

(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2009-131658

(P2009-131658A)

(43) 公開日 平成21年6月18日(2009.6.18)

(51) Int.Cl.
A61B 8/00 (2006.01)F1
A61B 8/00テーマコード (参考)
4C601

審査請求 未請求 請求項の数 14 O L (全 30 頁)

(21) 出願番号 特願2009-62240 (P2009-62240)
 (22) 出願日 平成21年3月16日 (2009.3.16)
 (62) 分割の表示 特願2006-317956 (P2006-317956)
 の分割
 原出願日 平成18年11月27日 (2006.11.27)

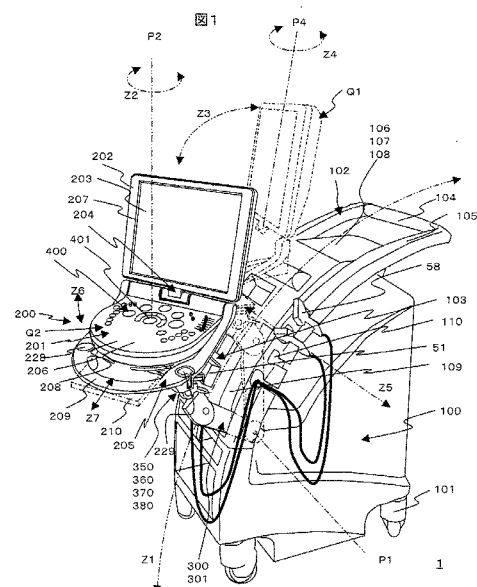
(71) 出願人 000153498
 株式会社日立メディコ
 東京都千代田区外神田四丁目14番1号
 (74) 代理人 100100310
 弁理士 井上 学
 (72) 発明者 ニノ宮 篤
 東京都国分寺市東恋ヶ窪一丁目280番地
 株式会社日立製作所デザイン本部内
 (72) 発明者 笠井 嘉
 東京都国分寺市東恋ヶ窪一丁目280番地
 株式会社日立製作所デザイン本部内
 (72) 発明者 井上 勝
 東京都千代田区外神田四丁目14番1号
 株式会社日立メディコ内
 Fターム(参考) 4C601 EE11 EE13 EE21 GD18 JB55
 KK41 KK43 KK44 LL26 LL32

(54) 【発明の名称】 超音波診断装置

(57) 【要約】

【課題】 立ち姿勢での操作や移動時には操作盤が筐体の上面にコンパクトに収まり、座り姿勢での操作では操作盤を前方に配置して、操作性や移動性に優れた超音波診断装置を提供する。

【解決手段】 移動車輪101を備えた本体筐体100と、操作スイッチ群400を備えた操作装置200と、本体筐体100と操作装置200とを連結する可動アーム300とを含んで構成し、本体筐体100は、前面から上面にかけて後方に傾斜する傾斜面103を備え、可動アーム300は、操作装置200の姿勢を維持した状態で、傾斜面103の上方位置で、かつ、本体筐体100の投影面積内に収まる第1姿勢Q1から、傾斜面103の上方位置を移動路として、傾斜面103の下方位置で、かつ、本体筐体100から少なくとも一部を張り出す第2姿勢Q2を取り得るように移動させる昇降機能機構部301



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

本体筐体と、操作スイッチ群を備えた操作装置と、前記本体筐体と前記操作装置とを連結する可動アームとを含んで構成し、

前記本体筐体は、前面から上面にかけて後方に傾斜する傾斜面を備え、

前記可動アームは、前記操作装置を前記傾斜面に沿って移動させる昇降機能機構部を備えることを特徴とする超音波診断装置。

【請求項 2】

本体筐体と、操作スイッチ群を備えた操作装置と、前記本体筐体と前記操作装置とを連結する可動アームとを含んで構成し、

前記操作装置は、操作スイッチ群を備えた第 1 筐体と、操作画面とスキャナ画像を表示するためのモニタ画面を備えた第 2 筐体と、前記第 1 筐体に対して前記第 2 筐体を連結する連結部とを備え、

前記本体筐体は、前面から上面にかけて後方に傾斜する傾斜面を備え、

前記可動アームは、前記操作装置を前記傾斜面に沿って移動させる昇降機能機構部を備えることを特徴とする超音波診断装置。

【請求項 3】

前記請求項 1 または 2 記載の超音波診断装置において、

前記可動アームは、前記操作装置の姿勢を維持した状態で、前記傾斜面の上方位置で、かつ、前記本体筐体の投影面積内に収まる第 1 姿勢から、前記傾斜面の上方位置を移動路として、前記傾斜面の下方位置で、かつ、前記本体筐体から少なくとも一部を張り出す第 2 姿勢を取り得るように移動させる昇降機能機構部を介して前記操作装置を移動可能に支持することを特徴とする超音波診断装置。

【請求項 4】

前記請求項 1 から 3 記載の何れかの超音波診断装置において、

前記傾斜面に、装置を収納する複数の装置収納部を上下に配列し、

前記複数の装置収納部の前面は、上部の装置収納部が下部の装置収納部より後方に位置するように形成されることを特徴とする超音波診断装置。

【請求項 5】

前記請求項 2 記載の超音波診断装置において、

前記可動アームは、前記操作装置の姿勢を維持した状態で、前記傾斜面の上方位置で、かつ、前記本体筐体の投影面積内に収まる第 1 姿勢から、前記傾斜面の上方位置を移動路として、前記傾斜面の下方位置で、かつ、前記本体筐体から少なくとも一部を張り出す第 2 姿勢を取り得るように移動させる昇降機能機構部を介して前記操作装置を移動可能に支持し、

前記傾斜面に、装置を収納する複数の装置収納部を上下に配列し、

前記複数の装置収納部の前面は、上部の装置収納部が下部の装置収納部より後方に位置するように形成し、

前記連結部は前記第 1 筐体に対して前記第 2 筐体を折りたたみ可能にすることを特徴とする超音波診断装置。

【請求項 6】

前記請求項 4 または 5 記載の超音波診断装置において、

前記装置収納部に超音波探触子が接続されるコネクタ装置を備えていることを特徴とする超音波診断装置。

【請求項 7】

前記請求項 5 記載の超音波診断装置において、

前記連結部は前記第 1 筐体に対して前記第 2 筐体を旋回可能にすることを特徴とする超音波診断装置。

【請求項 8】

前記請求項 1 から請求項 7 記載の何れかの超音波診断装置において、

前記可動アームの先端部と前記操作装置との結合部に、可動アームの移動方向と直交する移動レールと、該移動レールを移動する移動レール取付部を設け、

前記操作装置を前記傾斜面の投影面積内に位置する状態から前記操作装置の一部が前記投影面積内から外れる状態を取り得ることを特徴とする超音波診断装置。

【請求項 9】

請求項 1 から請求項 8 記載の何れかの超音波診断装置において、

前記操作スイッチ群は、中央のトラックボールと、このトラックボールの同心円上に配置されるスイッチ群とから構成されることを特徴とする超音波診断装置。

【請求項 10】

請求項 9 記載の超音波診断装置において、

前記可動アームの先端部と前記操作装置との結合部に、前記操作装置を旋回させる回転軸部を設け、

前記トラックボールの中心を前記回転軸部の回転軸上に配置したことを特徴とする超音波診断装置。

【請求項 11】

請求項 1 から請求項 8 記載の何れかの超音波診断装置において、

前記操作装置の周囲にバンパ部を設け、

このバンパ部に、前記可動ハンドルを介して、前記操作装置を移動させるハンドルを備えたことを特徴とする超音波診断装置。

【請求項 12】

請求項 10 記載の超音波診断装置において、

前記バンパ部に超音波探触子を収納する探触子収納部を備えたことを特徴とする超音波診断装置。

【請求項 13】

請求項 12 記載の超音波診断装置において、

前記操作装置は、該操作装置の底面部に設けられるキーボード収納部と、該キーボード収納部にスライド可能に取り付けられるキーボードを備え、

前記キーボードは、前記キーボード収納部から引き出された状態で、前記バンパ部を介して、その下部を支持されることを特徴とする超音波診断装置。

【請求項 14】

請求項 1 から請求項 13 記載の何れかの超音波診断装置において、

前記傾斜面に超音波探触子を収納する探触子収納部を備えたことを特徴とする超音波診断装置。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、超音波診断装置に係り、特に、立ち姿勢や座り姿勢あるいは被検者へのモニタ画面の提示姿勢などの多様な操作環境に対応可能な超音波診断装置に関するものである。

【背景技術】

【0002】

従来の超音波診断装置は、移動手段を備えた筐体に超音波送受信回路やデジタル・スキャン・コンバータ（以下 DSC という）などを収納し、更に、この筐体の上面には画像を表示するモニタや操作盤を備えている。この従来の超音波診断装置によれば、装置全体がコンパクトにまとまっているために、ベッドに寝ている被検者の近傍に手軽に移動させて探触子を介して診断を行うことができる。

【0003】

これらの従来例の操作盤は、昇降機構や左右方向へのスライド機構、更には、左右方向への揺動機構を備えていることで、立ち姿勢の操作や座り姿勢での操作に対応したものである。また、これらの従来例のモニタは回転やチルト可能な構造を備えることにより、操

10

20

30

40

50

作者の操作姿勢や被検者への画像確認を可能にしたものがある。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0004】

【特許文献1】特開平6-90951号公報

【特許文献2】米国特許第5924988号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0005】

前記従来例の超音波診断装置は、昇降機構で上下可能な操作盤を筐体の前方に大きく張り出して設けることにより、座り姿勢での操作の際に筐体が操作者の膝に当たって邪魔にならないように工夫している。しかし、これらの従来例は、モニタを筐体の上面に残したまま操作盤のみを昇降させるため、立ち姿勢の操作と座り姿勢での操作に合わせてモニタの角度を変更しなければならない。しかも、モニタの角度を変更したとしても、操作者のモニタを見る視線が異なり、操作者に無理な姿勢での操作を強いる課題を備えている。

10

【0006】

また、前記従来例では、筐体の前方に操作盤が張り出しているために、この張り出した分、設置面積が大きくなる。また、この張り出した操作盤を備えた超音波診断装置は移動中に前記操作盤が障害物に当たる可能性も高くなる課題もある。このため、これら操作盤を保護する配慮が必要である。

20

【0007】

また、従来例の筐体は箱型を基調としているために、探触子を接続するコネクタ装置などを筐体の前面に形成される垂直面に上下または左右に並べて配置している。このため、これらコネクタ装置は、前記前方に張り出した操作盤の下方の後方の奥まった位置に配置されるため、これらの操作がし難い課題がある。

【0008】

更にまた、従来例の筐体は箱型を基調としているために、ベッドに寝ている被検者に筐体を近づけて使用すると、垂直に立ち上がった筐体面が被検者の視界を塞ぐことになり、被検者に閉鎖感を抱かせる課題がある。

30

【0009】

また、従来の超音波診断装置の操作盤は、座標指示装置としてトラックボールを備えている。このトラックボールは、マウスのように広い操作面を必要としないので、この種のコンパクトにまとめられた超音波診断装置に最適な座標指示装置と言える。しかしながら、操作盤を左右方向へ揺動可能とする従来例では、操作盤の回転中心からトラックボールが離れた位置に配置されているために、操作盤の回転に対応してトラックボールの位置が大きく移動するため操作しづらいという課題がある。

【0010】

そこで、本発明の目的とするところは、立ち姿勢での操作や移動時には操作スイッチ群を備えた操作装置が本体筐体の上面にコンパクトに収まり、座り姿勢での操作では操作装置を前方に配置して、操作性や移動性に優れた超音波診断装置を提供することにある。

40

【課題を解決するための手段】

【0011】

前記目的を達成するために、本発明に係る超音波診断装置は、本体筐体と、操作スイッチ群を備えた操作装置と、前記本体筐体と前記操作装置とを連結する可動アームとを含んで構成し、前記操作装置は、操作スイッチ群を備えた第1筐体と、操作画面とスキャナ画像を表示するためのモニタ画面を備えた第2筐体と、前記第1筐体に対して前記第2筐体を連結する連結部とを備え、前記本体筐体は、前面から上面にかけて後方に傾斜する傾斜面を備え、前記可動アームは、前記操作装置を前記傾斜面に沿って移動させる昇降機能機構部を備えるようにする。

【0012】

50

また、前記可動アームは、前記操作装置の姿勢を維持した状態で、前記傾斜面の上方位置で、かつ、前記本体筐体の投影面積内に収まる第１姿勢から、前記傾斜面の上方位置を移動路として、前記傾斜面の下方位置で、かつ、前記本体筐体から少なくとも一部を張り出す第２姿勢を取り得るように移動させる昇降機能機構部を介して前記操作装置を移動可能に支持する。

【発明の効果】

【００１３】

本発明によれば、傾斜面の上方位置に操作スイッチ群を備えた操作装置が位置する第１姿勢では、操作装置が本体筐体の上方の高い位置にあり、傾斜面の下方位置に操作装置が位置する第２姿勢では、操作装置を本体筐体の前方の低い位置に操作装置の少なくとも一部を本体筐体から張り出させて位置させることができるので、立ち姿勢での操作や移動時には操作装置が本体筐体の上面にコンパクトに収まり、座り姿勢での操作では操作装置を前方に配置して、操作性や移動性を向上させることができる。

10

【図面の簡単な説明】

【００１４】

【図１】第１の実施の形態に係る超音波診断装置の概略構造を示す斜視図である。

【図２】超音波診断装置の装置ブロック図である。

【図３】超音波診断装置の各装置の配置構成を示す概念図である。

【図４】装置配置面の装置配置図である。

【図５】超音波診断装置１の外観図である。

20

【図６】超音波診断装置１の外観図である。

【図７】テーブルの折りたたみ構造を示す斜視図である。

【図８】操作装置の平面図である。

【図９】第２筐体を閉めた状態の操作装置の右側面図である。

【図１０】第２筐体を開いた状態の操作装置の右側面図である。

【図１１】操作連結部の分解構造図である。

【図１２】キーボードを引き出した外観図である。

【図１３】操作スイッチ群の詳細図である。

【図１４】昇降機能機構部の機構図である。

【図１５】取付機構部の機構図である。

30

【図１６】超音波診断装置の操作姿勢の使用状態図である。

【図１７】第２の実施の形態に係る超音波診断装置の昇降機能機構収納部の概略機構図である。

【発明を実施するための形態】

【００１５】

以下、図１から図１７を参照して、この発明に係る超音波診断装置を詳細に説明する。図１から図１６が第１の実施形態、図１７が第２の実施形態を示している。なお、同一の部位や方向などは同一符号を持って示し、重複した説明を省略する。

（第１の実施の形態）

図１から図１６を参照して第１の実施の形態に係る超音波診断装置を具体的に説明する。

40

【００１６】

先ず、図１を参照して、この実施の形態に係る超音波診断装置の概略構造を説明する。図１は超音波診断装置の概略構造を示す斜視図である。

【００１７】

図１において、符号１で総括的に示す超音波診断装置は、自在車輪１０１を備えた本体筐体１００と、操作装置２００と、前記本体筐体１００に対して前記操作装置２００を移動可能に連結する可動アーム３００と、複数の超音波探触子５８とを含んで構成される。

【００１８】

前記本体筐体１００は、箱型の筐体の底面４隅に前記自在車輪１０１を備え、上面後方

50

には、この本体筐体 100 を移動させるための筐体ハンドル部 102 が設けられている。そして、この本体筐体 100 の前面から上面にかけては、上方に行くに従って後方に大きな円弧で傾斜する傾斜面が形成され、この傾斜面を各種装置を収納する装置配置面 103 としている。したがって、この実施の形態では、本体筐体 100 の内部に制御部やデジタル・スキャン・コンバータ（以下 DSC という）及び電源部などの操作者が操作する上で利用頻度の少ない装置を収納し、前記装置配置面 103 に前記超音波探触子 58 のコネクタ装置 51 などを収めた本体筐体 100 を、前記ハンドル部 102 と自在車輪 101 を介して移動させることができる。

【0019】

また、この実施の形態の前記筐体ハンドル部 102 は、棒状の握り部 104 を両側の支持体 105 で保持する構造を備えている。そして、この棒状の握り部 104 と一対の支持体 105 との間に装置配置部 106 を設けている。この装置配置部 106 は、折りたたみ可能なテーブル 107 を備えており、このテーブル 107 を本体筐体 100 に折りたたんだ状態では本体筐体 100 の上面の傾斜面の形状に馴染んだ形態をとり、このテーブル 107 のテーブル面 108 が水平状態となる姿勢とした状態では、前記テーブル面 108 に各種装置を積層して配置することができる。

【0020】

また、前記操作装置 200 は、この超音波診断装置 1 を操作するための操作スイッチ群 400 を備えた第 1 筐体 201 と、操作画面やスキャナ画像を表示するためのモニタ画面 203 を備えた第 2 筐体 202 と、この第 2 筐体 202 を前記第 1 筐体 201 に対して所定の角度で連結する操作連結部 204 と、前記第 1 筐体 201 の周囲に取り付けられるバンパ部 205 と、前記第 1 筐体 201 の下部に引き出し可能に収納されるキーボード 210 とを含んで構成される。

【0021】

この実施の形態では、前記第 1 筐体 201 と第 2 筐体 202 とを薄い箱型の筐体とし、前記第 2 筐体 202 を、前記操作連結部 204 を介して、前記第 1 筐体 201 に折りたたみ可能に連結している。そして、前記第 1 筐体 201 に対して矢印 Z3 方向に第 2 筐体 202 を折りたたんだ状態で互いに隠蔽される第 1 筐体面 206 と第 2 筐体面 207 に前記操作スイッチ群 400 とモニタ画面 203 をそれぞれ配置している。更にまた、この実施の形態の前記操作連結部 204 は、第 1 筐体 201 に対して中心軸 P4 を中心に矢印 Z4 方向に前記第 2 筐体 202 を旋回可能に連結している。

【0022】

前記第 1 筐体面 206 は、この第 1 筐体面 206 のほぼ中央に配置されるトラックボール 401 と、このトラックボール 401 の周囲に配置される複数のスイッチ群とから構成される。この実施の形態の前記第 1 筐体面 206 は、トラックボール 401 に対して、前記操作連結部 204 の反対側にパームレスト 208 を構成する平面が形成されるように前記複数のスイッチ群を前記トラックボール 401 を中心とする同心円上に配列している。したがって、操作者は前記パームレスト 208 に手首を支持しながら利用頻度の高いトラックボール 401 を主体に、その周囲の複数のスイッチ群を操作することができる。

【0023】

前記バンパ部 205 は、第 1 筐体 201 の両側後方から前方に延びて、前記第 1 筐体 201 の前部でアーチ状の握り部 209 を備えて形成される。このアーチ状の握り部 209 は、可動アーム 300 に取り付けられる操作装置 200 を移動させたり、回転させたりするためのハンドルの機能を備えている。

【0024】

また、この実施の形態では、少なくとも前記バンパ部 205 のアーチ状の握り部 209 は、第 1 筐体 201 の第 1 筐体面 206 より低い位置に配置される。これにより、アーチ状の握り部 209 を低い位置に配置させることができるので、座り姿勢での操作装置 200 の移動の操作性を向上できる。

【0025】

10

20

30

40

50

また、アーチ状の握り部 209 を低い位置に配置することにより、前記第 2 筐体 202 を折りたたんだ状態においても、第 2 筐体 202 とアーチ状の握り部 209 との間に空間を形成することができるから、この空間を、例えば、超音波探触子 58 やゼリ容器などの配置スペースとして利用することができる。

【0026】

また、この実施の形態では、前記アーチ状の握り部 209 を第 1 筐体 201 の底面と同位置または低い位置に配置している。これにより、前記アーチ状の握り部 209 は、第 1 筐体 201 の底面に収納したキーボード 210 を矢印 Z7 方向に引き出した際の保持機能を持つことができる。

【0027】

前記可動アーム 300 は、本体筐体 100 の前面から上面にかけて傾斜して形成される前記装置配置面 103 の上部空間を前記操作装置 200 の移動路とする機能を備えている。つまり、この可動アーム 300 は、前記傾斜する装置配置面 103 の上方位置に操作装置 200 が位置する第 1 姿勢 Q1 と、装置配置面 103 の下方位置に操作装置 200 が位置する第 2 姿勢 Q2 とを取り得るような昇降機能機構部 301 を備えている。

【0028】

この実施の形態に係る可動アーム 300 は、前記傾斜面の一方の片側に形成されるアーム移動溝 109 から一端を露出し、他端を前記アーム移動溝 109 の内部の所定位置に設けられる回転軸 P1 を中心に回転可能に取り付けられている。この可動アーム 300 は、前記露出した一端に前記操作装置 200 を取り付ける取付機構部 350 が設けられている。このため、前記可動アーム 300 を回転させることにより、前記取付機構部 350 に取り付けられる前記操作装置 200 を前記第 1 姿勢 Q1 と第 2 姿勢 Q2 を取らせることができる。ここで、この可動アーム 300 はリンク機構を持って形成されたため、この可動アーム 300 を回転させても取付機構部 350 に取り付けられる操作装置 200 の角度を一定に保つことができる。

【0029】

また、前記取付機構部 350 は、可動アーム 300 の移動方向（矢印 Z1）と直交する水平方向（矢印 Z5）に移動させる水平移動機構部 360 と第 1 筐体 201 の角度を調整するチルト機構部 370 と、前記操作装置 200 を旋回させる回転機構部 380 とを備えている。

【0030】

前記水平移動機構部 360 は、操作装置 200 を前記装置配置面 103 の上方に位置する状態と、操作装置 200 を水平方向（矢印 Z5）に移動させて、操作装置 200 を前記装置配置面 103 から外れた状態を取り得るように動作させる。これにより、操作装置 200 を本体筐体 100 の横方向に移動させることができるので、操作者の操作姿勢や、患者への情報提供が容易となる。

【0031】

また、チルト機構部 370 は第 1 筐体 201 を矢印 Z6 方向に揺動させることができる。これにより、操作スイッチ群 400 を備えた第 1 筐体面 206 の角度を任意に設定できるので、操作者の姿勢に対応して第 1 筐体面 206 の角度を調整することができる。しかも、この実施の形態ではモニタ画面 203 を備えた第 2 筐体 202 が操作連結部 204 を介して第 1 筐体 201 に固定されているので、第 1 筐体面 206 の角度の変更にともなってモニタ画面 203 の角度も自動的に調整することができる。

【0032】

また、前記回転機構部 380 は、回転軸 P2 を中心に操作装置 200 を首を振るように旋回させることができる。これにより、操作スイッチ群 400 を備えた第 1 筐体 201 自身を回転させることができるので、操作スイッチ群 400 のキー配列等を使用者の姿勢に沿った方向に合わせることができるとともに、この回転にともなってモニタ画面 203 を備えた第 2 筐体 202 も回転させることができる。

【0033】

10

20

30

40

50

更に、この回転軸 P 2 は前記トラックボール 4 0 1 の回転中心を通る位置に形成される。そして、操作スイッチ群 4 0 0 のキー配列はトラックボール 4 0 1 を中心とする配列となっている。このため、操作装置 2 0 0 を回転させても、回転軸 P 2 上に位置するトラックボール 4 0 1 を中心とする操作スイッチ群 4 0 0 の配列は変わらないので、ブラインドタッチなどの操作が良好となる。

【 0 0 3 4 】

また、この実施の形態では、複数の超音波探触子 5 8 をセットアップしておくことができる。この超音波探触子 4 0 0 の即応体制を実現するために、前記装置配置面 1 0 3 の両側と、前記バンパ部 2 0 5 に超音波探触子 5 8 を収める複数の探触子収納部 1 1 0 を設け、これら超音波探触子 5 8 のコードの一端は前記装置配置面 1 0 3 に配置される複数のコネクタ装置 5 1 に接続される。この実施の形態では、前記バンパ部 2 0 5 に現在使用中の超音波探触子 5 8 を収納し、予備の超音波探触子 5 8 を本体筐体 1 0 0 側の探触子収納部 1 1 0 に収納することで使い勝手を向上することができる。また、前記本体筐体 1 0 0 側の探触子収納部 1 1 0 は、前記コードを引っ掛ける機能も備えているので、複数のコードを混乱させることなく整理して収納することができる。

10

【 0 0 3 5 】

そして、この実施の形態の大きな特徴の 1 つは、前記操作スイッチ群 4 0 0 を備えた第 1 筐体 2 0 1 を本体筐体 1 0 0 の投影面積内の上方の高い位置である第 1 姿勢 Q 1 と、本体筐体 1 0 0 の投影面積からその一部が張り出した低い位置である第 2 姿勢 Q 2 とを取り得るように移動可能とした点にある。

20

【 0 0 3 6 】

既存のこの種の技術においては、操作者の座り操作を可能とするために、操作スイッチ群 4 0 0 を備えたテーブルを本体筐体から前方に張り出して設け、この前方に張り出したテーブルを上方に移動させることで立ち姿勢での操作を可能としている。つまり、従来技術では、座り操作を主体とした構造としているので、座り姿勢では良好な操作性が得られるものの、立ち姿勢では張り出したテーブルが邪魔に成る課題がある。しかも、このテーブルを上方に引き上げた下部はデッドスペースとなるので、立ち姿勢での超音波診断装置 1 は装置が大型化する課題がある。しかも、この前方に張り出したテーブルは超音波診断装置 1 を移動させる際には邪魔になる課題もある。

30

【 0 0 3 7 】

しかし、この実施形態によれば、座り姿勢に対応した前記第 1 姿勢 Q 2 では、操作装置 2 0 0 が前方に張り出した座り姿勢に適した形態を取り、立ち姿勢に対応した前記第 2 姿勢 Q 1 では、本体筐体 1 0 0 の投影面積内の高い位置である立ち姿勢に適した形態を取らせることができるので、前記従来例の課題を解決することができる。

【 0 0 3 8 】

また、この実施の形態の他の大きな特徴の 1 つは、操作画面やスキャナ画像を表示するためのモニタ画面 2 0 3 を備えた第 2 筐体 2 0 2 を、操作スイッチ群 4 0 0 を備えた第 1 筐体 2 0 1 との相対関係を維持したまま前記第 1 姿勢 Q 1 と前記第 2 姿勢 Q 2 とを取り得るように移動可能とした点にある。

40

【 0 0 3 9 】

既存のこの種の技術においては、操作スイッチ群 4 0 0 を備えたテーブルとモニタとを分離した構造となっている。つまり、従来技術では、操作画面やスキャナ画像を表示するためのモニタ画面 2 0 3 を本体筐体 1 0 0 の上部に設け、前記テーブルのみを昇降機構を備えるようにしている。従来技術においては、前記テーブルに動作確認や操作表示などの操作スイッチ群 4 0 0 に関連するサブ表示部を備えたものがあるが、操作画面やスキャナ画像を表示するためのモニタ画面 2 0 3 は前記したように本体筐体 1 0 0 に設けられている。このため、テーブルの昇降と、モニタ画面 2 0 3 の高さが連動していないため、座り操作と立ち操作での操作者のモニタの視線と操作スイッチ群 4 0 0 との姿勢が異なる課題がある。

【 0 0 4 0 】

50

また、操作スイッチ群 4 0 0 とモニタ画面 2 0 3 が分離独立しているために、それぞれの昇降や回転、チルトなどの機構部をそれぞれ独立して設けなければならない課題がある。この実施の形態によれば、これらの課題を解決することができる。

【 0 0 4 1 】

また、この実施の形態の他の大きな特徴の 1 つは、本体筐体 1 0 0 の前面から上面に掛けて、上方に行くに従って後方に大きく傾斜する傾斜面を形成し、この傾斜面を各種装置を収納する装置配置面 1 0 3 とした点にある。

【 0 0 4 2 】

従来技術においては、本体筐体 1 0 0 の垂直面に同種のコネクタ装置を積層して配置しているので、このコネクタ装置の前面に設けられるコード接続部が上下に重なって着脱がし難いとの課題がある。この点、この傾斜する装置配置面によれば、上下に積層するコネクタ装置 5 1 などの各種装置を上方の装置が下方の装置より後方にずらして（奥まって）配置することができるから、前記従来例の課題を解決することができる。

【 0 0 4 3 】

また、この実施の形態の他の大きな特徴の 1 つは、上方に行くに従って後方に大きく傾斜する傾斜面を前記第 1 筐体 2 0 1 または操作装置 2 0 4 の移動路とした点にある。

【 0 0 4 4 】

従来技術によれば、操作スイッチ群 4 0 0 を備えたテーブルを上下方向に昇降する構造としているため、テーブルを上方に位置させた状態では、その下方がデッドスペースとなる課題がある。また、従来技術は昇降の如何にかかわらずテーブルが前方に張り出した状態となっているため、座り操作以外ではこの張り出したテーブルが邪魔に成る課題があった。この実施の形態によれば、前記従来例の課題が解決される。

【 0 0 4 5 】

また、この実施の形態の他の大きな特徴の 1 つは、第 2 筐体 2 0 2 を第 1 筐体に対して折りたたみ可能にした点にある。これにより、操作スイッチ群 4 0 0 を備えた第 1 筐体 2 0 1 に対してモニタ画面 2 0 3 を備えた操作装置 2 0 0 の角度を調整することができるので、操作時の視認性を向上させることができる。また、この第 2 筐体 2 0 2 を折りたたむことによりモニタ 2 0 3 と操作スイッチ群 4 0 0 とを 2 つの筐体の間に隠蔽して、収納性を向上することができる。

【 0 0 4 6 】

また、この実施の形態の他の大きな特徴の 1 つは、前記第 1 筐体 2 0 1 と第 2 筐体 2 0 2 を連結する操作連結部 2 0 4 に、前記折りたたみ機能に加えて、第 2 筐体 2 0 2 を左右方向に回転させる機能を備えた点にある。これにより、操作者の視認性だけでなく被検者への視認性を向上することができる。

【 0 0 4 7 】

また、この実施の形態の他の大きな特徴の 1 つは、前記可動アーム 3 0 0 に、この可動アームの動作の如何にかかわらず、その先端部に取り付けられる操作装置 2 0 0 を、常に同一の姿勢を維持する構造手段を備えた点にある。この実施の形態では、前記アーム 3 0 0 をリンク機構で構成しているため、前記可動アーム 3 0 0 に取り付けられる第 1 筐体 2 0 1 の姿勢が常に同じ姿勢を維持するようにしている。

【 0 0 4 8 】

また、この実施の形態の他の大きな特徴の 1 つは、前記取付機構部 3 5 0 に、この取付機構部 3 5 0 の姿勢を変更する姿勢変更機構を備えた点にある。この実施の形態では、1 つの姿勢変更機構として、前記水平移動機構部 3 6 0 を備えることにより、前記操作装置 2 0 0 の左右方向の移動幅を大きくして、多様な操作姿勢や被検者への情報提供を可能にすることができる。しかも、前記操作装置 2 0 0 の左右方向の移動にともなって、操作装置 2 0 0 の移動路の下方に位置する前記装置配置面 1 0 3 を露出させることができるので、この装置配置面 1 0 3 に配置される各種装置の操作性を向上させることができる。

【 0 0 4 9 】

この実施の形態では、他の姿勢変更機構として、前記チルト機構部 3 7 0 を備えること

10

20

30

40

50

で、操作スイッチ群 400 を備えた第 1 筐体 201 の角度を任意に設定することができるので、操作スイッチ群 400 の操作性を向上させることができる。

【0050】

更に、この実施の形態では、他の姿勢変更機構として前記回転機構部 380 を備えることで、操作者の位置に対応して操作装置 200 を操作者に対して正対させることができるので、操作スイッチ群 400 の操作性を向上させることができる。

【0051】

また、この実施の形態の他の大きな特徴の 1 つは、前記回転機構部 280 の回転機構部の回転軸 P2 上にトラックボール 401 の中心が位置する操作スイッチ群 400 を配置した点にある。これによって、利用頻度の高いトラックボール 401 を操作装置 200 の回転の如何にかかわらずホームポジションとすることができるので、操作者のスイッチ群全体の配置を認識しやすくしてブラインドタッチ操作などの操作性を向上することができる。特に、この実施の形態では、操作スイッチ群 400 を構成する各キーや操作ボタンを前記トラックボール 401 を中心とする同心円上に配置することで、前記操作性を一層向上することができる。

【0052】

また、この実施の形態の他の大きな特徴の 1 つは、前記第 1 筐体 201 の周囲にバンパ部 205 を設け、このバンパ部 205 に、前記操作装置 200 を保護するバンパ機能に加えて、前記操作装置 200 を移動させるハンドル機能、あるいは、利用頻度の高い超音波探触子 58 や他の機器または装備品を収納する機能、あるいは第 1 筐体 201 の下部に収納されるキーボード 210 の支持機能などを持たせた点にある。

【0053】

また、この実施の形態の他の大きな特徴の 1 つは、前記装置配置面 103 の両側に、利用頻度の低い超音波探触子 58 やコードなどを保持する探触子収納部 110 を備えた点にある。これにより、超音波探触子 58 の使い勝手やコードの整頓性を向上することができる。

【0054】

以下、上記特徴を備えた第 1 の実施の形態に係る超音波診断装置 1 の具体的な構造を更に詳細に説明する。

【0055】

先ず、図 2 を参照して、超音波診断装置 1 の装置構成を説明する。図 2 は超音波診断装置 1 の装置ブロック図である。図 2 において、超音波診断装置 1 は、超音波振動子群を備えた超音波探触子 58 と、前記超音波探触子 58 に高圧パルスを供給する超音波送受信回路 52 と、この超音波送受信回路 52 と超音波探触子 58 とを接続するコネクタ装置 51 と、取得したエコー信号をデジタル信号に変換するディジタル・スキャン・コンバータ（以下、DSC という）55 と、画像メモリと共用グラフィックメモリと操作者用グラフィックメモリ等から成るメモリ装置 56 と、前記モニタ画面 203 を備えたモニタ装置 57 と、前記操作スイッチ群 400 を構成する入力装置 54 と、この超音波診断装置 1 を統括的に制御する制御装置 53 と、必要により接続される心電図計測装置などの補助装置 59 と、前記各装置に電源を供給する電源装置 60 とから構成される。

【0056】

超音波送受信回路 52 は、超音波探触子 58 内の超音波振動子群へ送波のための高圧パルスを供給するとともに、被検者の体内から反射し探触子群で受波されたエコーを増幅、整相、検波し、その出力信号は DSC 55 へ入力する。この実施の形態では複数の超音波探触子 58 を取り付けることができる。これら超音波探触子 58 は、所定の長さのコードを備え、このコードの先端に設けられるコード接続部 51a を介して、前記超音波探触子 58 に対応して設けられるコネクタ装置 51 に接続される。

【0057】

前記 DSC 55 は、入力したエコー信号をディジタル信号に変換し、超音波ビームを 1 本ずつ送受信の繰返し毎にメモリへ書き込み、また記憶内容をモニタ装置 57 の走査に同

10

20

30

40

50

期して読み出す。メモリ装置 56 を構成する共用グラフィックメモリは、D S A 56 を介してモニタ装置 57 へ表示される超音波像へ重畳して表示する付加情報、例えば、超音波画像のスケール、被検者への超音波探触子 58 の当接位置を示すボディマーク、距離計測情報のように被検者に不安感をもたらさない情報を表示するためのグラフィックメモリである。また、メモリ装置 56 の操作用グラフィックメモリは、モニタ装置 57 の超音波画像へ操作者が診断に必要とする付加情報のみ、例えば病名や被検者の I D 情報のような文字情報や病変部を示す矢印等の記号情報のみを重畳して表示するグラフィックメモリである。

【0058】

この超音波診断装置 1 によれば、入力装置を操作して、超音波走査モードや計測付加情報表示を設定し、超音波探触子 58 を被検者の検査部位へ当接して検査を開始する。超音波探触子 58 から被検者の体内へ送波された超音波は、体内の臓器の音響インピーダンスの異なる境界で反射されて探触子で受信される。受信されたエコーは超音波送受信回路 11 で増幅、整相、検波され、超音波走査線 1 本分の信号として D S C 55 へ入力され、D / A 変換されてメモリへ書き込まれる。このメモリへの書き込みは、超音波送受信の方向を変えての繰返し送受信毎に行われる。

【0059】

メモリへ書き込まれた画像データは、モニタ装置 57 の表示走査に同期して読み出され、D / A 変換され、輝度信号としてモニタ装置 57 へ供給され、その結果画面に超音波像が表示される。D S C 55 からの画像データの読み出しに同期して、制御装置 53 は共用グラフィックメモリと操作者用グラフィックメモリとの双方からもデータ読み出しを行う。この実施の形態では、前記モニタ装置 57 のモニタ画面 203 を被検者に見せる場合は操作者用グラフィックメモリの内容を非表示とすることができる。このモニタ画面 203 の切り替えは前記操作スイッチ群 400 を介して操作することができる。

【0060】

次に、図 2 で説明した各装置の配置構成を図 3 と図 4 を参照して具体的に説明する。図 3 は、超音波診断装置 1 の各装置の配置構成を示す概念図であり、(a) 図が正面図、(b) 図が左側面図である。図 4 は装置配置面の装置配置図であり、(a) 図は第 3 装置収納部の概略断面図、(b) 図は装置配置面の正面図、(c) 図は他の実施の形態に係る第 3 装置収納部の概略断面図、(d) 図は他の実施の形態に係る装置配置面の正面図である。

【0061】

図 3 において、この実施の形態では、本体筐体 100 の最下部に最も重量のある電源装置 60 を備えることで、超音波診断装置 1 の重心を低く抑えて、移動性や安定性を向上させている。前記電源装置 60 の上部には、前記超音波送受信装置 52 と前記 D S C 55 を収納する第 1 装置収納部 70 を配置し、この第 1 装置収納部 70 の上部後方に制御装置 53 とメモリ装置 56 を収納する第 2 装置収納部 71 を配置し、この第 2 装置収納部 71 の前部には、複数のコネクタ装置 51 を収納する第 3 装置収納部 72 と可動アーム 300 を収納する昇降機能機構収納部 302 とを並べて設けている。

【0062】

前記第 1 装置収納部 70 の前部は、本体筐体 100 の前部に開放した収納棚 70 a としての空間が確保されている。この実施の形態では、前記収納棚 70 a に前記補助装置 59 を収納させることができる。この実施の形態に係る本体筐体 100 は、(b) 図の側面図に示すように、その前面から上面に向かって大きな円弧で傾斜する外観形状を備えている。前記収納棚 70 a は前記円弧形状の垂直面に設けられることで、この収納棚 70 a を通常の棚として使用することができる。

【0063】

また、第 3 装置収納部 72 は、略 1 / 4 円形状の空間を備えて、装置を収納するには配置し難い空間である。この実施の形態では、第 3 装置収納部 72 に薄い箱形状の筐体を備えた複数の同種のコネクタ装置 51 を上下に積層して収納し、上部に配置されるコネク

10

20

30

40

50

タ装置 5 1 が下部に配置されるコネクタ装置 5 1 より後方に位置するように配置することにより、異形の前記第 3 装置収納部 7 2 をデッドスペースが少なくし、かつコネクタ装置 5 1 の操作性を向上させている。この特徴的な配置構成を図 4 を参照して更に説明する。

【0064】

図 4 の (a) (b) 図において、この実施の形態では、コネクタ装置 5 1 の筐体の長手方向が、円弧形状の装置配置面 1 0 3 の中心を通る放射線 S 1 と一致するようにコネクタ装置 5 1 を配置している。この配置構成によれば、最下部に配置したコネクタ装置 5 1 b より、上部に配置したコネクタ装置 5 1 c が後方に位置し、更にコネクタ装置 5 1 c より、その上方に位置するコネクタ装置 5 1 d が後方に位置するようになる。このため、コネクタ装置 5 1 の前面に取り付けるコード接続部 5 1 a が、上方の装置ほど後方にづれて配置されるため、コード接続部 5 1 a の着脱が良好と成る。しかも、コード接続部 5 1 a も、このコード接続部 5 1 a に連続するコードも放射状となるため取扱性が向上する。

【0065】

また、コード接続部 5 1 a が取り付けられるコネクタ装置 5 1 の前面パネル 5 1 e は前記円弧形状の装置配置面 1 0 3 と面一に収納されるため、この前面パネル 5 1 e から張り出すコード接続部 5 1 a やコードも同一量となるため、この装置配置面 1 0 3 の上方に形成される前記操作装置 2 0 0 の移動路の確保が容易となる。更に、第 3 装置収納部 7 2 に前記放射状の配置を採用すると、コネクタ装置 5 1 の周囲に適度な空間が形成されるので、放熱効果も期待できる。

【0066】

また、上記の実施の形態では、第 3 装置収納部 7 2 に放射状の装置配置を採用した事例で説明したがこれに限定されるものではない。例えば、図 4 の (c) 図、(d) 図に示すような他の装置配列を採用してもよい。即ち、(c) 図に示す例では、コネクタ装置 5 1 の長手方向を水平とする姿勢で上下方向に積層した事例を示している。この事例でも、上方のコネクタ装置 5 1 c が下方のコネクタ装置 5 1 b より後方に奥まって (ずれて) 配置することで、異形の第 3 装置収納部 7 2 に複数のコネクタ装置 5 1 を配置することができ、しかも (a) 図の事例と同様な効果を得ることができる。

【0067】

また、(d) 図の事例は、(c) 図の配列を維持しつつ装置配置面 1 0 3 を正面から見て、横姿勢のコネクタ装置 5 1 を円弧面 (傾斜面含む) に沿って、斜めに配置した事例を示している。この配置構成によれば、斜めに傾いた横姿勢のコネクタ装置 5 1 は、コード接続部 5 1 a を備えた片側 (図面左側) が他の片側 (図面右側) より前方に位置するように傾いた姿勢で上下に積層される。しかも、前面パネル 5 1 e は前記装置配置面 1 0 3 の円弧面 (傾斜面) と面一に配置されるため、コード接続部 5 1 a が接続される前面パネル 5 1 e は右側に傾いた姿勢で収納される。このため、前面パネル 5 1 e に垂直に接続されるコード接続部 5 1 a は中央でかつ上方側に傾いた姿勢となるので、コード接続部 5 1 a の着脱が容易と成る。

【0068】

図 3 に戻り、昇降機能機構収納部 3 0 2 の上部は、開放したアーム移動溝 1 0 9 が形成される。この昇降機能機構収納部 3 0 2 の内部には、可動アーム 3 0 0 の一端が回転軸 P1 を介して回転可能に固定される。したがって、可動アーム 3 0 0 を回転軸 P1 を中心に回転させることにより、可動アーム 3 0 0 の他端に取り付けら操作装置 2 0 0 を第 1 姿勢 Q 1 と第 2 姿勢 Q 2 に移動させることができる。

【0069】

また、この実施の形態では、本体筐体 1 0 0 の上部に第 4 装置収納部と成り得るテーブル面 1 0 8 を設置することができる。このテーブル面 1 0 8 は、図 1 で説明したように折りたたみ可能なテーブル 1 0 7 で形成することができるし、あるいは、図 3 で図示するように前記テーブル 1 0 7 に替えて堅固な構造を備えたテーブル台 1 1 1 に置き換えることができる。このテーブル台 1 1 1 の上面を構成するテーブル面 1 0 8 には、補助装置 5 9 を設置することができる。この実施の形態では、動画像を記録するビデオ装置 8 1 及びブ

リント 82 を積層配置した事例で説明している。この第 4 装置収納部は、本体筐体 100 の最上部となる位置だけに、操作者の立ち姿勢の目線の位置に近く、他の装置に邪魔されることなく設置することができるので、操作性や使い勝手が良好である。

【0070】

また、この実施の形態では、可動アーム 300 の先端部に、第 5 装置収納部と成り得る取付機構部 350 を設けている。この取付機構部 350 は、利用頻度の高いモニタ画面 203 と操作スイッチ群 400 を集中配置した操作装置 200 を配置することができる。しかも、この操作装置 200 は、可動アーム 300 を介して、操作者の作業姿勢（第 1 姿勢 Q1、第 2 姿勢 Q2）に簡単にあわせることができる。

【0071】

10

次に、図 5 から図 13 を参照して、超音波診断装置 1 の外観構造を更に詳細に説明する。図 5 及び図 6 は超音波診断装置 1 の外観図であり、図 5 の（a）図は平面図、（b）図が底面図、（c）図が正面図、（d）が右側面図、図 6 の（a）図が背面図、（b）図が左側面図、（d）図は可動アームを動かした状態の左側面図である。また、図 7 はテーブルの折りたたみ構造を示す斜視図である。図 8 は操作装置の平面図である。図 9 は第 2 筐体を閉めた状態の操作装置の右側面図である。図 10 は第 2 筐体を開いた状態の操作装置の右側面図である。図 11 は操作連結部の分解構造図である。図 12 はキーボードを引き出した外観図であり、（a）図が使用状態図、（b）図は概略横断面図である。図 13 は操作スイッチ群の詳細図であり、（a）操作装置の平面図、（b）図はロータリースwitch の断面図である。

20

【0072】

図 5 において、本体筐体 100 は、横幅寸法 W1 より奥行寸法 D1 が大きい前後方向に長い矩形状の底面形状を備え、前記奥行寸法 D1 より高さ寸法 H1 が大きい縦長の形状を備えている。なお、この実施の形態では横幅寸法 W1 を 450 mm、奥行寸法を 746、高さ寸法 H1 を 982 mm に設定している。（b）図に示すように、本体筐体 100 の底面の前後部は、凹状に切り欠かれており、この切欠部 225 に前記自在車輪 101 が取り付けられる。この自在車輪 101 の配置によれば、自在車輪 101 の回転領域を確保するとともに、前方及び後方から見て本体筐体 100 をコンパクトに見せるとともに、前後の自在車輪 101 間に図 3 で説明した第 1 装置収納部 70 を確保している。

【0073】

30

また、前記本体筐体 100 の前面部は、（c）図に示す、前面から上面に向かって大きな円弧形状で形成される。即ち、（d）図に示すように、本体筐体 100 の側面形状は、1/4 円形状（円形を中心軸を通る水平線と垂直線で当分割した左上領域）を備えて形成される。

【0074】

前記円弧形状の下部となる正面下部には、複数の棚で形成される前記収納棚 70a が形成され、補助装置 59 を収納することができる。この前記収納棚 70a の上部には上方に行くに従って徐々に後退する円弧形状を備えた装置配置面 103 が形成され、この一方の片側に前記アーム移動溝 109 が形成され、他方の片側には上下方向に複数の装置収納開口部 112 が形成される。この複数の装置収納開口部 112 に、コネクタ装置 51 を配置

40

【0075】

また、装置配置面 103 の上部近傍は、コネクタ装置 51 などの大型の装置を収納し難いスペースである。そこで、この実施の形態では、この装置を収納し難いスペースをゼリ収納容器 83 の収納スペースとして活用している。即ち、（d）図に示すように、装置配置面 103 の上部近傍には円柱形状のゼリ収納容器 83 を横姿勢で設置できる容器収納凹部 113 が設け、この容器収納凹部 113 にゼリ収納容器 83 を約半分程度埋め込むように収納することができる。

【0076】

また、この実施の形態では、側面形状を 1/4 円形状とする本体筐体 100 を採用して

50

いるが、１／４円形状の最上部は、装置を収納するには不適格なスペースである。そこで、この実施の形態では、１／４円形状の最上部を後方に傾斜する傾斜面１１４でカットした形状としている。そして、この傾斜面１１４を前記第４装置収納部と成り得るテーブル面１０８の設置スペースとしている。このテーブル面１０８は、図１で図示するように、折りたたみ可能なテーブル１０７を取り付けることもできるし、このテーブル１０７に替えて堅固なテーブル台１１１を取り付けることもできる。図５、図６はテーブル台１１１を取り付けた状態を示している。

【００７７】

また、前記したように、この実施の形態では、前記本体筐体１００の最上部を後方に傾斜する傾斜面でカットした形状としているが、１／４円形状の外観的な特徴を生かすために、前記本体筐体１００の上部に前記１／４円形状の延長線上に形成される筐体ハンドル部１０２を設けている。この筐体ハンドル部１０２は前記装置配置面１０３の両側に形成される一対の支持体１０５と、この一対の支持体１０５を最上部で連結する棒状の握り部１０４とで構成される。この実施の形態によれば、本体筐体１００の上部に大きな筐体ハンドル部１０２を設けることにより、１／４円形状の本体筐体１００を印象付けて意匠性を向上させるとともに、この大型の筐体ハンドル部１０２を用いて、前記自在車輪１０１の移動方向を指示し易くして、移動性を向上させることができる。

10

【００７８】

また、この実施形態によれば、前記傾斜面１１４の上方位置で、かつ一対の支持体１０５と棒状の握り部１０４とで囲まれる空間１１５を形成することができる。この空間１１５は、筐体ハンドル部１０２を支持する操作者に圧迫感を与え難くすることができる。また、前記超音波診断装置１の移動時には、棒状の握り部１０４に加えて支持体１０５も操作者が支持することができるので、自在車輪１０１による旋回性や直進性の操作を行いやすくすることができる。

20

【００７９】

また、この実施の形態では、前記空間１１５を前記第４装置収納部として活用することができる。この第４装置収納部を実現するために、この実施の形態では、（ｄ）図に示すように、前記棒状の握り部１０４を、本体筐体１００の背面部より、後方に張り出した位置で前記支持部１０５により支持されるようにしている。この構造によれば、前記空間１１５を第４装置収納部として活用しても、筐体ハンドル部１０２としての主たる機能を維持することができる。

30

【００８０】

ここで、図７を参照して、テーブル１０７の折りたたみ構造を説明する。テーブル１０７は、傾斜面１１４に形成したテーブル収納部１１６に収納可能なように、その前部の両側が、傾斜面１１４の前部の両側に設けた連結ヒンジ１１７により、折りたたみ可能に連結される。前記テーブル収納部１１６の内部には、引き起こし可能な支持部１１８が設けられている。この構造によれば、前記テーブル１０７を前記テーブル収納部１１６に収納した状態では、テーブル面１０８が前記テーブル収納部１１６の周囲の筐体面と面一となってコンパクトに収納され、前記テーブル１０７を引き起こした状態では、前記一対の連結ヒンジ１１７と支持部１１８とでテーブル面１０８を水平な状態を維持させることができる。

40

【００８１】

そしてまた、この実施の形態では、前記連結ヒンジ１１７が着脱可能な構造を備えており、テーブル１０７を取り外した状態では、図５、図６に示すように、前記テーブル収納部１１６を位置決め手段として前記テーブル台１１１を取り付けることができる。この実施の形態では、重量物でない小物品の配置スペースとして使用する場合は、前記テーブル１０７を使用し、図５に示すような重量のある補助装置５９を設置する場合はテーブル台１１１を取り付けることができる。更に、テーブル１０７を採用する場合、テーブル１０７が円弧形状の支持体１０５の最頂部より低い位置に取り付けられるために、テーブル面１０８を囲む支持体１０５と棒状の握り部１０４が落下防止用のバンパー機能として作用

50

する。

【 0 0 8 2 】

図 5 に戻り、一方、テーブル台 1 1 1 を取り付けの場合は、テーブル面 1 0 8 が円弧形状の支持体 1 0 5 の最頂部から前方に延長した水平面となるように支持される。これにより、テーブル面 1 0 8 に設置される各種装置のスイッチやコード類が前記支持体 1 0 5 や棒状の握り部 1 0 4 により邪魔されることがないので、この第 4 装置収納部を有効に活用することができる。

【 0 0 8 3 】

また、前記支持体 1 0 5 は円弧形状に合わせて装置配置面 1 0 3 の両側に延長して形成される。この実施の形態では、この装置配置面 1 0 3 の両側に形成される支持体 1 0 5 の一方の片側に探触子収納部 1 1 0 を形成している。この探触子収納部 1 1 0 は、片側が切欠部で切り欠かれた上下に貫通した複数の貫通穴からなり、これらの貫通穴は、前記支持体 1 0 5 の長手方向に沿って形成される。これによって、これら複数の探触子収納部 1 1 0 に収納される超音波探触子が上下及び前後方向にラップしないので着脱が容易と成る。

【 0 0 8 4 】

また、前記支持体 1 0 5 は、左右方向に張り出して形成することで、本体筐体 1 0 0 の両側からの衝撃を吸収するバンパー機能としての役割を持たせている。しかも、この支持体 1 0 5 の近傍の本体筐体 1 0 0 の両側板には凹部 2 2 6 が形成されているために、この支持体 1 0 5 に形成される探触子収納部 1 1 0 を装着した際に、超音波探触子 5 8 の収納スペースが確保されるので、超音波探触子 5 8 の取り扱いを向上させることができる。

【 0 0 8 5 】

また、図 6 の (a) 図に示すように、本体筐体 1 0 0 の背面には、前記第 2 装置収納部 7 1 や第 3 装置収納部 7 2 等の本体筐体 1 0 0 の内部に配置される各種装置の装着やメンテナンスを行うための開閉蓋 2 2 7 が設けられている。

【 0 0 8 6 】

図 5 に戻り、前記操作装置 2 0 0 は、前部を円弧形状とする半トラック型の第 1 筐体 2 0 1 と、操作連結部 2 0 4 を介して折りたたみ可能に取り付けられる第 2 筐体 2 0 2 と、第 1 筐体 2 0 1 の周囲に形成されるバンパ部 2 0 5 と、第 1 筐体 2 0 1 の底面部に収納される図示しないキーボード 2 1 0 (図 1 2 参照) とを含んで構成される。

前記第 1 の筐体 2 0 1 の上面後端部は上方に隆起した隆起部 2 1 1 を備え、その隆起部 2 1 1 の中央に操作連結部 2 0 4 を設け、この操作連結部 2 0 4 の両側にスピーカ部を内蔵したスピーカネット 2 1 2 が形成されている (図 1 2 (a) 図参照) 。

【 0 0 8 7 】

図 8 から図 9 に示すように、この実施の形態では、操作連結部 2 0 4 を前記隆起部 2 1 1 に設けることにより、第 2 筐体 2 0 2 の折りたたみと旋回を可能にしている。更に、図 1 2 (a) 図に示すように、操作者側に向いた隆起部 2 0 4 の傾斜面にスピーカネット 2 1 2 を設けることにより、指向性を持った音響効果を得ることができる。

【 0 0 8 8 】

図 8 から図 9 に戻り、前記バンパ部 2 0 5 は、前記隆起部 2 0 4 の両側の上端部から前方に延在するように形成されている。そして、この第 1 筐体 2 0 1 と両側のバンパ部 2 0 5 の横幅を合わせた横幅寸法が、第 2 筐体 2 0 2 の横幅寸法と一致するように設定される。このため、第 2 筐体 2 0 2 を開いた状態では、バンパ部 2 0 5 の両端部が第 2 筐体 2 0 2 の横幅と一致し、かつ、バンパ部 2 0 5 の後端部が第 2 筐体 2 0 2 の下端と隣接するため、第 1 筐体 2 0 1 の両側に形成されるバンパ部 2 0 5 と第 2 筐体 2 0 2 との一体感が得られるので、意匠性を向上することができる。しかも、第 2 筐体 2 0 2 の横幅寸法を大きくすることができるので、大型のモニタ画面 2 0 3 を採用することができる。

【 0 0 8 9 】

また、図 8 に示すように、バンパ部 2 0 5 は、隆起部 2 1 1 近傍の横幅寸法を維持したまま、第 1 筐体 2 0 1 の両側面に沿って前方に延在して形成され、第 1 筐体 2 0 1 の前部に位置するアーチ状の握り部 2 0 9 で連続される。そして、前記第 2 筐体 2 0 2 の高さ寸

法を、第2筐体202を折りたたんだ状態で、その先端部が前記第1筐体201の先端部と一致する大きさに設定される。このため、第2の筐体202を折りたたんだ状態では、前記第1筐体201の前部に位置するアーチ状の握り部209以外のバンパ部205を第2筐体202の投影面積内に収めることができる。

【0090】

一方、図9、図10に示すように、前記バンパ部205の両側部分は、隆起部211の最頂部から前方に行くに従って徐々に下降し、第1筐体201の両側中央部分近傍から第1筐体201の底面の位置から下方の位置に至り、この位置から第1筐体201の底面と平行となるように形成される。このため、バンパ部205の両側前部に、第1筐体201の厚さ寸法H2が確保されたバンパ収納空間213が確保される。この実施の形態では、このバンパ収納空間213にゼリ収納容器収納部228と第2探触子収納部229を設けている。ここで、前記第2探触子収納部229は前記探触子収納部110と同様な構造(形状)を備えて形成される。

10

【0091】

このように、前記バンパ収納空間213は、第2筐体202の開閉の如何に係わらず、その収納空間が確保された空間である。そして、このバンパ収納空間213は、第2筐体202を開放した状態では、操作者に最も近い位置となるために、使用頻度の高い使用中の超音波探触子58やゼリ収納容器83を備えることができる。

【0092】

以上述べたように、この実施の形態に係る操作装置200によれば、第2筐体202を開いた状態では、操作スイッチ群400とモニタ側面203が近接して配置され、しかも、操作スイッチ群400の両側には、使用中の超音波探触子58やゼリ収納容器83が収納されるので、使い勝手が良好となる。また、操作装置200は、アーチ状の握り部209を使って移動したり、あるいは回転したりすることで、操作者の任意の位置に移動させることができる。一方、第2筐体202を閉じた状態では、第2筐体202を介して操作スイッチ群400やモニタ側面203及び使用中の超音波探触子58やゼリ収納容器83を隠蔽することができるので、収納性や前記各部を外的障害や塵埃などから保護することができる。

20

【0093】

次に、図11を参照して、前記第2の筐体202の折りたたみや旋回を可能とする操作連結部204を詳細に説明する。この実施の形態に係る操作連結部204は、前記隆起部211に形成される凹状の回転受部214と、前記第2筐体202に形成される凸状の折りたたみ連結軸部215と、前記回転受部214と前記折りたたみ連結軸部215とを連結する中間連結部216とから構成される。前記中間連結部216は、その底面に前記回転受部214に回転可能に取り付けられる回転軸217を備え、その上面には前記折りたたみ連結軸部215と勘合する凹状の折りたたみ連結軸受部218が設けられている。

30

【0094】

前記凹状の回転受部214は、回転軸217を介して、中間連結部216を取り付けた際に、回転連結部216を回転軸P4を介してZ4方向に回転させるための十分な隙間を持って形成される。また、中間連結部216は前記回転受部214に取り付けた際に両側の隆起部211と連続する側面形状を持って形成される。また、前記折りたたみ連結軸部215は、その両側に回転軸219が設けられ、この回転軸219が回転受部214の両側に形成した回転軸受部220と勘合することで、第2筐体202を回転軸P3を中心に折りたたむことができる。ここで、この実施の形態では、前記回転軸217と回転軸219とを中空形状として、第1筐体201と第2筐体202との電氣的な配線を行っている。これにより、配線による見苦しさを解消している。

40

【0095】

このように、この実施の形態に係る操作連結部204は、中間連結部216を介して第1筐体201と第2筐体202を連結することにより、直交する回転軸P3と回転軸P4を設けることを可能とし、これにより、折りたたみと旋回機能を実現することができる。

50

【0096】

次に、図12において、この実施の形態では、第1筐体201の底面部にキーボード210を収納するキーボード収納部221を備えている。キーボード210は、その前部が、前記第1筐体201の前部形状に合わせた円弧形状を備えた薄い板状の外観形状を備えている。そして、このキーボード210の上面は、後方に複数のキーからなるキボード群を配置することで、その前部の円弧形状部にパームレストが形成される。

【0097】

一方、前記キーボード収納部221は、その両側に前記キーボード210の両端部をスライド可能に支持する一対の支持レール222を備えて形成される。更に、キーボード210の上面後端部には連結ピン223が設けられ、キーボード収納部221の天井面に形成されるスライド溝224にスライド可能に連結されている。この構造によれば、前記キーボード210は支持レール222で両側を支持されることで前記キーボード収納部221内に収納することができる。一方、キーボード210を使用する場合は、このキーボード210を支持レール222に沿って前記キーボード収納部221から引き出すことができる。この際、連結ピン223もスライド溝224に沿ってスライドし、キボード群が露出する所定位置以上はキーボード210を引き出せないように作用する。これにより、キーボード210の落下を防止することができる。

【0098】

そして、上記構造を備えたキーボード210の引き出し構造によれば、引き出されたキーボード210は、その下部を前記アーチ状の握り部209で支持されるので、前記キーボード210のパームレストに手首を置いての入力作業の下方へ係る応力を前記アーチ状の握り部209で確り保持することができる。しかも、前記キーボード210は連結ピン223とスライド溝224との連結により、連結ピン223を中心にキーボード210を左右方向に回転させることができるので、入力時の作業姿勢の自由度を確保することができる。

【0099】

次に、図13を参照して、操作スイッチ群400を更に詳細に説明する。前記したように、この実施の形態では、トラックボール401を中心に各スイッチ類が円弧状に配置される。トラックボール401は、第1筐体201の前部の円弧形状の中心位置近傍に設けられる。この実施の形態では、この円弧形状の中心位置が前記回転軸P2と一致する。そして、この回転軸P2を通り、前記回転軸P3と直交する直線P10を設定した場合、前記回転軸P2からこの直線P10に向かって扇型に開いた角度 $\theta 10$ の範囲をキーや操作ボタンが配置されない平坦面とすることで、この平坦面をパームレスト208とし、残りの $\theta 11$ (360 度 $-\theta 10$)の範囲を各キーや操作ボタンが配置される操作配置面としている。なお、この実施の形態では、前記角度 $\theta 10$ を、前記直線P10に対して左右対称に開いた約 90 度に設定している。

【0100】

また、前記直線P10の一方の片側のパームレス208に小さな突起部で形成されるホームポジションマーク230を設けている。この実施の形態では、パームレスト208の右側の縁部近傍に3個の突起部からなるホームポジションマーク230を設けている。この構成によれば、ホームポジションマーク230とトラックボール401の2つの基点によりホームラインP13を設定することができる。

【0101】

操作者は、左手の手首近傍をこのホームポジションマーク230に触覚で合わせ、指先の触覚でトラックボール401に触れることで、操作スイッチ群400を操作する左手を前記ホームラインP13にブラインドタッチで合わせ、トラックボール401を中心に、その円周上に配置される各スイッチ類をブラインドタッチで操作することができる。超音波診断装置1においては、モニタ画面203を見ながら、一方の手で超音波探触子58を操作し、他方の手で操作スイッチ群400を操作するためにブラインドタッチ操作が頻繁に起こるために、前記特徴は有効である。

【 0 1 0 2 】

なお、この実施の形態では、一般に右利き（超音波探触子 5 8 を右手操作）が多いため、パームレスト 2 0 8 の右側にホームポジションマーク 2 3 0 を設けたが、左側のパームレスト 2 0 8 にホームポジションマーク 2 3 0 を設けるようにしてもよい。従来技術においては、パームレスト 2 0 8 の縁部全体に小さい突起部を設けて、パームレストと手首の関係をブラインドで認識できるようにしているが、この実施の形態では、小さい突起部をパームレスト 2 0 8 の片側、または両側に分けて設けることでホームポジションマーク 2 3 0 とし、このホームポジションマーク 2 3 0 とトラックボール 4 0 1 とを結ぶホームライン P 1 3 を形成する点に特徴がある。

【 0 1 0 3 】

次に、トラックボール 4 0 1 を中心に配列される操作スイッチ群 4 0 0 を更に説明する。まず、トラックボール 4 0 1 に最も近い第 1 円周キー群 4 1 0 には、使用頻度が高い確定キー 4 1 1 と取消キー 4 1 2 とパルスドラ切替キー 4 1 3 と連続ドラ切替キー 4 1 4 を配置している。この第 1 円周キー群 4 1 0 は連続したリング状に形成することで、他のキー群と識別可能に形成される。次に、第 1 円周キー群 4 1 0 の周囲には、大きな円形キーが等間隔に配置される第 2 円周キー群 4 2 0 が配置される。この第 2 円周キー群 4 2 0 には、フリーズキー 4 2 6 と、B モードキー 4 2 5 と、カラーモードキー 4 2 4 と、ドブラーモードキー 4 2 3、M モードキー 4 2 2 と O D M ビームラインキー 4 2 1 が配列される。ここで、フリーズキー 4 2 6 は動作受付状態で点燈する押しボタンスイッチ機構を採用し、このフリーズキー 4 2 6 以外の第 2 円周キー群 4 2 0 の各キーは、中央が動作受付状態で点燈する押しボタンスイッチ機構で、その周囲のリングがロータリスイッチ機構を採用している。

【 0 1 0 4 】

つまり、図 1 3 の (b) 図に示すように、O D M ビームラインキー 4 2 1 などは、第 1 筐体面 2 0 6 に周囲にリング状の凹部 4 2 1 g を備えた開口部 4 2 1 と、この開口部 4 2 1 内に設けられる押下スイッチ機構 4 2 1 e と、この開口部 4 2 1 に装着される押下スイッチボタン 4 2 1 a と、前記凹部 4 2 1 g に装着されるロータリーリング 4 2 1 b と、前記凹部 4 2 1 g に設けられる回転検知部 4 2 1 c とから構成される。この実施例では、押下スイッチボタン 4 2 1 a の押す操作を押下スイッチ機構 4 2 1 e で検知し、ロータリーリング 4 2 1 b の回転を回転検知部 4 2 1 c で検知することができる。そして、前記押下スイッチボタン 4 2 1 a とロータリーリング 4 2 1 b は透明素材に形成され、押下スイッチボタン 4 2 1 a の内部にはランプ 4 2 1 d が設けられているので、O D M ビームラインキー 4 2 1 の操作を受け付けると前記ランプ 4 2 1 d が点燈し、この光が押下スイッチボタン 4 2 1 a とロータリーリング 4 2 1 b を光らす構造となっている。

【 0 1 0 5 】

また、第 2 円周キー群 4 2 0 の周囲には、その両側前部に第 3 円周キー群 4 3 0 と第 4 円周キー群 4 4 0、その両側後部に第 5 円周キー群 4 6 0 と第 6 円周キー群 4 6 5、更に、右側後方にスライドスイッチ群 4 5 0 を配置している。前記第 3 円周キー群 4 3 0 には第 1 録画ボタンやプリントや画面切替スイッチなどが配置される。第 4 円周キー群 4 4 0 には第 2 録画ボタンや計測メニューやレポートスイッチなどが配置される。スライドスイッチ群 4 5 0 には複数の彩度別ゲインスライドスイッチが設けられる。第 5 円周キー群 4 6 0 にはフォーカスやフォーカス段数や表示深度の切り替えスイッチが配置される。第 6 円周キー群 4 6 5 にはファンクションスイッチなどが配置される。

【 0 1 0 6 】

さて、この実施の形態では、操作スイッチ群 4 0 0 を構成するスイッチ類を使用頻度別に分類し、これら使用頻度で分類されたスイッチ群を、トラックボール 4 0 1 を中心とする同心円上に使用頻度に対応して配置している。つまり、最も使用頻度の高いスイッチを第 1 の円周キー群 4 1 0 に、次に使用頻度の高いスイッチ群を第 2 円周キー群 4 2 0 に配置している。そしてまた同心円上に配列されたスイッチ類は、更に使用頻度の高いものが右側、つまり、前記ホームライン P 1 3 を中心とする領域 P 1 4 に偏って配置される。

【 0 1 0 7 】

言い換えれば、この実施の形態に係る操作スイッチ群 4 0 0 は、トラックボール 4 0 1 を中心とする同心円状に使用頻度に対応して各スイッチ類を配置するとともに、各同心円上に配置されるスイッチ類は、更に、ホームポジションマーク 2 3 0 を備えた側に使用頻度の高いスイッチが配置される。この配置構成によれば、操作者はホームライン P 1 3 に片手を合わせて、その片手の届く範囲に使用頻度の高いスイッチが配置されるので、素早く、しかも、ブラインドタッチで各種の操作を行うことができる。更に、超音波診断装置 1 に対して、操作者が位置を変えても、操作装置 2 0 0 は、トラックボール 4 0 1 を中心に回転するので、操作者の使用環境は大きく変化しないので、使用者に無理な姿勢を強い

たり、あるいは、ブラインドタッチの操作性を大きく変更させることを軽減できる。しかも、操作装置 2 0 0 は、その高さや、左右方向にも移動することができるので、前記操作環境が大きく変化することが軽減される。

10

【 0 1 0 8 】

そしてまた、この実施の形態では、操作スイッチ群 4 0 0 を構成するスイッチが、それぞれ、その操作を受け付けると点灯する構造としているので、操作者は操作状態を一目で状況把握することができる。特に、この実施の形態では、第 2 円周キー群 4 2 0 を構成するスイッチ類は、操作順番にしたがって左から半時計回りに配列され、それらは、同心円上に設けられる複数の LED ランプ 4 2 7 によって案内表示されるので、操作性を一層向上することができる。

【 0 1 0 9 】

次に、図 1 4 から図 1 5 を参照して、可動アーム 3 0 0 の動作機構を説明する。図 1 4 は昇降機能機構部の機構図である。図 1 5 は取付機構部の機構図であり、(a) 図が横断面図、(b) 図が縦断面図、(c) 図が取付機構部を横方向に移動させた状態の正面図である。

20

【 0 1 1 0 】

図 1 4 において、この実施の形態に係る可動アーム 3 0 0 では、リンク構造を備えた昇降機能機構部 3 0 1 を採用することにより、その先端部に設けられる取付機構部 3 5 0 の姿勢を維持したまま前記第 1 姿勢 Q 1 と第 2 姿勢 Q 2 を取らせることができる。この構造を実現するために、この実施の形態では、昇降機能機構部 3 0 1 を、本体筐体 1 0 0 に固定して取り付けられる第 1 ベース部 3 1 0 と、取付機構部 3 5 0 が固定される第 2 ベース部 3 1 1 と、第 1 ベース部 3 1 0 と第 2 ベース部 3 1 1 との間に並行に取り付けられる一対のアーム部材 3 1 2 と、第 1 ベース部 3 1 0 の所定位置とアーム部材 3 1 2 とを連結するバネ部材 3 1 3 とから構成される。

30

【 0 1 1 1 】

アーム部材 3 1 2 を構成する第 1 アーム部材 3 1 2 a と第 2 アーム部材 3 1 2 b の一端はそれぞれ回転軸 P 1 a と回転軸 P 1 b とで第 1 ベース部 3 1 0 に回転可能に取り付けられ、第 1 アーム部材 3 1 2 a と第 2 アーム部材 3 1 2 b の他端はそれぞれ回転軸 P 5 a と回転軸 P 5 b とで第 2 ベース部 3 1 1 と回転可能に取り付けられる。第 1 アーム部材 3 1 2 a の回転軸 P 1 a と P 5 a との間の長さ L 1 a と、第 2 アーム部材 3 1 2 b の回転軸 P 1 b と回転軸 P 5 b との間の長さ L 1 b とは同じ長さに設定され、また、前記回転軸 P 1 a と回転軸 P 1 b との間の長さ L 2 a と、前記回転軸 P 5 a と回転軸 P 5 b との間の長さ L 2 b は同じ長さに設定される。

40

【 0 1 1 2 】

このリンク構造によれば、前記回転軸 P 1 a と回転軸 P 1 b との間に仮想的に設定される回転軸 P 1 を中心に、回転軸 P 1 b と回転軸 P 5 b の間に仮想的に設定される回転軸 P 5 が半径 L 1 a (L 1 b) の大きさで円運動する。そして、この仮想的に設定される回転軸 P 5 に取り付けられる取付機構部 3 5 0 は常に同じ姿勢で前記回転軸 P 1 を中心回転することとなる。

【 0 1 1 3 】

ここで、可動アーム 3 0 0 は、その先端部に取付機構部 3 5 0 を介して取り付けられる

50

操作装置 200 の重量（重力 G）により、常に下方に向かって回転しようとする。そこで、この実施の形態では、前記下方に向かう重力 G に対抗する作用を持つバネ部材 313 を設けている。このバネ部材 313 は、例えば、第 2 アーム部材 312b と第 1 ベース部 310 との間を連結するように取り付けられ、重力 G と対抗する応力を備えて、常に、同じ位置を維持するように作用させる。

【0114】

また、図 14 には、図示していないが、この実施の形態では、可動アーム 300 の回転を固定するロックスイッチを設けることができる。このロックスイッチは前記アーチ状の握り部 209 の内側に設けられ、使用者がアーチ状の握り部 209 を握ることで、前記ロックスイッチが解除され、この握り動作を開放することでロックスイッチが動作するようにする。このロックスイッチの構造は、ロックスイッチの動作が、図示しない伝達手段を介して、前記回転軸 P5（P5a、P5b）の回転を固定する図示しない固定手段に伝達されるようにする。

10

【0115】

この構造によれば、使用者は、前記アーチ状の握り部 209 を握りながら目的に位置に操作装置 200 を移動させ、その移動させた地点でアーチ状の握り部 209 を離すことで、操作装置 200 を任意の位置で固定することができる。

【0116】

次に、図 15 を参照して、取付機構部 350 の具体的な構造を更に説明する。図 15 において、この実施の形態に係る取付機構部 350 は、前記可動アーム 300 の前端にに設けられる第 2 ベース部 311 と回転軸 P6 を介して取り付けられる取付ベース 320 と、この取付ベース 320 とスライド可能に取り付けられる移動ベース 321 と、この移動ベース 321 と回転軸 P2 を介して回転可能に取り付けられる回転ベース 322 とから構成される。

20

【0117】

前記取付ベース 320 は、第 2 ベース部 311 と回転軸 P6 とでチルト機構部 370 を構成する。回転軸 P6 は、取付ベース 320 と第 2 ベース部 311 との連結部を締め付ける強さを容易に調整可能なネジなどによって構成され、このネジなどを締め付けることによって取付ベース 320 と第 2 ベース部 311 とを固定したり、締め付けを緩めて任意の角度に調整した上で再度締め付けて固定することができる。

30

【0118】

前記移動ベース 321 は、その底面部に操作装置 200 の横幅と同じ大きさを備えた凹部 361 が形成され、この凹部 361 の両側（Z5 方向）に移動レール 362 が形成される。一方、前記取付ベース 320 は、その両側（Z5 方向）に前記移動レール 362 とスライド可能に嵌合するレール取付部 363 が形成されている。つまり、この実施の形態では、移動ベース 321 の凹部 361 に取付ベース 320 が嵌まり込み、移動レール 362 とレール取付部 363 との嵌合により水平移動機構部 360 を構成する。

【0119】

（a）図に示すように、この実施の形態では、Z5 方向が超音波診断装置 1 の左右方向に設定されているので、前記移動レール 362 は左右方向の水平位置に設定される。この実施の形態では、操作装置 200 が装置配置面 103 の上方の投影面積内に位置する状態を通常の状態としているので、装置配置面 103 の横幅とほぼ同じ幅の大きさを有する前記移動レール 362 を備えた取付機構部 350 が装置配置面 103 の上方位置に配置される。

40

【0120】

この通常の状態では、装置配置面 103 の片側に設けられるアーム移動溝 109 から上方に向かって露出する可動アーム 300 の先端に取り付けられる取付ベース 320 が前記移動レール 362 の一方の片側（図面上、右側）に取り付けられる。この状態から、レール取付部 363 に対して、移動レール 362 を介して、移動ベース 321 を Z5 方向（図面上、右方向）にスライド移動させることで、（c）図に示すように、レール取付部 36

50

3 が移動レール 3 6 2 の他方の片側（図面上、左側）に移動した第 3 姿勢 Q 3 を取らせることができる。

【0121】

このように、この実施の形態では、操作装置 2 0 0 が装置配置面 1 0 3 の上方に位置する通常の第 1 姿勢 Q 1 または第 2 姿勢 Q 2 から、操作装置 2 0 0 が本体筐体 1 0 0 の片側に張り出した第 3 姿勢 Q 3 を取らせることができる。この操作装置 2 0 0 が片側に張り出した第 3 姿勢 Q 3 によれば、狭い病室や診療室での多様な検査姿勢に対応させることができる。

【0122】

また、（b）図に示すように、回転ベース 3 2 2 は、その上面に前記操作装置 2 0 0 が取り付けられ、その底面は回転軸 P 2 を介して移動ベース 3 2 1 の上面に回転機構部 3 8 0 を介して回転可能に取り付けられる。この実施の形態では、移動ベース 3 2 1 の貫通孔と、回転ベース 3 2 2 に形成される軸受部と、前記貫通孔を介して前記軸受部に取り付けるネジとで回転機構部 3 8 0 を構成する。

【0123】

この実施の形態によれば、操作装置 2 0 0 が第 1 姿勢 Q 1 や第 2 姿勢 Q 2 あるいは第 3 姿勢 Q 3 であっても、回転機構部 3 8 0 を介して、操作装置 2 0 0 を回転させる操作者が望む方向に向けることができる。なお、この実施の形態では、回転ベース 3 2 2 を設けて、この回転ベース 3 2 2 に操作装置 2 0 0 を取り付けようとしているが、回転ベース 3 2 2 を無くし、操作装置 2 0 0 の底面に前記軸受部を設け、前記貫通孔を介して、この軸受部に直接ネジを取り付けるようにしても良い。

【0124】

次に、図 1、図 1 6 を参照して、超音波診断装置 1 の操作姿勢を更に説明する。図 1 6 は、超音波診断装置の操作姿勢の使用状態図であり、（a）図が立ち姿勢の使用状態図、（b）図は座り姿勢の使用状態図、（c）図は操作装置を横方向に引き出した使用状態図を示している。

【0125】

まず、図 1 において、この実施の形態では、可動アーム 3 0 0 の先端を上方に位置させ、第 2 筐体 2 0 2 を折りたたんだ第 1 姿勢 Q 1 を収納状態とすると便利である。この第 1 姿勢 Q 1 は、操作装置 2 0 0 が、本体筐体 1 0 0 の投影面積内に収められ、かつ、本体筐体 1 0 0 最上方位位置に設置された状態である。したがって、この収納状態の第 1 姿勢 Q 1 は、設置面積が最も小さく、かつ、周囲に張り出す部分も少なく、更に、操作スイッチ群 4 0 0 やモニタ画面 2 0 3 が隠蔽されているために、収納性が良好である。

【0126】

この収納状態から、操作者が大きな筐体ハンドル部 1 0 2 を保持して、任意の場所へ移動させることができる。この際、この超音波診断装置 1 は前記収納状態と同様な理由により、旋回性や直進性に優れている。

【0127】

また、超音波診断装置 1 を検査する目的の場所に移動させた状態で、前記第 2 筐体 2 0 2 を開放すれば、1 つの操作でモニタ画面 2 0 3 と操作スイッチ群 4 0 0 をスタンバイ状態とすることができる。この実施の形態では、本体筐体 1 0 0 の筐体面に図示しない電源スイッチとブレーカスイッチを設けて、これらスイッチを ON 状態とすることで、この超音波診断装置 1 を ON 状態として前記モニタ画面 2 0 3 に図示しない起動立ち上げ画面を表示することができる。そして、操作スイッチ群 4 0 0 を操作することで、各種の検査を実行することができる。

【0128】

この ON 状態では、バンパ部 2 0 5 に設けたゼリ収納容器収納部 2 2 8 にゼリ収納容器 8 3、第 2 探触子収納部 2 2 9 に使用する超音波探触子 5 8 をセットすることができるため、即応性が良好である。また、予備の超音波探触子 5 8 やゼリ収納容器 8 3 を探触子収納部 1 1 0 や容器収納凹部 1 1 3 に収納することができるから、バックアップも良好であ

10

20

30

40

50

る。

【0129】

そして、図16の(a)図に示すように、操作装置200を本体筐体100の上方位置にセットした第1姿勢Q1では、操作者が立ち姿勢で操作する場合に有効である。この立ち姿勢から、アーチ状の握り部209を操作して、操作装置200を引き下げて、(b)図の第2姿勢Q2を取らせれば座り姿勢に最適な動作姿勢とすることができる。この第2姿勢Q2は、操作装置200が前方に張り出した低い位置にセットされるために座り姿勢の操作者が操作しやすい姿勢である。

【0130】

この第2姿勢Q2であれば、例えば、操作者は、椅子に座って、右手で超音波探触子58を持ち、左手で操作スイッチ群400を操作し、視線はモニタ画面203に向けて検査を行うことができる。この座り姿勢では、操作者の膝を操作装置200の下方に位置させることができるから、本体筐体100を操作者に近づけることができる。

10

【0131】

そして、この検査状態では、操作装置200を首を振るように旋回させることができるので、操作者の姿勢に合わせて、モニタ画面203と操作スイッチ群400を視認性や操作性に良好な位置に合わせることができる。しかも、操作者は、ホームラインP13に左手を合わせれば操作スイッチ群400をブラインドタッチで操作することができる。また、操作装置200には、超音波探触子58とゼリ収納容器83が設けられているために、超音波探触子58での検査が容易である。

20

【0132】

また、この第2姿勢Q2から、操作装置200をベッドに近づけたり、あるいは、被検者にモニタ画面203を見せる場合は、第2筐体202を本体筐体100の片側に引き出した(c)図に示す第3姿勢Q3を取らせることができる。この第3姿勢Q3によれば、例えば、ベッドの横方向のスペースが小さい場合、このスペースに、その長手方向がベッドの長手方向と一致する姿勢で超音波診断装置1を挿入し、このベッドと超音波診断装置1の間に操作者が位置する姿勢で検査を行うことができる。また、超音波診断装置1をベッドの近くに設置できない状態や、操作装置200をベッドの上方位置に起きたい場合も有利である。

【0133】

30

このように、この実施の形態では、モニタ画面203を備えた第2筐体202を、操作スイッチ群400を備えた第1筐体201に対して、折りたたみ可能でしかも旋回可能に設けているので、操作者は、操作スイッチ群400を操作する手の姿勢に合わせて、モニタ画面203を操作者の視線に合わせて別々に調整することができる。そして、この操作装置200は、昇降機能機に加えて、水平移動とチルト機能と旋回機能により多様な動作が可能のため、操作者の操作性や視認性、更には、被検者への情報提供などの動作姿勢に簡単な操作で適用することができる。

(第2の実施の形態)

次に、図17を参照して、第2の実施の形態に係る超音波診断装置1aの実施の形態を説明する。図17は、第2の実施の形態に係る超音波診断装置の昇降機能機構収納部の概略機構図であり、(a)図が第1姿勢Q1の平面図、(b)図が第1姿勢Q1の側面図、(c)図が第2姿勢Q2で第3姿勢Q3の平面図、(d)図が第2姿勢Q2または第3姿勢Q3の側面図である。

40

【0134】

先ず、図17において、この実施の形態では、本体筐体100aの前面に後方に傾斜した装置配置面103aを設け、この傾斜する装置配置面103aに沿って、操作装置200を上下方向に昇降する構造を備えたものである。昇降機能機構部301aは、本体筐体100a内に設けられる昇降部340と、この昇降部340に取り付けられる水平アーム341と、この水平アーム341に前後方向(矢印P20方向)にスライド可能に取り付けられるスライドテーブル342と、前記装置配置面103aの両側に設けられるスライ

50

ド溝 3 4 3 と、前記スライドテーブル 3 4 2 に旋回またはスライド可能に取り付けられる取付機構部 3 5 0 a とから構成される。

【 0 1 3 5 】

この実施の形態によれば、前記昇降部 3 4 0 が上下方向に移動すると、この昇降部 3 4 0 に取り付けられる一对の水平アーム 3 4 1 が水平を維持したまま上下方向に移動する。前記スライドテーブル 3 4 2 の一端側の両側には、前記スライド溝 3 4 3 を移動するローラ 3 4 4 が取り付けられている。このため、水平アーム 3 4 1 が上下方向に移動すると、スライドテーブル 3 4 2 が前後方向（矢印 P 2 0 方向）に移動する。

【 0 1 3 6 】

つまり、この実施の形態では、（ a ）（ b ）に示すように、水平アーム 3 4 1 が傾斜する装置配置面 1 0 3 a の上方位置に配置される状態は、取付機構部 3 5 0 a に取り付けられる操作装置 2 0 0 が本体筐体 1 0 0 a の投影面積内に収まった第 1 姿勢 Q 1 である。この第 1 姿勢 Q 1 から、昇降部 3 4 0 を介して水平アーム 3 4 1 を下降すると、スライドテーブル 3 4 2 の一端に設けられるローラ 3 4 4 が前記装置配置面 1 0 3 a に沿って傾斜して設けられるスライド溝 3 4 3 に沿って下方に移動する。スライドテーブル 3 4 2 は、前記水平アーム 3 4 1 にスライド可能に支持されているので、水平アーム 3 4 1 が下降するとスライドテーブル 3 4 2 も下降する。

【 0 1 3 7 】

この下降するスライドテーブル 3 4 2 は、ローラ 3 4 4 とスライド溝 3 4 3 との嵌合により、（矢印 P 2 0 方向）に押し出されながら下降して、（ c ）（ d ）図に示す、操作装置 2 0 0 を傾斜面する装置配置面 1 0 3 a の下方位置で、かつ、矢印 P 2 0 方向に張り出した第 2 姿勢 Q 2 を取らせる。一方、昇降部 3 4 0 を介して、水平アーム 3 4 1 を上方に引き上げれば、スライドテーブル 3 4 2 は、スライド溝 3 4 3 とローラ 3 4 4 との嵌合により本体筐体 1 0 0 a 側に引き込まれながら上方するので、操作装置 2 0 0 を（ a ）（ b ）図に示すように第 1 姿勢 Q 1 を取らせることができる。

【 0 1 3 8 】

この図 1 7 の実施の形態では、水平アーム 3 4 1 を装置配置面 1 0 3 a の両側で支持される一对の構造としたが、第 1 の実施の形態のように片側のみで支持する構造としても良い。また、この図 1 7 では、図示していないが、前記装置配置面 1 0 3 a には、図 4 で説明したコネクタ装置 5 1 を配置する。

【 0 1 3 9 】

このように、この第 2 の実施の形態によれば、リンク機構を用いることなく、操作装置 2 0 0 の姿勢を維持したまま、第 1 姿勢 Q 1 と第 2 姿勢 Q 2 を取らせることができるから、前記第 1 の実施の形態と同様な作用効果を得ることができる。

（その他の実施の形態）

前記した実施の形態では、制御部 5 3 を前記本体筐体 1 0 0 内に設けるようにしているが、操作装置 2 0 0 に設けるようにしても良い。

【 0 1 4 0 】

また、他の実施の形態として、アーム移動溝 1 0 9 を蛇腹式のカーバで覆う構造としてもよい。例えば、アーム移動溝 1 0 9 の上端と可動アーム 3 0 0、及び可動アーム 3 0 0 とアーム移動溝 1 0 9 の下端とをそれぞれ連結する伸縮可能な蛇腹構造のカバーを設けることにより、アーム移動溝 1 0 9 の移動に伴うアーム移動溝 1 0 9 の開口を覆うことにより、このアーム移動溝 1 0 9 への異物の混入を防ぐことができる。

【 0 1 4 1 】

また、本体筐体 1 0 0 の上面後方に形成される傾斜面 1 1 4 に放熱口を設けるようにしても良い。この場合、前記放熱口をテーブル収納部に設けてテーブル 1 0 7 の開閉により、放熱口の開閉を行うようにすると良い。この場合、テーブル台 1 1 1 に、外周に設けられる他の放熱口と、この他の放熱口と前記放熱口とを連通する通路を設けるようにしてもよい。

【 符号の説明 】

10

20

30

40

50

【 0 1 4 2 】

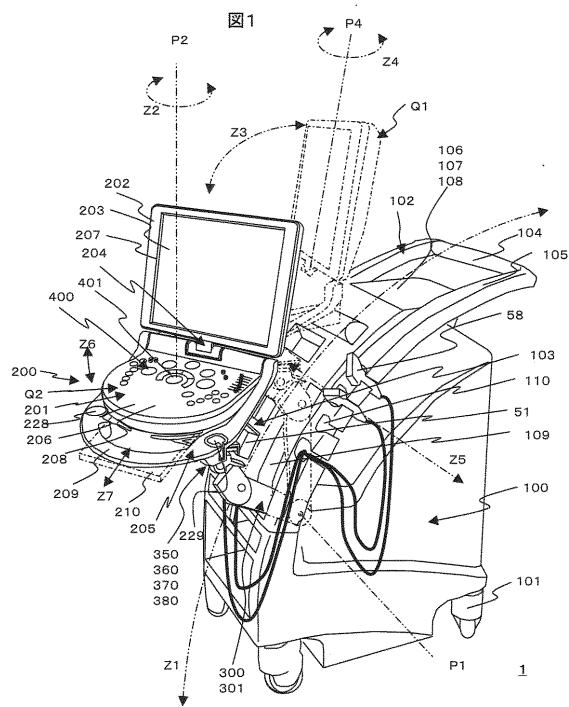
1 ... 超音波診断装置、 1 a ... 超音波診断装置、 5 1 ... コネクタ装置、 5 1 a ... コード接続部、 5 2 ... 超音波送受信装置、 5 3 ... 制御部、 5 4 ... 操作装置、 5 5 ... D S C、 5 6 ... グラフィックメモリ、 5 7 ... モニタ装置、 5 8 ... 超音波探触子、 5 9 ... 補助装置、 6 0 ... 電源装置、 7 0 ... 第 1 装置収納部、 7 0 a ... 収納棚、 7 1 ... 第 2 装置収納部、 7 2 ... 第 3 装置収納部、 8 1 ... ビデオ装置、 8 2 ... プリンタ、 8 3 ... ゼリ収納容器、 1 0 0 ... 本体筐体、 1 0 0 a ... 本体筐体、 1 0 1 ... 自在車輪、 1 0 2 ... 筐体ハンドル部、 1 0 3 ... 装置配置面、 1 0 3 a ... 装置配置面、 1 0 4 ... 棒状の握り部、 1 0 5 ... 支持体、 1 0 6 ... 装置配置部、 1 0 7 ... テーブル、 1 0 8 ... テーブル面、 1 0 9 ... アーム移動溝、 1 1 0 ... 探触子収納部、 1 1 1 ... テーブル台、 1 1 2 ... 装置収納開口部、 1 1 3 ... 容器収納凹部、 1 1 4 ... 傾斜面、 1 1 5 ... 空間、 1 1 6 ... テーブル収納部、 1 1 7 ... 連結ヒンジ、 1 1 8 ... 支持部、 2 0 0 ... 操作装置、 2 0 1 ... 第 1 筐体、 2 0 2 ... 第 2 筐体、 2 0 3 ... モニタ画面、 2 0 4 ... 操作連結部、 2 0 5 ... パンパ部、 2 0 6 ... 第 1 筐体面、 2 0 7 ... 第 2 筐体面、 2 0 8 ... パームレス、 2 0 9 ... アーチ状の握り部、 2 1 0 ... キーボード、 2 1 1 ... 隆起部、 2 1 2 ... スピーカネット、 2 1 3 ... パンパ収納空間、 2 1 4 ... 回転受部、 2 1 5 ... 折りたたみ連結軸部、 2 1 6 ... 中間連結部、 2 1 7 ... 回転軸、 2 1 8 ... 折りたたみ連結軸受部、 2 1 9 ... 回転軸、 2 2 0 ... 回転軸受部、 2 2 1 ... キーボード収納部、 2 2 2 ... 支持レール、 2 2 3 ... 連結ピン、 2 2 4 ... スライド溝、 2 2 5 ... 切欠部、 2 2 6 ... 凹部、 2 2 7 ... 開閉蓋、 2 2 8 ... ゼリ収納容器収納部、 2 2 9 ... 第 2 探触子収納部、 2 3 0 ... ホームポジションマーク、 3 0 0 ... 可動アーム、 3 0 1 ... 昇降機能機構部、 3 0 1 a ... 昇降機能機構部、 3 0 2 ... 昇降機能機構収納部、 3 1 0 ... 第 1 ベース部、 3 1 1 ... 第 2 ベース部、 3 1 2 ... アーム部材、 3 1 2 a ... 第 1 アーム部材、 3 1 2 b ... 第 2 アーム部材、 3 1 3 ... バネ部材、 3 2 0 ... 取付ベース、 3 2 1 ... 移動ベース、 3 2 2 ... 回転ベース、 3 4 0 ... 昇降部、 3 4 1 ... 水平アーム、 3 4 2 ... スライドテーブル、 3 4 3 ... スライド溝、 3 4 4 ... ローラ、 3 5 0 ... 取付機構部、 3 5 0 a ... 取付機構部、 3 6 0 ... 水平移動機構部、 3 6 1 ... 凹部、 3 6 2 ... 移動レール、 3 6 3 ... レール取付部、 3 7 0 ... チルト機構部、 3 8 0 ... 回転機構部、 4 0 0 ... 操作スイッチ群、 4 0 1 ... トラックボール、 4 1 0 ... 第 1 の円周キー群、 4 2 0 ... 第 2 円周キー群、 4 3 0 ... 第 3 円周キー群、 4 4 0 ... 第 4 円周キー群、 4 5 0 ... スライドスイッチ群、 4 6 0 ... 第 5 円周キー群、 4 6 5 ... 第 6 円周キー群、 Q 1 ... 第 1 姿勢、 Q 2 ... 第 2 姿勢、 Q 3 ... 第 3 姿勢。

10

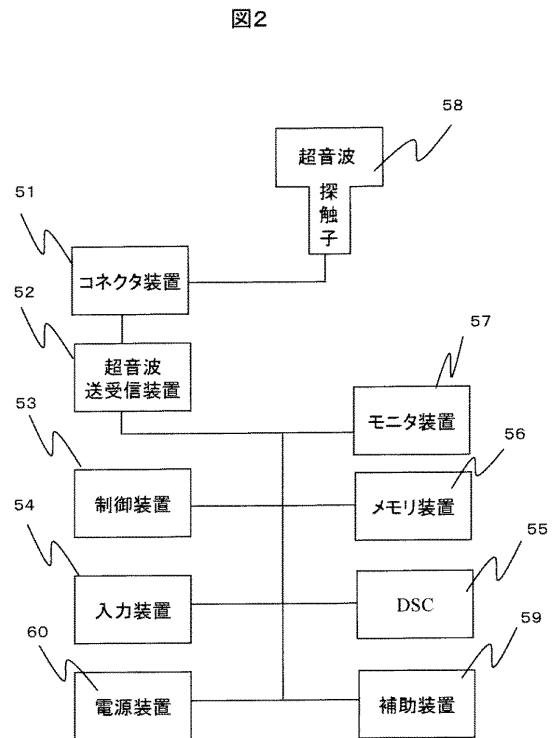
20

30

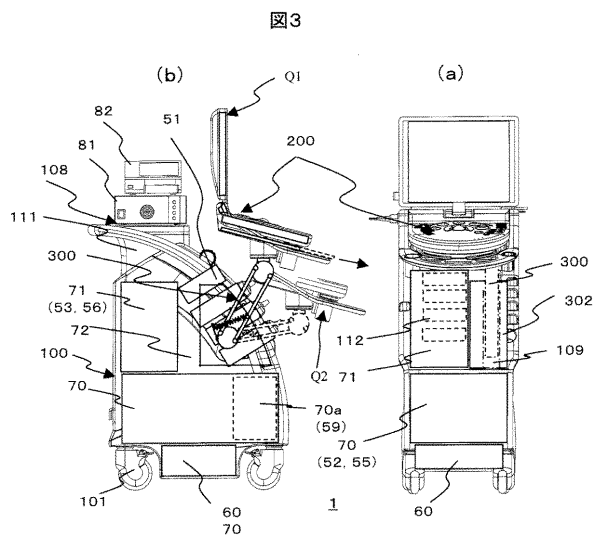
【図 1】



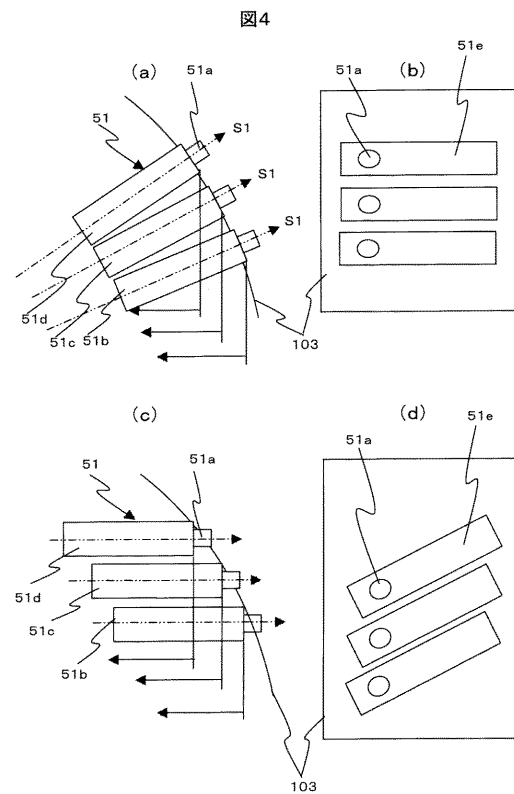
【図 2】



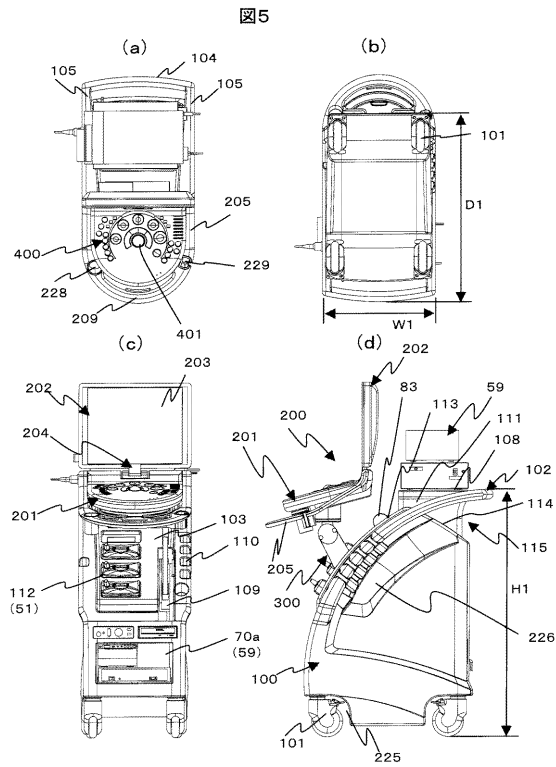
【図 3】



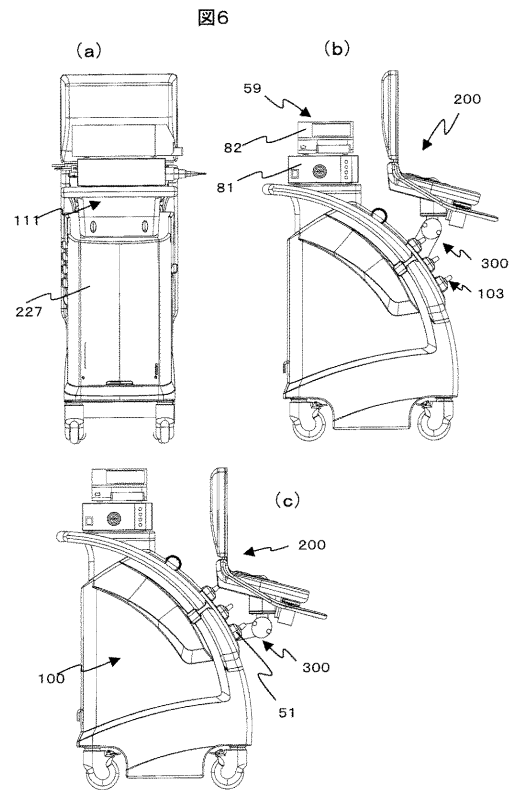
【図 4】



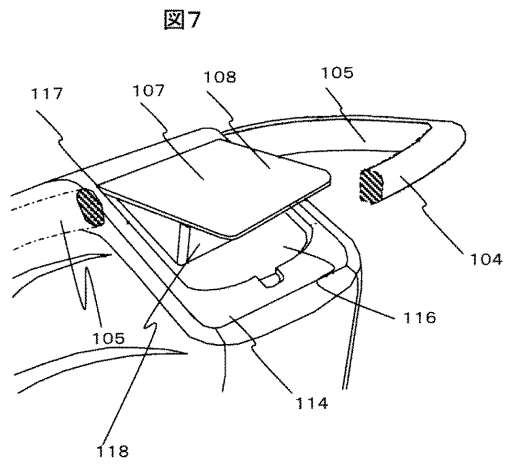
【 図 5 】



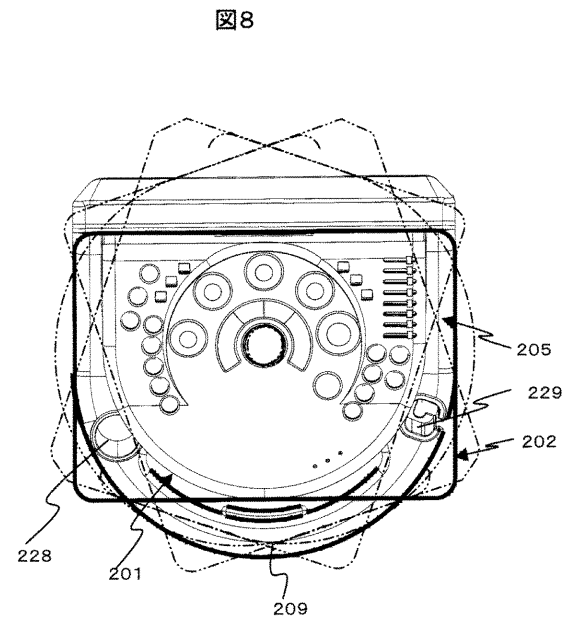
【 図 6 】



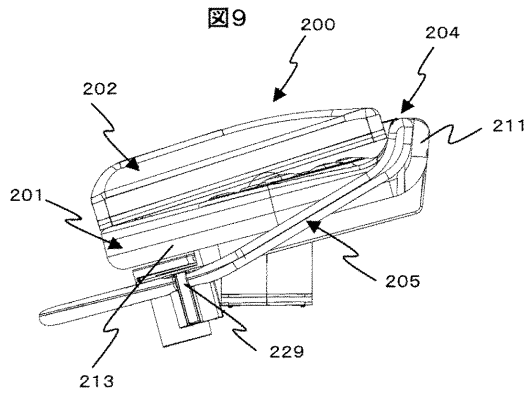
【 図 7 】



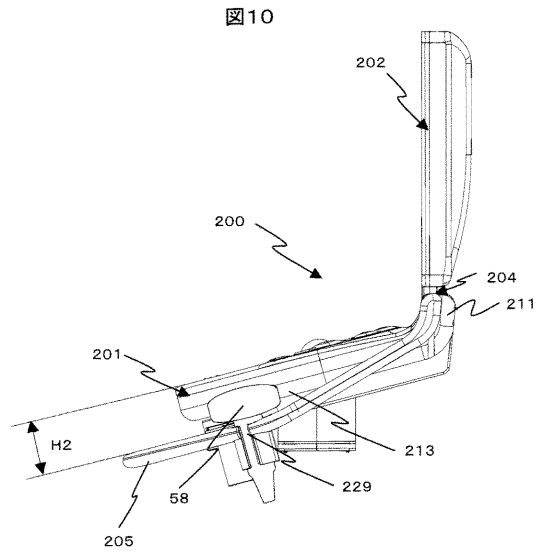
【 図 8 】



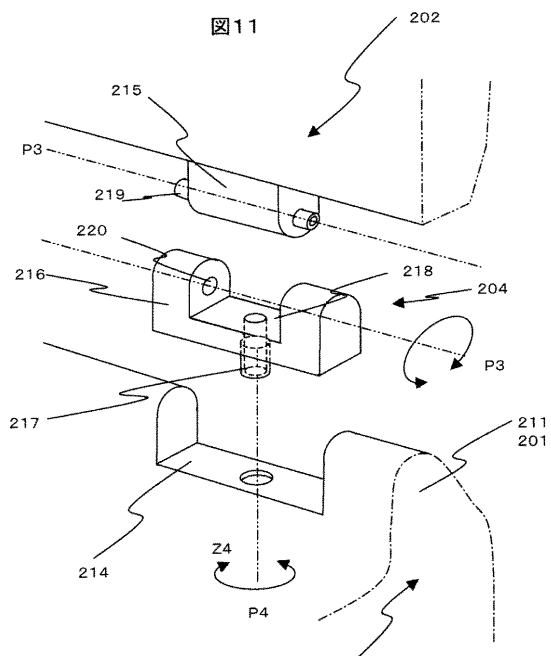
【図 9】



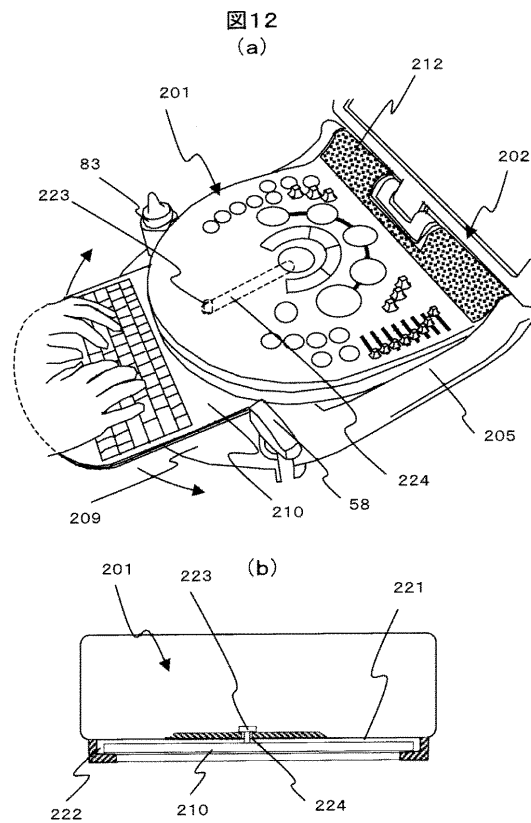
【図 10】



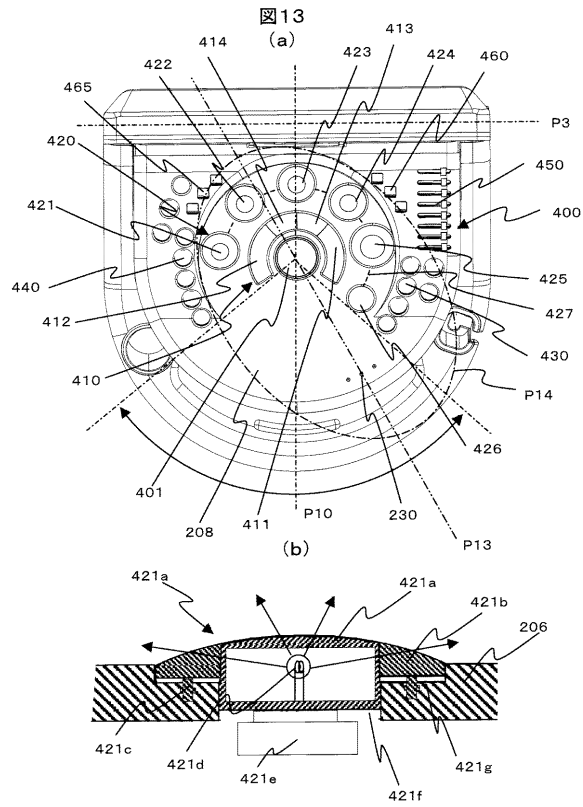
【図 11】



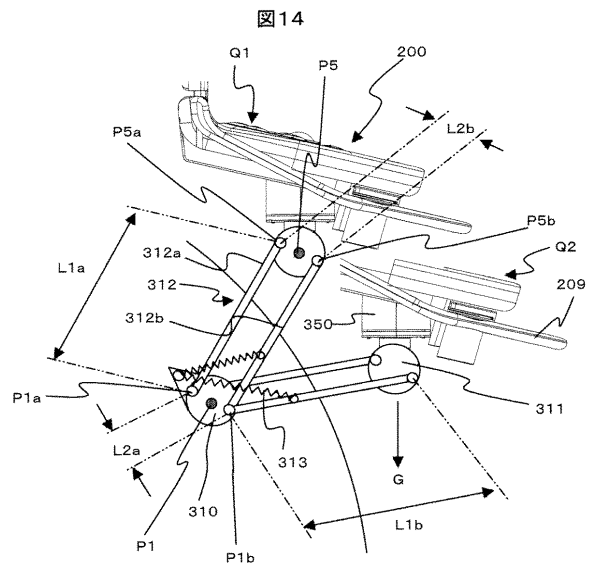
【図 12】



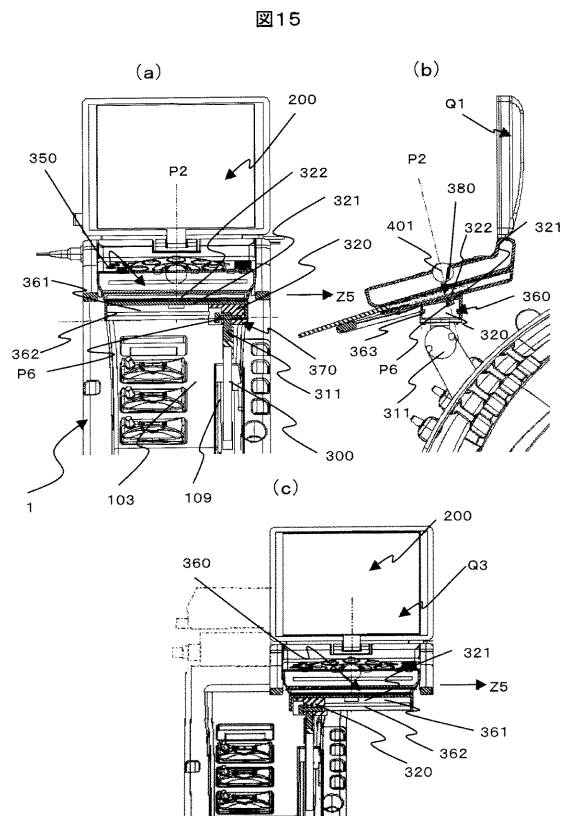
【図 13】



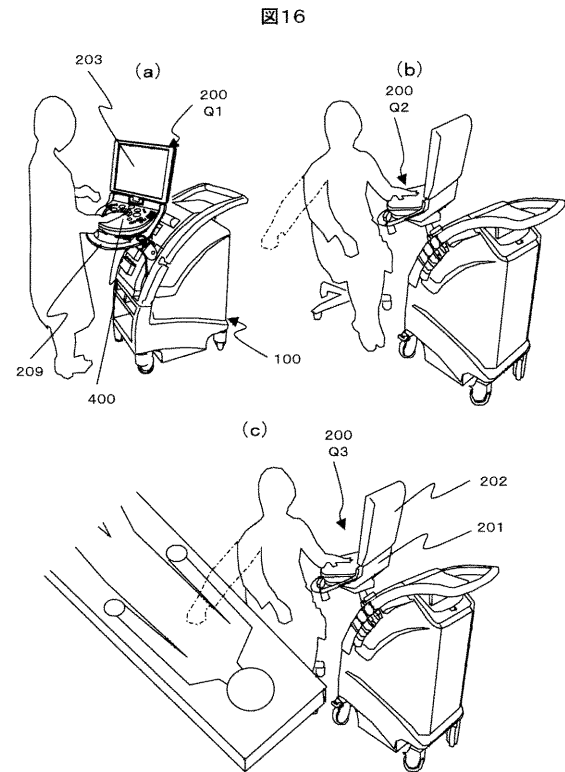
【図 14】



【図 15】

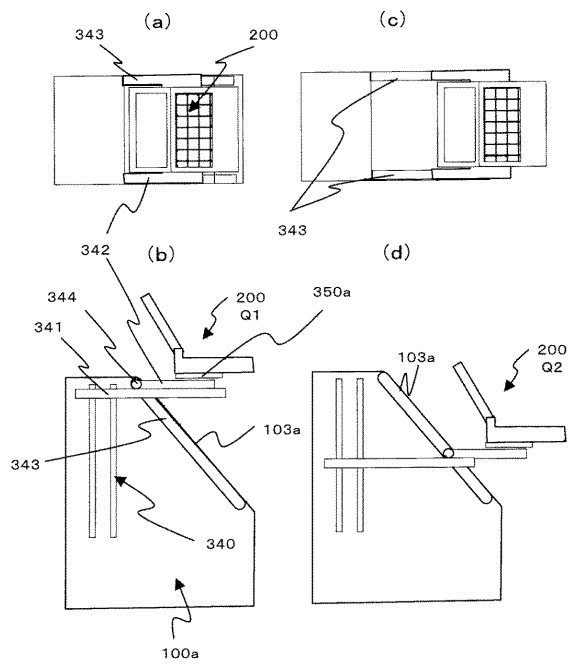


【図 16】



【 図 17 】

図17



フロントページの続き

【要約の続き】

を介して操作装置 2 0 0 を移動可能に支持する。

【選択図】 図 1

专利名称(译)	超声诊断设备		
公开(公告)号	JP2009131658A	公开(公告)日	2009-06-18
申请号	JP2009062240	申请日	2009-03-16
[标]申请(专利权)人(译)	株式会社日立医药		
申请(专利权)人(译)	株式会社日立メディコ		
[标]发明人	二ノ宮 篤 笠井 嘉 井上 勝		
发明人	二ノ宮 篤 笠井 嘉 井上 勝		
IPC分类号	A61B8/00		
CPC分类号	A61B8/44 A61B8/4405		
FI分类号	A61B8/00		
F-TERM分类号	4C601/EE11 4C601/EE13 4C601/EE21 4C601/GD18 4C601/JB55 4C601/KK41 4C601/KK43 4C601/KK44 4C601/LL26 4C601/LL32		
代理人(译)	井上 学		
其他公开文献	JP2009131658A5 JP4393575B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

[问题]当以站立姿势操作或移动时，操作面板紧凑地安装在外壳的上表面，并且在直立位置操作时，操作面板位于前面，并且安装了具有出色可操作性和移动性的超声诊断设备。提供。提供具有动轮101的主体壳体100和操作开关组400。操作装置200，连接主体壳体100和操作装置200的可动臂300，主体壳体100包括从前表面上表面向后倾斜的倾斜表面103。可移动臂300在保持操作装置200的姿势的同时包括操作装置200的倾斜表面103。从第一位置Q1在上部位置并且在主体壳体100的投影区域内，倾斜表面103的上部位置用作移动路径，倾斜表面103的下部位置用作与主体外壳100的距离。移动的升降机构单元301，使得在不必要时可以采取使一部分突出的第二姿势Q2 经由其可移动地支撑操作装置200。[选型图]图1

