

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2005-130945

(P2005-130945A)

(43) 公開日 平成17年5月26日(2005.5.26)

(51) Int.Cl.⁷

A61B 8/12

F I

A61B 8/12

テーマコード (参考)

4C601

審査請求 未請求 請求項の数 1 O L (全 13 頁)

(21) 出願番号 特願2003-368048 (P2003-368048)
 (22) 出願日 平成15年10月28日 (2003.10.28)

(71) 出願人 000000376
 オリンパス株式会社
 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号
 (74) 代理人 100076233
 弁理士 伊藤 進
 (72) 発明者 内田 優子
 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オ
 リンパス株式会社内
 Fターム(参考) 4C601 BB14 BB24 EE13 FE02 GA02
 GA12 GA30 GB20 GB41 GD15

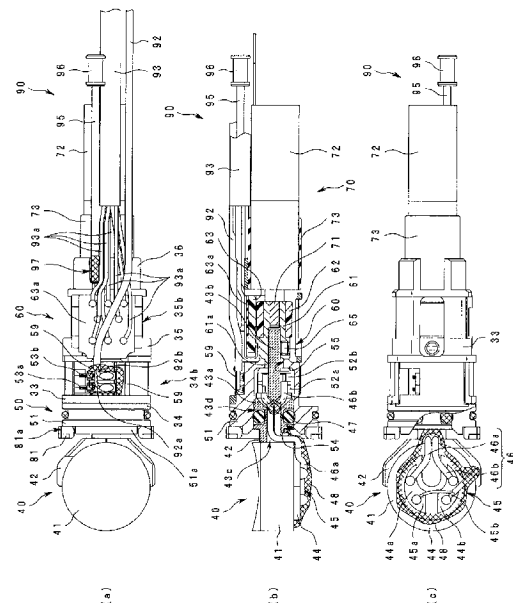
(54) 【発明の名称】 超音波内視鏡

(57) 【要約】 (修正有)

【課題】 振動子ユニットの省スペース化を図り、超音波振動子とスリップリングとの確実な電氣的な接続を簡略に行える超音波内視鏡を提供すること。

【解決手段】 超音波振動子部40を構成する超音波振動子41の振動子面裏面には中継基板44が配置されている。この中継基板44には電極パターン44a、44bが設けられている。それぞれの電極パターン44a、44bには超音波振動子41から延出する超音波ケーブル45の信号線45a、45bの端部が電氣的に接続されるとともに、リング部材52a、52bに一端部を電氣的に接続したスリップリング用ケーブル46の信号線46a、46bの他端部が電氣的に接続されている。

【選択図】 図4



【特許請求の範囲】

【請求項 1】

超音波を送受信する超音波振動子と、この超音波振動子を回転させる駆動モータと、回転状態の超音波振動子と信号の授受を行うスリップリングと、前記超音波振動子の回転位置を検出するエンコーダと、前記超音波振動子を超音波媒体中に浸漬配置させる内部空間を有する先端キャップとを内視鏡挿入部を構成する先端部本体に配設した超音波内視鏡であって、

前記超音波振動子から延出する信号線と前記スリップリングから延出する信号線とを中継基板上で電氣的に接続し、この中継基板を前記超音波振動子の裏面に配設したことを特徴とする超音波内視鏡。

10

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、超音波内視鏡の挿入部先端部に駆動モータを設け、その駆動モータで超音波振動子を回転させる超音波内視鏡に関する。

【背景技術】

【0002】

従来より、超音波振動子から生体組織内に超音波パルスを送り返し送信し、生体組織から反射される超音波パルスのエコー信号を同一あるいは別体に設けた超音波振動子で受信して、二次元的な可視像である超音波断層画像を表示装置の画面上に表示させて、病変部の診断等に用いる超音波診断装置が種々提案されている。

20

【0003】

この超音波診断装置と組み合わせて使用される機器として超音波内視鏡や超音波プローブ等がある。前記超音波内視鏡の場合、体腔内に挿入される挿入部の先端部には体内臓器等の内視鏡画像を得るための内視鏡観察部と、体内臓器等の超音波断層画像を得るための超音波観察部とが備えられている。この超音波内視鏡のひとつに、前記超音波観察部を構成する超音波振動子を機械的に回転させて例えばラジアル走査を行うようにした機械式の超音波内視鏡がある。この機械式の超音波内視鏡では、操作部又は超音波観測装置に設けた駆動モータの回転駆動力を、フレキシブルシャフトを介して伝達して前記超音波振動子を回転させるようにしている。

30

【0004】

例えば、駆動モータをスコープコネクタ内に配設した超音波内視鏡では、この駆動モータの回転駆動力をフレキシブルシャフトを介して超音波振動子に伝達する。したがって、この構成の超音波内視鏡では長尺なフレキシブルシャフトが内視鏡挿入部内、操作部内及びユニバーサルコード内に挿通されているため、超音波振動子の回転と駆動モータの回転との間の同期を取ることが難しい。このため、超音波断層画像に揺れや歪み等が生じて画質が劣化する不具合が発生する。また、前記駆動モータの駆動力を伝達するフレキシブルシャフトに様々な外力が及ぶことによって、例えば、駆動モータの回転と超音波振動子の回転との間に大きな位相ずれが発生すると超音波観測が不能になるおそれがある。

【0005】

40

また、駆動モータをスコープコネクタ内に配設する代わりに、操作部に設けた超音波内視鏡がある。この超音波内視鏡においては、フレキシブルシャフトの長さ寸法をユニバーサルコードの分だけ短縮して上述した問題の多少の解決を図ることができる。しかし、操作部に駆動モータを配設したことによって、操作部の重量が重くなり、検査中、常に操作部を把持する術者への負担が大きくなるという新たな問題が発生する。

【0006】

上述した不具合を解消する目的で例えば、特開2001-128981号公報には、超音波内視鏡を構成する先端部本体の内部に超音波振動子を回転させる駆動モータ、スリップリング及びエンコーダを配設し、前記駆動モータによって超音波振動子を直接的に回転させる超音波診断装置が示されている。この超音波診断装置では先端キャップ、超音波振

50

動子、スリップリング、エンコーダ及び駆動モータ等をハウジングによって一体化して超音波走査ユニットを構成していた。この超音波走査ユニットでは、ユニットの組立を完了した後、先端キャップ内に超音波伝達媒体を注入するだけで、超音波断層画像を得るための動作試験を行える。このことによって、超音波内視鏡の製造工程に、動作試験に合格した超音波走査ユニットを供給することができるようになる。

【特許文献１】特開２００１－１２８９８１号公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【０００７】

しかしながら、前記特開２００１－１２８９８１号公報の超音波診断装置の超音波走査ユニットでは超音波振動子から延出する同軸ケーブルと、スリップリングを構成する絶縁部材を挟んで配置された金属リングにそれぞれ電氣的に接続された信号線とを、超音波振動子とスリップリングとの間に配設されているプリント基板を介して電氣的に接続していた。このため、超音波内視鏡の先端部硬質長が長くなる要因の１つになっていた。

【０００８】

本発明は上述した事情に鑑みてなされたものであり、振動子ユニットの省スペース化を図り、超音波振動子とスリップリングとの確実な電氣的な接続を簡略に行える超音波内視鏡を提供することを目的にしている。

【課題を解決するための手段】

【０００９】

本発明の超音波内視鏡は、超音波を送受信する超音波振動子と、この超音波振動子を回転させる駆動モータと、回転状態の超音波振動子と信号の授受を行うスリップリングと、前記超音波振動子の回転位置を検出するエンコーダと、前記超音波振動子を超音波媒体中に浸漬配置させる内部空間を有する先端キャップとを内視鏡挿入部を構成する先端部本体に配設した超音波内視鏡であって、

前記超音波振動子から延出する信号線と前記スリップリングから延出する信号線とを中継基板上で電氣的に接続し、この中継基板を前記超音波振動子の裏面に配設している。

【００１０】

この構成によれば、超音波振動子から延出する信号線と、スリップリングから延出する信号線との電氣的接続を、従来、デッドスペースであった振動子ユニットの裏面を利用して確実に行える。

【発明の効果】

【００１１】

本発明によれば、振動子ユニットの省スペース化を図り、超音波振動子とスリップリングとの確実な電氣的な接続を簡略に行える超音波内視鏡を提供することができる。

【発明を実施するための最良の形態】

【００１２】

以下、図示の実施の形態によって本発明を説明する。

【００１３】

図１ないし図８は本発明の一実施形態にかかり、図１は本実施形態の超音波内視鏡を含む超音波診断装置の構成を説明する図、図２は先端部本体の構成を説明する断面図、図３は超音波内視鏡の先端部の構成を説明する図、図４は振動子ユニットの構成を説明する図、図５は滑り軸受の他の構成例を説明する図、図６はモータ軸と細径部との他の取り付け構造を説明する図、図７は図３の各段面線における断面形状を説明する図、図８はモータ部のユニットハウジングへの他の取り付け構造を説明する図である。

【００１４】

なお、図４（ａ）は振動子ユニットの上面図、図４（ｂ）は振動子ユニットの側面図、図４（ｃ）は振動子ユニットの下面図、図５（ａ）は摺動抵抗を減じる滑り軸受の一構成を説明する図、図５（ｂ）は摺動抵抗を減じる滑り軸受の他の構成を説明する図、図５（ｃ）は摺動抵抗を減じる滑り軸受の別の構成を説明する図、図６（ａ）はモータ軸と細径

部との取り付け例を説明する図、図 6 (b) は図 6 (a) の E - E 線断面図、図 6 (c) はモータ軸と細径部との取り付け例を説明する図、図 7 (a) は図 3 の A - A 線断面図、図 7 (b) は図 3 の B - B 線断面図、図 7 (c) は図 3 の C - C 線断面図、図 7 (d) は図 3 の D - D 線断面図、図 8 (a) はモータ部のユニットハウジングへの取り付け例を説明する図、図 8 (b) は図 8 (a) の F - F 線断面図、図 8 (c) はモータ部のユニットハウジングへの他の取り付け例を説明する図、図 8 (d) は図 8 (c) の G - G 線断面図である。

【 0 0 1 5 】

図 1 に示すように本実施形態の超音波内視鏡 1 は、体腔内等に挿入される細長形状の挿入部 2 と、この挿入部 2 の基端部に設けられ把持部を兼ねる操作部 3 と、この操作部 3 の例えば基端側側部から延出された可撓性を有するユニバーサルコード 4 とで主に構成されている。

10

【 0 0 1 6 】

前記ユニバーサルコード 4 の端部にはスコープコネクタ 5 が設けられている。このスコープコネクタ 5 には光源コネクタ 6、電気コネクタ 7、超音波コネクタ 8、吸引口金 9 及び送気送水口金 10 等が設けられている。

【 0 0 1 7 】

前記光源コネクタ 6 には照明光を供給する光源装置 11 が着脱自在に接続されるようになっている。前記電気コネクタ 7 には所定の信号ケーブル (不図示) を介して各種の信号処理等を行うビデオプロセッサ 12 が着脱自在に接続されるようになっている。前記超音波コネクタ 8 には超音波ケーブル 13 を介して超音波観測装置 14 が着脱自在に接続されるようになっている。前記吸引口金 9 には吸引チューブ (不図示) を介して吸引ポンプ 15 が着脱自在に接続されるようになっている。前記送気送水口金 10 には図示しない送気・送水チューブを介して送水タンク 16 が着脱自在に接続されるようになっている。

20

【 0 0 1 8 】

なお、送気送水口金 10 は細径部材で形成されている。このため、意図しない衝撃等により、所定以上の力量が加わると破損してしまうおそれ等がある。そこで、そのような事故を防止するため、送気送水口金 10 の近傍には、この送気送水口金 10 よりも突出量を大きく設定した突起部 17 が設けてある。

【 0 0 1 9 】

前記超音波観測装置 14 は、前記超音波内視鏡 1 の各種制御を行うものであって、例えば振動子ユニット (後述する符号 30 参照) に設けられている超音波振動子 41 の駆動制御や、この駆動制御によって取得した電気信号の信号処理を行って映像信号を生成する。そして、この超音波観測装置 14 で生成された映像信号は、超音波内視鏡装置を構成する図示しない表示装置に出力される。その結果、この映像信号を受けた表示装置の画面上には超音波断層画像を表示される。

30

【 0 0 2 0 】

前記超音波内視鏡 1 の挿入部 2 は、先端側から順に、硬質部材で形成された先端硬質部 21 と、例えば上下方向及び左右方向に任意に湾曲自在に構成される湾曲部 22 と、長尺でかつ可撓性を有する可撓管部 23 とを連設して構成されている。

40

【 0 0 2 1 】

前記先端硬質部 21 の先端側には超音波観察部を構成する先端キャップ 24 と、この先端キャップ内に超音波振動子 41 が配置される振動子ユニット 30 とが設けられている。この振動子ユニット 30 からは信号ケーブル 91 が延出している。この信号ケーブル 91 は、前記挿入部 2、操作部 3 及びユニバーサルコード 4 内を挿通して前記超音波コネクタ 8 に接続されている。

【 0 0 2 2 】

前記操作部 3 のユニバーサルコード 4 側には前記湾曲部 22 の湾曲操作を行う湾曲操作ノブ 25 と、送気送水操作及び吸引操作をそれぞれ行う送気送水吸引ボタン 26 等とが設けられている。また、前記操作部 3 の挿入部 2 側には処置具を体腔内に導入するための処

50

置具挿入口 27 が設けられている。

【0023】

図 2 に示すように前記先端硬質部 21 を構成する先端部本体 21a の先端側には斜面部 21b が形成されている。この斜面部 21b には内視鏡観察部を構成する照明光学系を配置するための照明光学系配置孔（不図示）及び観察光学系を配置するための観察光学系配置孔 21c の開口部が設けられている。

【0024】

また、この先端部本体 21a には前記振動子ユニット 30 が配設される振動子ユニット配設孔（以下、ユニット孔と略記する）21d が形成されている。このユニット孔 21d の内周面には、前記振動子ユニット 30 の段付き外形形状に略一致するように複数の段部が形成されている。これら複数の段部の直径は、前記ユニット孔 21d の開口部である先端側から基端側へ向かうにつれて、次第に小径になるように形成されている。このユニット孔 21d の開口部近傍には前記振動子ユニット 30 を先端部本体 21a に固定するための後述するリング部材 81 に設けた雄ネジと螺合される雌ネジ 21e が形成されている。

【0025】

さらに、前記先端部本体 21a に形成されているユニット孔 21d の開口部側には前記振動子ユニット 30 とは別体な先端キャップ 24 が配設されるキャップ配設部 21f が設けられている。なお、符号 21g は位置決め面を示し、この位置決め面 21g によって前記振動子ユニット 30 の長手軸方向の位置決めを行う。具体的に、前記ユニット孔 21d の内周面に形成された複数の段部の中の 1 つの段部の面である、この位置決め面 21g に前記振動子ユニット 30 を構成する後述するユニットハウジングの太径部端面が当接して配置されることによって、この先端部本体 21a に対して振動子ユニット 30 が所定の状態で配置されたことになる。符号 21h はバルーン（不図示）が配置されるバルーン配置用周方向溝である。

【0026】

前記光源装置 11 から供給される照明光は、前記ユニバーサルコード 4、操作部 3 及び挿入部 2 内を挿通するライトガイド（不図示）を介して伝送され、前記照明光学系の照明窓（不図示）から観察部位に向けて出射されるようになっていく。この照明窓から出射された照明光によって体腔内における患部等の観察部位が照らされるようになっていく。

【0027】

この照明光によって照らされた観察部位の光学像は、図示しない観察窓及び対物レンズを通過して、その対物レンズの結像位置に配置されている電荷結合素子（以下、CCD という）等の撮像素子（不図示）の撮像面に結像される。この CCD の撮像面に結像された光学像は電気信号に光電変換され、前記 CCD から延出する図示しない撮像ケーブルによって前記ビデオプロセッサ 12 へ伝送される。この電気信号が伝送されたビデオプロセッサ 12 では所定の信号処理を行って標準的な映像信号を生成し、その映像信号を所定の表示装置（不図示）に出力する。このことによって、表示装置の画面上に内視鏡観察画像が表示される。なお、前記撮像ケーブルは挿入部 2、操作部 3 及びユニバーサルコード 4 内を挿通して電気コネクタ 7 に電氣的に接続されている。

【0028】

ここで、ユニット孔 21d に配設される振動子ユニット 30 の構成を具体的に説明する。

図 3 ないし図 4（c）に示すように振動子ユニット 30 は、超音波振動子部 40 と、スリップリング部 50 と、エンコーダ部 60 と、モータ部 70 と、これら超音波振動子部 40、スリップリング部 50、エンコーダ部 60 及びモータ部 70 を一体にする筐体であるユニットハウジング 33 とを備えて構成されている。このユニットハウジング 33 には前記超音波振動子部 40、スリップリング部 50、エンコーダ部 60 及びモータ部 70 が配設されている。

【0029】

前記超音波振動子部 40 は、超音波振動子 41 と、この超音波振動子 41 が配設される

10

20

30

40

50

振動子保持部材 4 2 とで主に構成されている。この振動子保持部材 4 2 には太径部 4 3 a と細径部 4 3 b とで構成された回転シャフトである振動子シャフト 4 3 が設けられている。前記超音波振動子 4 1 の振動子面からは生体に向けて超音波が送信されとともに、生体の組織で反射した超音波エコーが受信される。

【 0 0 3 0 】

前記スリップリング部 5 0 は、貫通孔を有するブラシホルダ 5 1 と、一对のリング部材 5 2 a、5 2 b と、これらリング部材 5 2 a、5 2 b にそれぞれ電氣的に接触するブラシ部材 5 3 a、5 3 b とで主に構成されている。前記ブラシホルダ 5 1 の先端面及び基端面にはそれぞれ突起部 5 1 a、5 1 b が形成されている。このスリップリング部 5 0 からは前記ブラシ部材 5 3 a、5 3 b に信号線の一端部を接続した第 1 信号ケーブル 9 2 が延出している。符号 5 9 は信号線 9 2 a と図示しない端子との接合部である信号線固定部を封止する絶縁性樹脂部材である。

10

【 0 0 3 1 】

前記エンコーダ部 6 0 は、軸継手であるカップリング 6 1 と、エンコーダを構成するエンコーダ用着磁ドラム（以下、着磁ドラムと略記する）6 2 及びこの着磁ドラム 6 2 に対向するように配設される後述するエンコーダ用センサ 6 3 とで主に構成されている。符号 6 3 a はエンコーダ用センサ（以下、センサと略記する）6 3 が設けられる基板であり、この基板 6 3 a には複数の信号線 9 3 a が接合された信号線固定部が設けられている。これら複数の信号線 9 3 a は一纏めにされて第 2 信号ケーブル 9 3 として延出されている。なお、この第 2 信号ケーブル 9 3 内にはモータ本体（図 6（c）の符号 7 2 参照）から延出するモータ用駆動線が挿通されている。

20

【 0 0 3 2 】

前記カップリング 6 1 は前記振動子シャフト 4 3 の細径部 4 3 b と前記モータ部 7 0 の後述するモータ軸 7 1 とを連結固定する。前記着磁ドラム 6 2 は樹脂製で所定部位に着磁部が設けられており、前記カップリング 6 1 の外周部に固設される。この着磁ドラム 6 2 及びカップリング 6 1 の外周面には前記着磁ドラム 6 2 に設けられている着磁部を所定状態に配設するため目印となる例えばけがき線からなる着磁箇所告知部（不図示）が設けられている。

【 0 0 3 3 】

前記モータ部 7 0 は、前記カップリング 6 1 に一体的に固定されるモータ軸 7 1 を有する駆動モータである外装部材と一体なモータ本体 7 2 と、このモータ本体 7 2 の先端部外周面に一体的に配設されるシート状に形成された弾性シート部材 7 3 とで主に構成されている。この弾性シート部材 7 3 は、柔軟性を有して変形自在な例えばゴム部材等で所定の厚み寸法で形成されている。

30

【 0 0 3 4 】

前記ユニットハウジング 3 3 には先端側より順に、太径部 3 4、中間径部 3 5 及び細径部 3 6 が形成されている。前記太径部 3 4 には前記ブラシホルダ 5 1 が配置されるブラシホルダ穴 3 4 a が形成されている。このブラシホルダ穴 3 4 a の底面には前記ブラシホルダ 5 1 の一端面が当接して配置されるようになっている。前記細径部 3 6 の内側には前記モータ部 7 0 を構成するモータ本体 7 2 に設けられている弾性シート部材 7 3 が配置されるモータ配置穴 3 6 a が形成されている。前記中間径部 3 5 には前記太径部 3 4 のブラシホルダ穴 3 4 a と前記細径部 3 6 のモータ配置穴 3 6 a とを連通させる連通孔 3 5 a が形成されている。この連通孔 3 5 a 内には前記カップリング 6 1 及び前記着磁ドラム 6 2 等が配置されるようになっている。

40

【 0 0 3 5 】

前記太径部 3 4 及び中間径部 3 5 の側周面の所定位置には周溝 3 4 b、3 5 b が形成されている。これら周溝 3 4 b、3 5 b には前記ユニットハウジング 3 3 内に設けられる各種信号線固定部と前記先端部本体 2 1 a との間の絶縁を図る絶縁テープ 3 7 が巻回されるようになっている。なお、この周溝 3 4 b、3 5 b の深さ寸法は、絶縁テープ 3 7 を所定量巻回した状態のときにこの絶縁テープ 3 7 が周面から突出しないように、予め設定され

50

ている。

【0036】

前記固定リング部材 8 1 は、ユニット孔 2 1 d に配置した振動子ユニット 3 0 を前記先端硬質部 2 1 に一体的に固定するための部材である。この固定リング部材 8 1 の外周面には雄ネジ 8 1 a が形成されている。この固定リング部材 8 1 は、前記ブラシホルダ 5 1 に形成されている突起部 5 1 a に回動自在に配置されている。

【0037】

符号 9 0 はケーブル保護部であり、弾性変形線形部材である可撓性を有する例えばワイヤケーブル 9 5 と、このワイヤケーブル 9 5 の一端部側に設けられるケーブル固定部 9 6 とで構成されている。前記ワイヤケーブル 9 5 の他端部は前記ユニットハウジング 3 3 の例えば細径部 3 6 に半田等による接合部 9 7 を設けて一体に固定されている。 10

【0038】

ここで、各部 4 0、5 0、6 0、7 0、9 0 の詳細を説明する。

前記超音波振動子部 4 0 を構成する前記超音波振動子 4 1 の振動子面裏面には中継基板 4 4 が配置されている。この中継基板 4 4 には電極パターン 4 4 a、4 4 b が設けられている。それぞれの電極パターン 4 4 a、4 4 b には超音波振動子 4 1 から延出する超音波ケーブル 4 5 の信号線 4 5 a、4 5 b の端部が電氣的に接続されるとともに、前記リング部材 5 2 a、5 2 b に一端部を電氣的に接続したスリップリング用ケーブル 4 6 の信号線 4 6 a、4 6 b の他端部が電氣的に接続されている。これらスリップリング用ケーブル 4 6 a、4 6 b は前記振動子シャフト 4 3 に形成されているケーブル挿通孔 4 3 c 内を挿通 20 されている。

【0039】

なお、前記太径部 4 3 a にはＯリング 4 7 が配置されるＯリング配置溝 4 3 d が形成されている。また、符号 4 8 は封止樹脂である。この封止樹脂 4 8 は、前記中継基板 4 4 の電極 4 4 a、4 4 b と、前記信号線 4 5 a、4 5 b を有する超音波ケーブル 4 5 と、前記信号線 4 6 a、4 6 b を有するスリップリング用ケーブル 4 6 とが前記先端キャップ 2 4 内に充填されている超音波伝達媒体に触れることを防止するとともに、前記ケーブル挿通孔 4 3 c の開口部を閉塞してこのケーブル挿通孔 4 3 c 内に超音波伝達媒体が侵入することを防止するように塗布されるようになっている。

【0040】

前記スリップリング部 5 0 のブラシホルダ 5 1 には貫通孔が形成されている。この貫通孔は、前記振動子シャフト 4 3 の太径部 4 3 a やリング部材 5 2 a、5 2 b 等が配設される穴部 5 4 と、この穴部 5 4 の底面と外部とを中央部で連通する連通孔 5 5 とで構成されている。この連通孔 5 5 には前記細径部 4 3 b と前記モータ軸 7 1 とを連結するカップリング 6 1 の先端部 6 1 a が配置されるようになっている。

【0041】

一方、前記穴部 5 4 の内周面には前記太径部 4 3 a に形成されているＯリング配置溝 4 3 d に配置されたＯリング 4 7 の外周面が密着するようになっている。このことによって、この穴部 5 4 と前記太径部 4 3 a との間の水密が保持されて、前記リング部材 5 2 a、5 2 b 側に前記先端キャップ 2 4 内の超音波伝達媒体が流入することが防止されている。 40

【0042】

本実施形態においては、図 4 (b) で示すように前記ブラシホルダ 5 1 の穴部 5 4 の内周面に前記太径部 4 3 a の外周面が摺動当接する構成の滑り軸受部と、前記連通孔 5 5 の内周面に前記カップリング 6 1 の先端部 6 1 a の外周面が摺動当接する構成の滑り軸受部とを設けて振動子保持部材 4 2 に配設された超音波振動子 4 1 を回転させる構成になっている。

【0043】

図 5 (a) ないし図 5 (c) を参照して変形例を説明する。

前記超音波振動子 4 1 が配設される振動子保持部材 4 2 の振動子シャフト 4 3 を、2 つの滑り軸受部で回転自在に支持する場合、例えば、図 5 (a) の矢印 A で示す一方側の滑 50

り軸受部を以下のように構成してもよい。つまり、前記ブラシホルダ 5 1 の穴部 5 4 の内周面 5 4 a に、前記太径部 4 3 a のリング 4 7 より後方側に配置されている外周面 4 3 e だけを摺動当接させる。このことにより、振動子シャフト 4 3 の摺動抵抗の軽減を図れる。

【0044】

また、前記図 5 (a) に加えて図 5 (b) の矢印 B で示すように他方側の滑り軸受部を構成する突起部 5 1 b に座ぐり穴形状の穴部 5 1 c を形成してもよい。このことによって、前記連通孔 5 5 の内周面 5 5 a と前記カップリング 6 1 の先端部外周面との摺動面積を減少させて、さらなる摺動抵抗の軽減を図れる。

【0045】

さらに、前記振動子シャフト 4 3 を 1 つの滑り軸受部で回転自在に支持する。その場合には図 5 (c) の矢印 A 側には隙間を形成して、矢印 B 側の連通孔 5 5 の内周面 5 5 a に前記細径部 4 3 b を覆うように配設したカップリング 6 1 の先端部外周面を摺動当接させて滑り軸受とする。このことによって、さらなる摺動抵抗の軽減を図れる。

【0046】

また、前記図 4 (b) に示すように前記振動子シャフト 4 3 の細径部 4 3 b と前記モータ部 7 0 のモータ軸 7 1 とは前記カップリング 6 1 によって連結されている。前記振動子シャフト 4 3 は、前記カップリング 6 1 の外周面所定位置に形成されている雌ネジ部に螺合される例えばビス等の締結部材 6 5 によってこのカップリング 6 1 に一体的に固定されている。これに対して、前記モータ軸 7 1 は、前記カップリング 6 1 に図示しない接着剤によって一体的に固定されている。

【0047】

なお、図 6 (a) 及び図 6 (b) の変形例に示すように前記モータ軸 7 1 a の断面形状を D 字形状に構成するとともに、このモータ軸 7 1 a が配設されるカップリング 6 1 の孔 6 1 a も D 字形状に形成する。この構成において、前記孔 6 1 a の外形が、前記モータ軸 7 1 a の外形より大きく形成して隙間を設けている。このことによって、モータ軸 7 1 a が回転しているとき、この隙間分だけ平面部分が摺動することによって、モータ軸 7 1 a とカップリング 6 1 の回転中心のずれが吸収されてモータ部 7 0 にかかる回転負荷の低減を図る一方、モータ軸 7 1 a の平面部分が孔 6 1 a の平面部分に当たることによって、モータ軸 7 1 の回転がカップリング 6 1 に伝達されるようになっている。

【0048】

また、図 6 (c) の変形例に示すように三体に別れて構成され、摺動することによって軸中心の心ずれを吸収する三部材カップリング機構 6 1 A によって前記細径部 4 3 b と前記モータ軸 7 1 とを連結するようにしてもよい。この三部材カップリング機構 6 1 A は、前記細径部 4 3 b が配設される第 1 孔部 6 6 a を有する第 1 管状部材 6 6 と、前記モータ軸 7 1 が配設される第 2 孔部 6 7 a を有する第 2 管状部材 6 7 と、この孔部 6 7 a と前記孔部 6 6 a とに配設される軸部 6 8 a、6 8 b を有する連結部材 6 8 とで構成されている。

【0049】

図 7 (a) に示すように前記ブラシホルダ 5 1 は、断面形状が略 D 字形状で、所定位置にはブラシ取り付け平面 5 1 d が形成されている。このブラシホルダ 5 1 には前記ブラシ取り付け平面 5 1 d に前記ブラシ部材 5 3 a、5 3 b をそれぞれ配設するための切り欠き部 5 1 e が形成されている。

【0050】

したがって、この切り欠き部 5 1 e を介して、前記ブラシ取り付け平面 5 1 d にブラシ部材 5 3 a、5 3 b を配設することができるようになっている。前記ブラシ部材 5 3 a、5 3 b は弾性を有する導電性部材で形成されており、前記リング部材 5 2 a、5 2 b の外周面に付勢力によって電氣的に接触するように形作られている。具体的には、前記ブラシ部材 5 3 a、5 3 b の初期折り曲げ形状は、破線に示すように折り曲げ角度 θ が鋭角に形成されており、前記リング部材 5 2 a、5 2 b の外周面に対して付勢接触している状態で

10

20

30

40

50

は前記角度 θ が略直角になるように設定されている。

【0051】

前記ブラシ取り付け平面 51d に設けられたブラシ部材 53a、53b は前記絶縁性樹脂部材 59 によって封止されているが、そのさらに外側には絶縁テープ 37 が巻回される。このことによって、前記先端部本体 21a との間の絶縁を、太径にすることなく、より確実なものにしている。

【0052】

図 7 (b) に示すように前記エンコーダ部 60 には前記着磁ドラム 62 に対向するように前記センサ 63 が設けられている。このセンサ 63 は、前記着磁ドラム 62 に設けられた着磁部の検出を行うものである。このセンサ 63 は基板 63a 上に搭載されており、この基板 63a をユニットハウジング 33 の所定位置に配設されたセンサ設置用ブロック 64 上に取り付け固定することによって、図に示すように着磁ドラム 62 に近接配置されるようになっている。そして、前記基板 63a に設けられている信号線 93a が接合される信号線固定部と、前記先端部本体 21a との間の絶縁を図る目的で絶縁テープ 37 が所定量巻回されている。

10

【0053】

図 7 (c) に示すように前記モータ部 70 を構成するモータ本体 72 の先端部に配設された弾性シート部材 73 は、前記ユニットハウジング 33 の基端側内周面に配置されている。このユニットハウジング 33 の外周面所定位置には、例えば 3 つの雌ネジ部が設けられており、この雌ネジ部に螺合されるビス等の固定部材 75 の締め付け力によって前記モータ本体 72 に配設されている弾性シート部材 73 を押圧して、このモータ本体 72 が回転することを防止するように固定している。なお、この固定部材 75 の押圧力は、モータ駆動時にモータ本体 72 が回転することを防止する力量であればよい。

20

【0054】

前記ユニットハウジング 33 に配設される前記モータ本体 72 は、前記弾性シート部材 73 の変形量の分だけ、このユニットハウジング 33 内で、配置位置状態の調整を行うことが可能になっている。

【0055】

なお、前記モータ部 70 の前記ユニットハウジング 33 への固定は、上述した固定部材 75 による押圧固定に限定されるものではなく、図 8 (a) 及び図 8 (b) に示すように前記ユニットハウジング 33 の細径部 36 にモータ配置穴 36a に連通する周方向切り欠き部 36b を設け、この切り欠き部 36b に糸巻き固定部 76 を設けて固定するようにしてもよい。このとき、モータ駆動時において、モータ本体 72 が回転することを防止する押圧力で糸巻き固定する。

30

【0056】

また、図 8 (c) 及び図 8 (d) に示すように前記ユニットハウジング 33 の内径に対して前記モータ本体 72 の外径寸法をやや細径に形成し、このモータ本体 72 の外周面側に係止部となる後述するネジ部材 38 の外形寸法より大径な透孔 74a を形成した係止部材 74 を例えば接着によって固定する。加えて、前記ユニットハウジング 33 の所定位置に前記周方向切り欠き部 36b を形成する代わりに雌ネジ部 36c を形成し、この雌ネジ部 36c にネジ部材 38 を螺合させる。この螺合状態のとき、前記ネジ部材 38 の先端部は、前記モータ配置穴 36a の内周面より所定量突出させる。このことによって、前記ネジ部材 38 の先端部が、前記モータ本体 72 に固定された係止部材 74 に形成されている透孔 74a 内に遊嵌配置される。

40

【0057】

この構成によれば、前記モータ部 70 をモータ配置穴 36a に配設させた状態において、モータ部 70 には多少のがたが生じる。しかし、前記モータ軸 71 を回転させた状態においては、モータ本体 72 ががたつきの分だけ回転移動され、その後、前記透孔 74a に引っかかった状態、即ち、前記ネジ部材 38 に、モータ本体 72 に固定された係止部材 74 が当接した状態になる。すると、このモータ本体 72 の回転移動が停止されて、前記ユ

50

ニットハウジング 33 に対して前記モータ本体 72 が保持された状態になる。このとき、前記カップリング 61 で連結された振動子シャフト 43 の中心軸と前記モータ軸 71 の中心軸とが一致した状態になる。

【0058】

図 7 (d) に示すように前記ケーブル保護部 90 のケーブル固定部 96 には前記第 1 信号ケーブル 92、第 2 信号ケーブル 93 の中途部が例えば糸巻き接着部 98 によって一体に固定される。これらケーブル 92、93 の中途部を、前記ケーブル固定部 96 に糸巻き固定する際、前記信号線 92a、93a の信号線固定部に負荷がかからないように、少なくともこれら信号線 92a、93a の信号線固定部近傍においては、弛みを持たせた状態にしておく。

10

【0059】

上述のように構成した振動子ユニット 30 を前記先端部本体 21a のユニット孔 21d に配置する際には、まず前記振動子ユニット 30 をユニット孔 21d に略配置した状態にする。その後、前記固定リング部材 81 を例えば蟹目レンチを用いて回転させ、この固定リング部材 81 の雄ネジ 81a をユニット孔 21d に形成されている雌ネジ 21e に螺合させていく。そして、前記固定リング部材 81 が回転移動されていくことによって、前記振動子ユニット 30 を構成するユニットハウジング 33 に設けられている太径部 34 の太径部端面が前記ユニット孔 21d に形成されている位置決め面 21g に当接した状態になる。このことによって、振動子ユニット 30 の先端部本体 21a への固定が完了する。このとき、先端部本体 21a の先端面から超音波振動子 41 が所定量だけ突出した突出状態になる。

20

【0060】

その後、前記超音波振動子 41 を覆い包むように先端部本体 21a のキャップ配設部 21f に先端キャップ 24 を配置し、この状態で、例えばステンレス鋼で形成したリング状取り付け部材 82 (図 3 参照) を前記キャップ配設部 21f に係入配置させる。このことによって、先端キャップ 24 が拡開することを防止された状態で先端部本体 21a への固定が完了する。この後、前記先端キャップ 24 内に超音波伝達媒体 28 を充満させる。

【0061】

この超音波伝達媒体 28 としては例えば、流動パラフィン・水・カルボキシメチルセルロース水溶液等である。そして、この超音波伝達媒体 28 は、例えば図 3 に示すように先端キャップ 24 の先端部分に形成されている先端開口 24a から注入されるようになっている。この先端開口 24a は密栓部材 29 によって水密的に塞がれるようになっている。また、前記先端キャップ 24 は超音波透過性材質である例えば低密度ポリエチレンやポリメチルペンテン等によって形成されている。

30

【0062】

このように、超音波振動子から延出する超音波ケーブルの信号線と、スリップリングに電氣的に接続されるスリップリング用ケーブルの信号線とを中継基板上で電氣的に接続することによって、超音波ケーブルとスリップリング用ケーブルとの電氣的接続を容易に行うことができる。

【0063】

また、超音波ケーブルとスリップリング用ケーブルとを電氣的に接続する中継基板を超音波振動子の振動子面裏面に設けたことによって、スペースの有効活用を図って振動子ユニットの硬質長の短縮化を図ることができる。

40

【0064】

このようにして組み立てられた超音波内視鏡 1 は超音波観測装置 14 と組み合わされて使用される。

【0065】

即ち、前記超音波観測装置 14 を介して振動子ユニット 30 のモータ部 70 への電流供給を行うと、前記モータ部 70 のモータ軸 71 が回転されて、このモータ軸 71 の回転がカップリング 61 を介して振動子シャフト 43 の細径部 43b に伝達される。すると、こ

50

の振動子シャフト43を有する振動子保持部材42に配設されている超音波振動子41が回転状態になってラジアル走査を開始する。

【0066】

なお、本発明は、以上述べた実施形態のみに限定されるものではなく、発明の要旨を逸脱しない範囲で種々変形実施可能である。

【図面の簡単な説明】

【0067】

【図1】本実施形態の超音波内視鏡を含む超音波診断装置の構成を説明する図

【図2】先端部本体の構成を説明する断面図

【図3】超音波内視鏡の先端部の構成を説明する図

10

【図4】振動子ユニットの構成を説明する図

【図5】滑り軸受の他の構成例を説明する図

【図6】モータ軸と細径部との他の取り付け構造を説明する図

【図7】図3の各断面線における断面形状を説明する図

【図8】モータ部のユニットハウジングへの他の取り付け構造を説明する図

【符号の説明】

【0068】

1 ... 超音波内視鏡

30 ... 振動子ユニット

41 ... 超音波振動子

20

44 ... 中継基板

44a、44b ... 電極

45 ... 超音波ケーブル

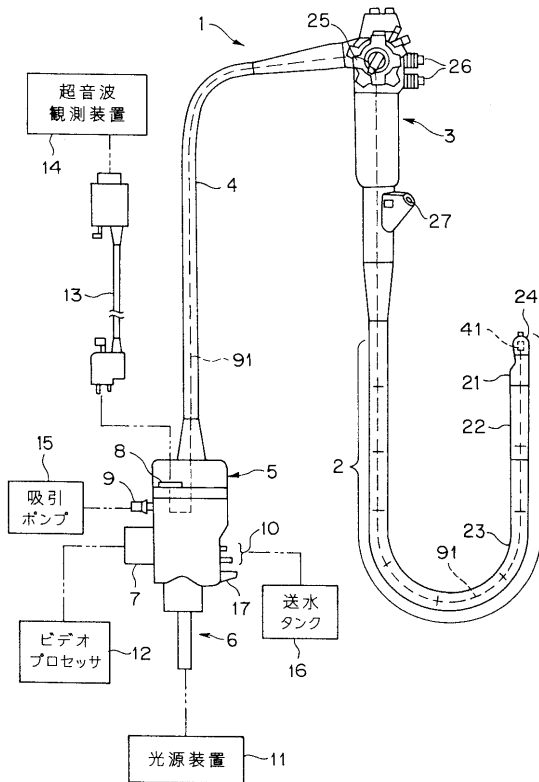
45a、45b ... 信号線

46 ... スリップリング用ケーブル

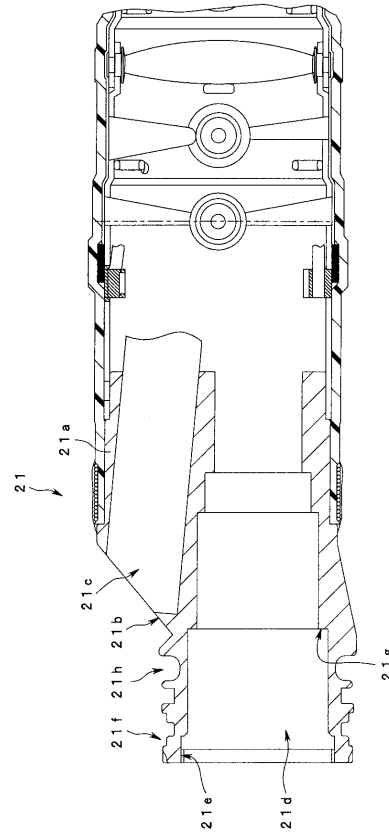
46a、46b ... 信号線

代理人 弁理士 伊藤 進

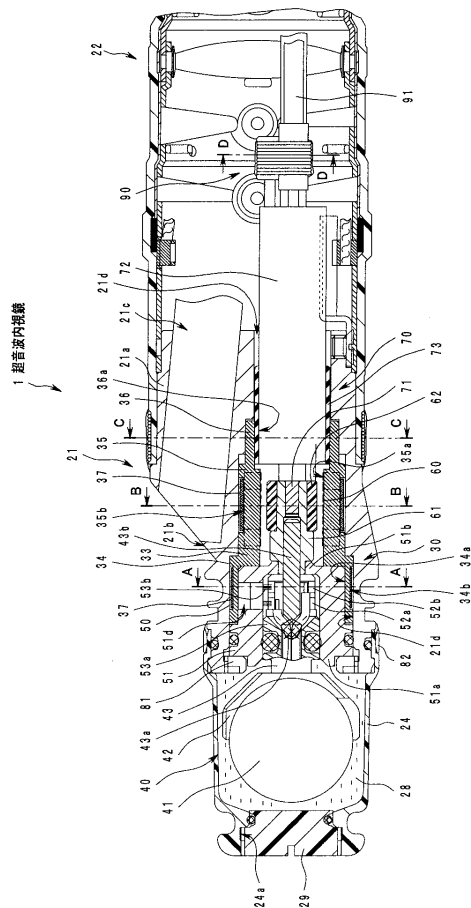
【図 1】



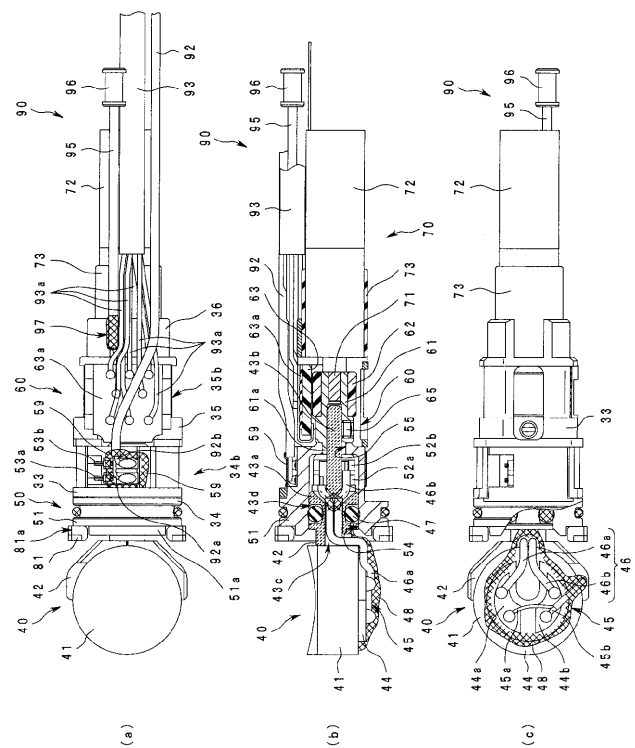
【図 2】



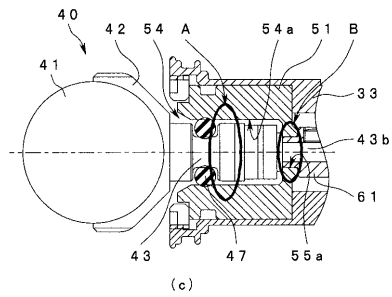
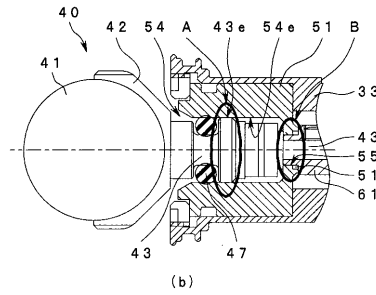
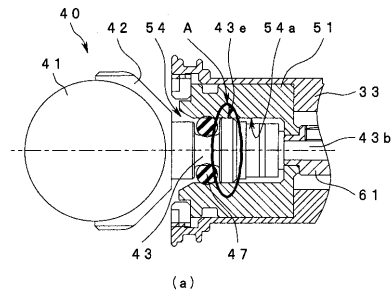
【図 3】



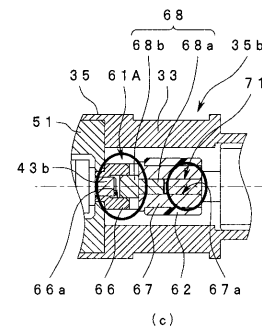
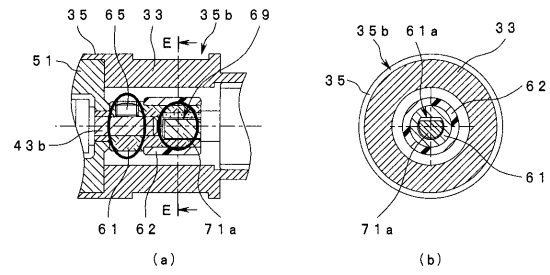
【図 4】



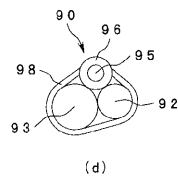
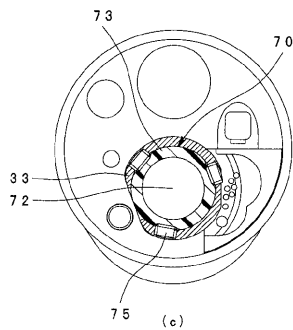
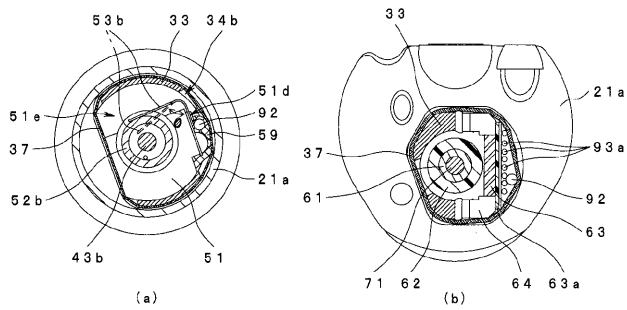
【図 5】



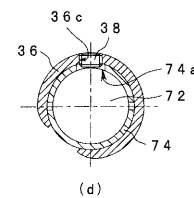
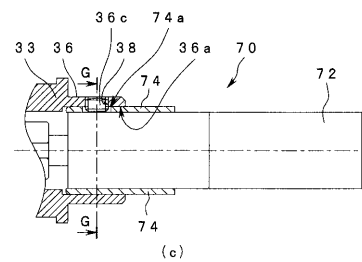
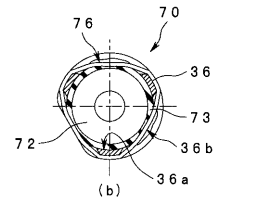
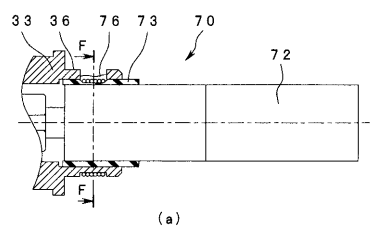
【図 6】



【図 7】



【図 8】



专利名称(译)	超声波内视镜		
公开(公告)号	JP2005130945A	公开(公告)日	2005-05-26
申请号	JP2003368048	申请日	2003-10-28
[标]申请(专利权)人(译)	奥林巴斯株式会社		
申请(专利权)人(译)	奥林巴斯公司		
[标]发明人	内田 优子		
发明人	内田 优子		
IPC分类号	A61B8/12		
FI分类号	A61B8/12		
F-TERM分类号	4C601/BB14 4C601/BB24 4C601/EE13 4C601/FE02 4C601/GA02 4C601/GA12 4C601/GA30 4C601/GB20 4C601/GB41 4C601/GD15		
代理人(译)	伊藤 进		
其他公开文献	JP4363956B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

解决的问题：提供一种超声波内窥镜，该超声波内窥镜能够节省振动器单元的空间并简化超声振动器和滑环之间的可靠电连接。 解决方案：中继板44布置在构成超声换能器部分40的超声换能器41的后表面上。 中继板44设置有电极图案44a和44b。 从超声换能器41延伸的超声电缆45的信号线45a和45b的端部电连接到各个电极图案44a和44b，并且端部电连接到环形构件52a和52b。 电连接的滑环电缆46的信号线46a和46b的另一端电连接。 [选择图]图4

