

【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6部門第1区分

【発行日】平成17年12月22日(2005.12.22)

【公表番号】特表2004-525376(P2004-525376A)

【公表日】平成16年8月19日(2004.8.19)

【年通号数】公開・登録公報2004-032

【出願番号】特願2002-583991(P2002-583991)

【国際特許分類第7版】

G 0 1 N 35/04

G 0 1 N 35/00

G 0 1 N 35/02

【F I】

G 0 1 N 35/04 H

G 0 1 N 35/00 E

G 0 1 N 35/02 C

G 0 1 N 35/02 H

G 0 1 N 35/02 J

【手続補正書】

【提出日】平成17年4月13日(2005.4.13)

【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】

診断モジュールによって試験しようとする複数の試料を取り扱うための試料取扱い装置であって、

各々が試料を入れるように構成されている複数の容器と、

複数の容器の少なくとも1つを保持するための複数のキャリアと、

複数のキャリアを保持するための荷載ラックと、

複数のキャリアの少なくとも1つを受け入れるように構成されている複数の開口部を有する、診断モジュールに隣接する位置決め装置と、

キャリアを荷載ラックから位置決め装置に搬送して次に荷載ラックに戻すための搬送装置とを具備し、診断モジュールがキャリアにおける複数の試料の少なくとも1つを試験することができるように、位置決め装置がキャリアを受け入れてキャリアを動かす、

試料取扱い装置。

【請求項2】

入力データと、複数の試料を処理するための事前プログラムされた優先順位とに基づいて搬送装置と位置決め装置との動きを制御するためのプログラム式コンピュータをさらに具備する請求項1に記載の試料取扱い装置。

【請求項3】

荷載ラックが、少なくとも1つの緊急試料キャリアを受け入れるための緊急試料域を含み、緊急試料キャリアは、緊急試料を入れるように構成されている少なくとも1つの緊急試料容器を保持する請求項2に記載の試料取扱い装置。

【請求項4】

プログラム式コンピュータが搬送装置を自動的に制御し、入力データと、複数の試料を処理するための事前プログラムされた優先順位とに基づいて再試験するためにキャリアを

選択する請求項 2 に記載の試料取扱い装置。

【請求項 5】

複数のキャリアが、一意的に確認証明する機械読取り可能なラベルを有し、前記ラベルは、プログラム式コンピュータによって保持されたデータを参照することによって、キャリア内の試料に対して実施されるべき試験を指示する請求項 1 に記載の試料取扱い装置。

【請求項 6】

搬送装置がロボット装置を具備する請求項 1 に記載の試料取扱い装置。

【請求項 7】

キャリアが支持タブを含み、ロボット装置が、キャリアを搬送するためにキャリアの支持タブを掴むための掴み手段を含む請求項 6 に記載の試料取扱い装置。

【請求項 8】

複数のキャリアが診断モジュールに隣接して整列されるように、荷載ラックが構成されている請求項 1 に記載の試料取扱い装置。

【請求項 9】

少なくとも 1 つ の診断モジュールによって試験しようとする複数の試料を取り扱うための試料取扱い装置であって、

各々が複数の試料の少なくとも 1 つを保持するようになされている複数のキャリアを受け入れるように構成されている荷載ラックと、

複数のキャリアの少なくとも 1 つを受け入れるための複数の開口部を有する、少なくとも 1 つの診断モジュールに隣接する位置決め装置と、

複数のキャリアの少なくとも 1 つを荷載ラックから位置決め装置に搬送して次に荷載ラックに戻すための搬送装置とを具備し、

診断モジュールがキャリアにおける複数の試料の少なくとも 1 つを試験することができるように、位置決め装置がキャリアを動かし、

更に、複数の試料を処理するために入力データと優先順位とに基づいて搬送装置と位置決め装置との動きを制御するための事前プログラムされたコンピュータを具備する試料取扱い装置。

【請求項 10】

荷載ラックが、少なくとも 1 つの緊急試料キャリアを受け入れるための緊急試料域を含み、緊急試料キャリアは、複数の試料の少なくとも 1 つを保持するように構成されている請求項 9 に記載の試料取扱い装置。

【請求項 11】

プログラム式コンピュータが搬送装置を自動的に制御して、必要に応じて再試験のためのキャリアを選択する請求項 9 に記載の試料取扱い装置。

【請求項 12】

複数のキャリアが、一意的に確認証明する機械読取り可能なラベルを有し、前記ラベルは、プログラム式コンピュータによって保持されたデータを参照することによって、キャリア内の試料に対して実施されるべき試験を指示する請求項 9 に記載の試料取扱い装置。

【請求項 13】

搬送装置が複数のキャリアを搬送するためのロボットアームを含む請求項 9 に記載の試料取扱い装置。

【請求項 14】

キャリアが支持タブを含み、ロボットアームが、キャリアを搬送するためにキャリアの支持タブを掴むための掴み手段を含む請求項 13 に記載の試料取扱い装置。

【請求項 15】

複数の診断モジュールによって試験しようとする試料を取り扱うための試料取扱い装置であって、

各々が複数の試料を入れるように構成されている複数の容器と、

複数の容器の少なくとも 1 つを保持するための複数のキャリアと、

複数のキャリアを保持するための荷載ラックと、

各々が複数のキャリアの少なくとも1つを受け入れるための複数の開口部を有する、複数の位置決め装置と、

荷載ラックと位置決め装置との間でキャリアを搬送するための搬送装置とを具備し、

各診断モジュールが少なくとも1つの隣接位置決め装置を有し、隣接診断モジュールがキャリアにおける複数の試料の少なくとも1つを試験することができるように、位置決め装置がキャリアを動かす、

試料取扱い装置。

【請求項16】

入力データと、複数の試料を処理するための事前プログラムされた優先順位とに基づいて搬送装置と位置決め装置との動きを制御するためのプログラム式コンピュータをさらに具備する請求項15に記載の試料取扱い装置。

【請求項17】

荷載ラックが、緊急試料キャリアを受け入れるための緊急試料域を含み、緊急試料キャリアは少なくとも1つの緊急試料を保持するように構成されている請求項16に記載の試料取扱い装置。

【請求項18】

プログラム式コンピュータが搬送装置を自動的に制御して、必要に応じて再試験のためのキャリアを選択する請求項17に記載の試料取扱い装置。

【請求項19】

複数のキャリアが、一意的に確認証明する機械読取り可能なラベルを有し、前記ラベルは、プログラム式コンピュータによって保持されたデータを参照することによって、キャリア内の試料に対して実施されるべき試験を指示する請求項15に記載の試料取扱い装置。

【請求項20】

搬送装置が、複数のキャリアの各々を個別に保持するためのロボットアームを具備する請求項15に記載の試料取扱い装置。