

(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)	板内布拉斯加大学校董		
当前申请(专利权)人(译)	板内布拉斯加大学校董		
[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。