

(19)



(11) Veröffentlichungsnummer:

(11) Publication number:

EP 2 170 564 A2

(11) Numéro de publication:

Internationale Anmeldung veröffentlicht durch die
Weltorganisation für geistiges Eigentum unter der Nummer:

WO2009/014917 (Art. 153(3) EPÜ).

International application published by the World
Intellectual Property Organization under number:

WO2009/014917 (Art. 153(3) EPC).

Demande internationale publiée par l'Organisation
Mondiale de la Propriété Intellectuelle sous le numéro:

WO2009/014917 (art. 153(3) CBE).

专利名称(译)	机器人装置中的致动方法和系统		
公开(公告)号	EP2170564A2	公开(公告)日	2010-04-07
申请号	EP2008826500	申请日	2008-07-11
申请(专利权)人(译)	板内布拉斯加大学学校董		
当前申请(专利权)人(译)	板内布拉斯加大学学校董		
[标]发明人	FARRITOR SHANE RENTSCHLER MARK LEHMAN AMY PLATT STEPHEN HAWKS JEFF		
发明人	FARRITOR, SHANE RENTSCHLER, MARK LEHMAN, AMY PLATT, STEPHEN HAWKS, JEFF		
IPC分类号	B25J5/00 A61B17/00		
CPC分类号	A61B34/30 A61B34/70 A61B34/71 A61B34/72 A61B34/73 A61B2017/00278 A61B2017/00539 A61B2017/00544 A61B2034/302 A61B2034/306 A61B17/00234		
优先权	60/949390 2007-07-12 US 60/949391 2007-07-12 US 60/990076 2007-11-26 US 61/025346 2008-02-01 US		
其他公开文献	EP2170564A4		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

本文公开的实施例涉及各种医疗设备组件，包括可以结合到机器人和/或体内医疗设备中的组件。某些实施例包括各种致动系统实施例，包括流体致动系统，传动系致动系统和无电机致动系统。另外的实施例包括可逆地可锁定的管，其可以为医疗装置提供进入患者腔的通路，并且还在装置的操作期间提供可逆的刚性或稳定性。进一步的实施例包括用于医疗装置的各种操作部件，包括具有轴向和旋转运动同时保持相对紧凑的结构的医疗装置臂机构。医疗设备绞盘组件，医疗设备活检/吻合器/夹紧机构，以及医疗设备可调焦点机构。