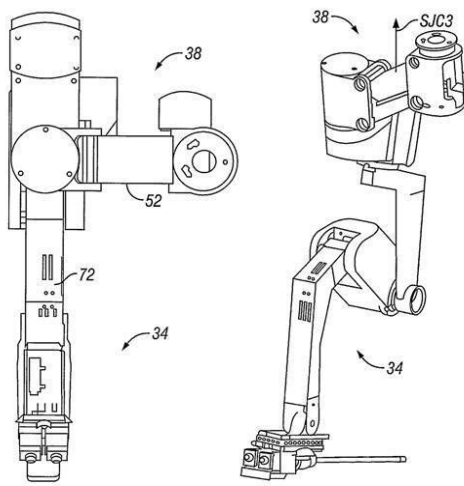


FIG. 9C

FIG. 9D

【図 9 - 3】

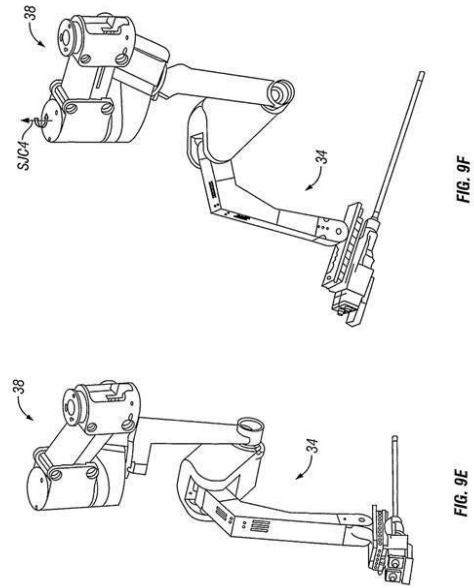


FIG. 9E

FIG. 9F

【図 9 - 4】

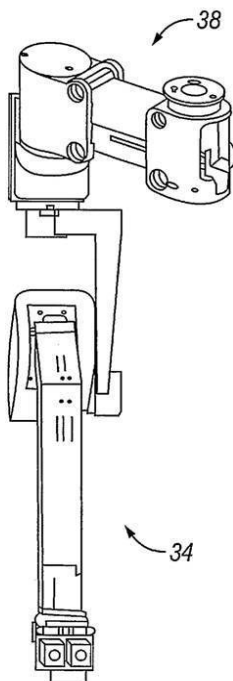


FIG. 9G

【図 10 - 1】

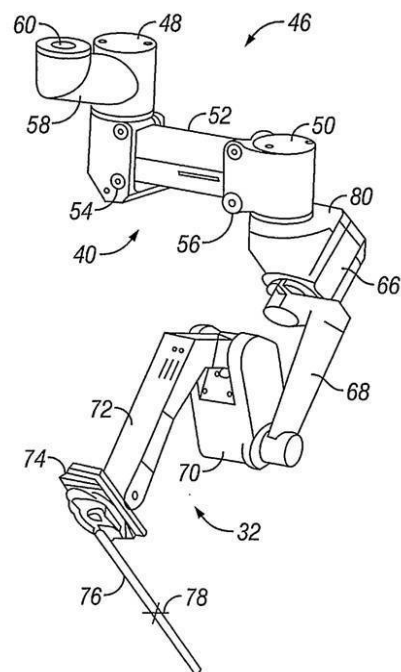


FIG. 10A

【図 10-2】

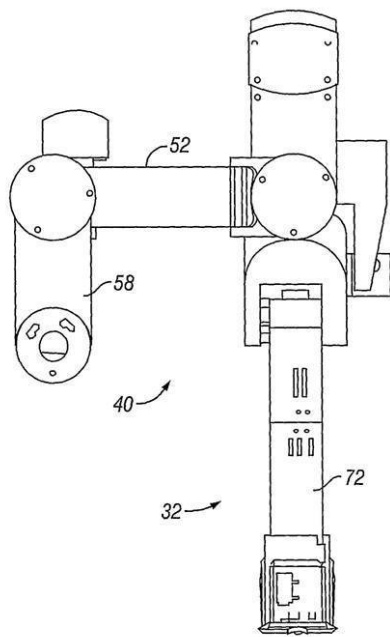


FIG. 10B

【図 10-3】

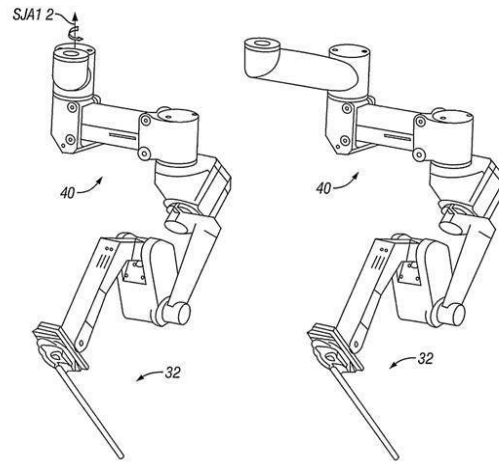


FIG. 10C

FIG. 10D

【図 10-4】

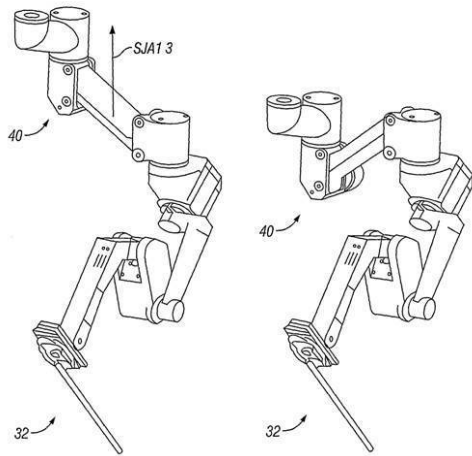


FIG. 10E

FIG. 10F

【図 10-5】

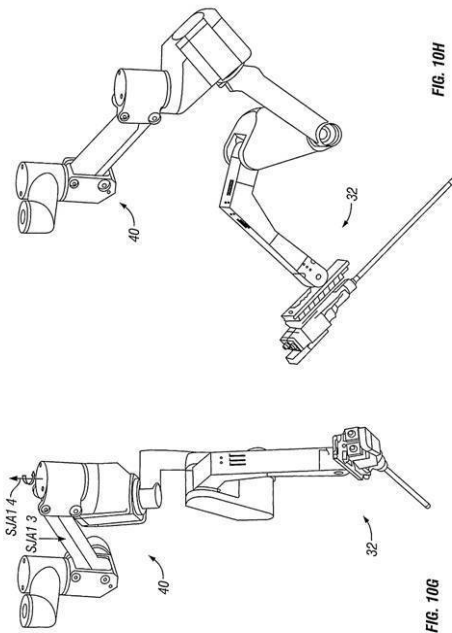


FIG. 10H

FIG. 10G

【図 11-1】

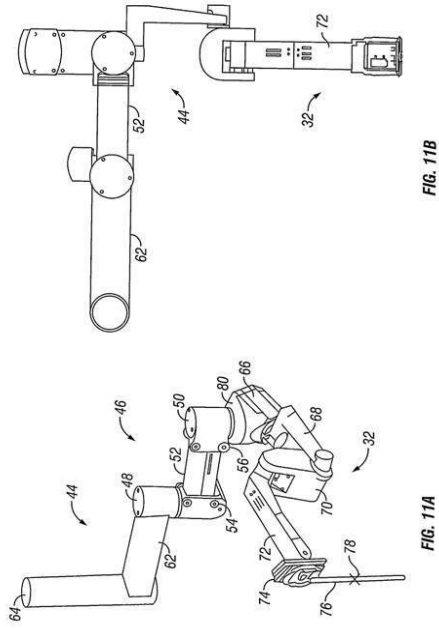


FIG. 11B

FIG. 11A

【図 11-2】

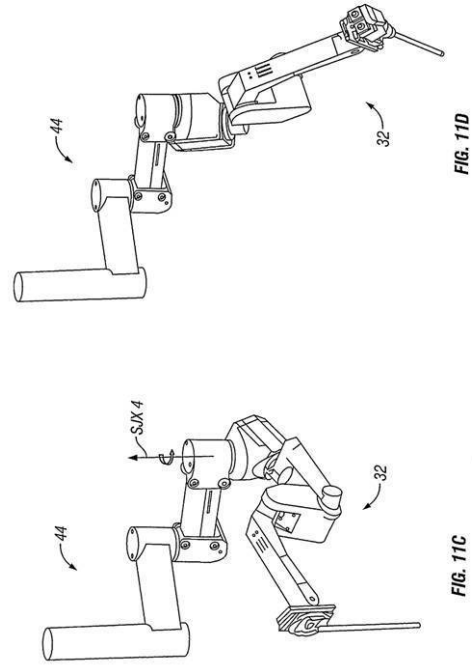


FIG. 11D

FIG. 11C

【図 12】

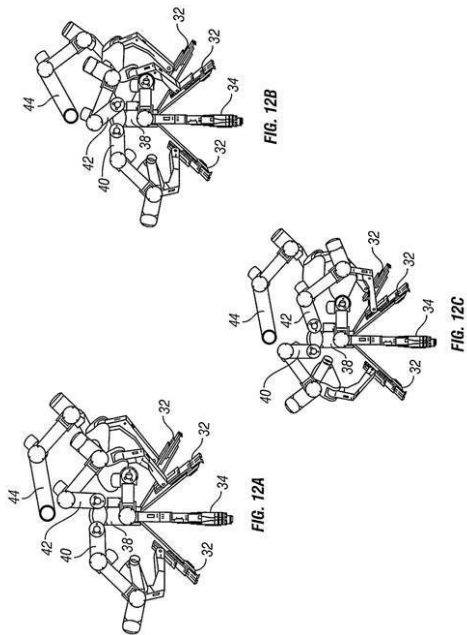


FIG. 12B

FIG. 12A

FIG. 12C

FIG. 12D

フロントページの続き

- (72)発明者 トーマス クーパー
アメリカ合衆国 カリフォルニア 94025, メンロ パーク, コンコード ドライブ 3
04
- (72)発明者 スティーブン ジェイ ブルメン克蘭ツ
アメリカ合衆国 カリフォルニア 94062, レッドウッド シティ, ヒルクレスト ド
ライブ 954
- (72)発明者 ゲーリー エス グタート
アメリカ合衆国 カリフォルニア 94040, マウンテン ビュー, マウント ビュー ア
ベニュー 1027
- (72)発明者 デイビッド ローザ
アメリカ合衆国 カリフォルニア 95125, サン ノゼ, ウィロー グレン ウェイ 9
49

合議体

審判長 長屋 陽二郎

審判官 山口 直

審判官 関谷 一夫

- (56)参考文献 米国特許出願公開第2003/0208189 (US, A1)
米国特許出願公開第2004/0261179 (US, A1)
特表平9-507131 (JP, A)
特開平6-261911 (JP, A)
国際公開第03/067341 (WO, A2)

- (58)調査した分野(Int.Cl., DB名)
A61B 34/00

专利名称(译)	模块机械手支持机器人手术		
公开(公告)号	JP6170399B2	公开(公告)日	2017-07-26
申请号	JP2013206099	申请日	2013-10-01
[标]申请(专利权)人(译)	直观外科手术公司		
申请(专利权)人(译)	直觉外科公司		
当前申请(专利权)人(译)	Intuitive Surgical公司运营，公司		
[标]发明人	トーマスクーパー スティーブンジェイブルメン克蘭ツ ゲーリーエスグタート デイビッドローザ		
发明人	トーマス クーパー スティーブン ジェイ ブルメン克蘭ツ ゲーリー エス グタート デイビッド ローザ		
IPC分类号	A61B34/00		
CPC分类号	A61B2017/00477 A61B34/30 A61B34/37 A61B34/71 A61B90/361 A61B2034/304 A61B2034/305 A61B2090/506 A61B90/10 Y10S901/09 Y10S901/14 Y10S901/15 Y10S901/16 Y10S901/17 Y10S901/18		
FI分类号	A61B34/00 A61B19/00.502 A61B34/35		
代理人(译)	伊藤忠彦		
优先权	11/043688 2005-01-24 US		
其他公开文献	JP2014028296A JP2014028296A5		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)	(19) 日本国特許庁(JP)	(12) 特 許 公 報(B2)	(11) 特許番号 特許第6170399号 (P6170399)
	(45) 発行日 平成29年7月26日(2017.7.26)	(24) 登録日 平成29年7月7日(2017.7.7)	
(61) Int. Cl. A 6 1 B 34/00 (2016.01)	F I A 6 1 B 34/00		
	請求項の数 20 外国語出願 (全 28 頁)		
(21) 出願番号 (22) 出願日 (62) 分割の表示 原出願日 (65) 公開番号 (43) 公開日 審査請求日 審判番号 審判請求日 (31) 優先権主張番号 (32) 優先日 (33) 優先権主張国	特願2013-206099 (P2013-206099) 平成25年10月1日(2013.10.1) 特願2012-71972 (P2012-71972) の分割 平成18年1月24日(2006.1.24) 特開2014-28296 (P2014-28296A) 平成26年2月13日(2014.2.13) 平成25年10月1日(2013.10.1) 不願2015-17922 (P2015-17922/11) 平成27年10月1日(2015.10.1) 11/043,688 平成17年1月24日(2005.1.24) 米国(US)	(73) 特許権者 インテュイティブ サージカル オペレー ションズ、 インコーポレイテッド アメリカ合衆国 94086 カリフォル ニア州 サニーウェイル キーファー・ロ ード 1020 (74) 代理人 弁理士 伊東 忠重 100070150 (74) 代理人 弁理士 伊東 忠彦 100091214 (74) 代理人 弁理士 大貫 達介	最終頁に続く
(54) 【発明の名称】	ロボット手術のためのモジュールマニピュレーター支持体		