

(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2007-203035

(P2007-203035A)

(43) 公開日 平成19年8月16日(2007.8.16)

(51) Int.Cl.	F I	テーマコード (参考)
A 6 1 B 1/00 (2006.01)	A 6 1 B 1/00 3 2 0 C	4 C 0 6 1
	A 6 1 B 1/00 3 0 0 B	

審査請求 有 請求項の数 7 O L (全 17 頁)

(21) 出願番号	特願2006-319180 (P2006-319180)	(71) 出願人	000005430
(22) 出願日	平成18年11月27日 (2006.11.27)		フジノン株式会社
(62) 分割の表示	特願2003-135758 (P2003-135758) の分割		埼玉県さいたま市北区植竹町 1 丁目 3 2 4 番地
原出願日	平成15年5月14日 (2003.5.14)	(71) 出願人	305022990
			有限会社エスアールジェイ
			栃木県河内郡南河内町祇園二丁目 1 5 番 1 3
		(74) 代理人	100083116
			弁理士 松浦 憲三
		(72) 発明者	関口 正
			埼玉県さいたま市北区植竹町 1 丁目 3 2 4 番地
			フジノン株式会社内
		F ターム (参考)	4C061 AA03 BB00 CC06 DD03 FF36
			GG25 HH02 HH05 HH51 JJ11
			JJ17 LL02

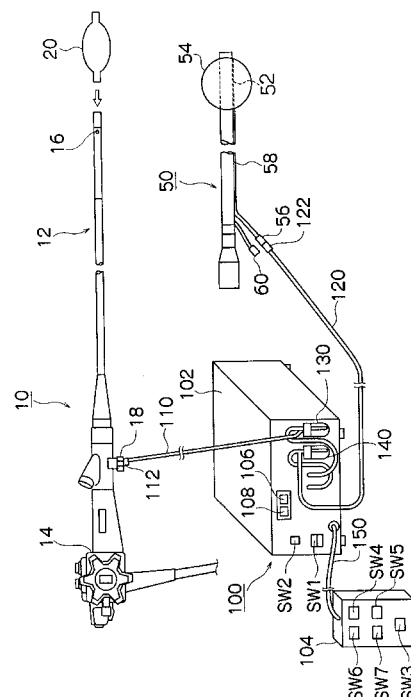
(54) 【発明の名称】 ダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置

(57) 【要約】

【課題】ダブルバルーン式内視鏡のバルーンの破れ、異常圧力、チューブの外れ等の異常を検出し、これらの異常を報知することでダブルバルーン式内視鏡の使用上の安全性の向上を図る。

【解決手段】ダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置 1 0 0 は、チューブ 1 1 0 を介してバルーン式内視鏡 1 0 の先端に取り付けられたバルーン 2 0 へのエア供給・吸引を行うとともに、チューブ 1 2 0 を介してバルーン式内視鏡 1 0 の挿入部 1 2 が挿入されるオーバーチューブ 5 0 のチューブ先端に取り付けられたバルーン 5 4 へのエア供給・吸引を行う。このバルーン制御装置 1 0 0 は、バルーン 2 0、5 4 の破れ、異常圧力及びチューブ 1 1 0、1 2 0 の外れ等の異常を検出すると、ブザーを鳴らして異常の発生を報知する。

【選択図】 図 1



【特許請求の範囲】

【請求項 1】

内視鏡先端に第 1 のバルーンが取り付けられ、該第 1 のバルーンへのエア供給・吸引が可能なバルーン式内視鏡と、前記バルーン式内視鏡の挿入部が挿入されるオーバーチューブであって、チューブ先端に第 2 のバルーンが取り付けられ、該第 2 のバルーンへのエア供給・吸引が可能なオーバーチューブとからなるダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置において、

前記バルーン式内視鏡及びオーバーチューブのバルーン送気口にそれぞれ接続される第 1 のチューブ及び第 2 のチューブと、

前記第 1、第 2 のチューブを介して前記第 1、第 2 のバルーンにそれぞれ別々にエア供給・吸引を行うポンプ手段と、 10

前記第 1 のバルーン及び第 2 のバルーンに対する加圧・減圧を別々に指示する操作手段と、

前記第 1 のチューブ及び第 2 のチューブ内の圧力をそれぞれ検出する第 1 の圧力センサ及び第 2 の圧力センサと、

前記第 1、第 2 のバルーンの破れ、異常圧力及び前記第 1、第 2 のチューブの外れ等の異常を検出する第 1 の異常検出手段及び第 2 の異常検出手段と、

異常の報知を解除する停止スイッチと、

前記第 1、第 2 の異常検出手段による異常検出時に異常を報知し、前記停止スイッチが操作されると、異常の報知を停止する異常報知手段と、 20

前記操作手段により加圧又は減圧が指示されると、前記第 1、第 2 の圧力センサの検出圧力に基づいて前記第 1、第 2 のバルーンが予め設定した加圧力又は負圧力になるように前記ポンプ手段からの前記第 1、第 2 のチューブへのエア供給・吸引を制御する制御手段と、

を備えたことを特徴とするダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置。

【請求項 2】

前記制御手段は、前記ポンプ手段による加圧中に前記異常検出手段によって異常が検出された後、前記停止スイッチが操作されると、前記ポンプ手段を減圧動作させることを特徴とする請求項 1 に記載のダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置。

【請求項 3】

内視鏡先端に第 1 のバルーンが取り付けられ、該第 1 のバルーンへのエア供給・吸引が可能なバルーン式内視鏡と、前記バルーン式内視鏡の挿入部が挿入されるオーバーチューブであって、チューブ先端に第 2 のバルーンが取り付けられ、該第 2 のバルーンへのエア供給・吸引が可能なオーバーチューブとからなるダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置において、

前記バルーン式内視鏡及びオーバーチューブのバルーン送気口にそれぞれ接続される第 1 のチューブ及び第 2 のチューブと、

前記第 1、第 2 のチューブを介して前記第 1、第 2 のバルーンにそれぞれ別々にエア供給・吸引を行うポンプ手段と、

前記第 1 のバルーン及び第 2 のバルーンに対する加圧・減圧を別々に指示する操作手段と、 40

前記第 1 のチューブ及び第 2 のチューブ内の圧力をそれぞれ検出する第 1 の圧力センサ及び第 2 の圧力センサと、

前記第 1、第 2 のバルーンの破れ、異常圧力及び前記第 1、第 2 のチューブの外れ等の異常を検出する第 1 の異常検出手段及び第 2 の異常検出手段と、

前記第 1、第 2 の異常検出手段による異常検出時点からの経過時間を計時するタイマ手段と、

前記第 1、第 2 の異常検出手段による異常検出時に異常を報知し、前記タイマ手段により所定の時間が計時されると、異常の報知を停止する異常報知手段と、

前記操作手段により加圧又は減圧が指示されると、前記第 1、第 2 の圧力センサの検出 50

圧力に基づいて前記第 1、第 2 のバルーンが予め設定した加圧力又は負圧力になるように前記ポンプ手段からの前記第 1、第 2 のチューブへのエア供給・吸引を制御する制御手段と、

を備えたことを特徴とするダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置。

【請求項 4】

前記制御手段は、前記ポンプ手段による加圧中に前記異常検出手段によって異常が検出された後、前記タイマ手段により所定の時間が計時されると、前記ポンプ手段を減圧動作させることを特徴とする請求項 3 に記載のダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置。

【請求項 5】

内視鏡先端に第 1 のバルーンが取り付けられ、該第 1 のバルーンへのエア供給・吸引が可能なるバルーン式内視鏡と、前記バルーン式内視鏡の挿入部が挿入されるオーバーチューブであって、チューブ先端に第 2 のバルーンが取り付けられ、該第 2 のバルーンへのエア供給・吸引が可能なるオーバーチューブとからなるダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置において、

10

前記バルーン式内視鏡及びオーバーチューブのバルーン送気口にそれぞれ接続される第 1 のチューブ及び第 2 のチューブと、

前記第 1、第 2 のチューブを介して前記第 1、第 2 のバルーンにそれぞれ別々にエア供給・吸引を行うポンプ手段と、

前記第 1 のバルーン及び第 2 のバルーンに対する加圧・減圧を別々に指示する第 1 の操作手段と、

20

前記第 1 のバルーン及び第 2 のバルーンに対する加圧・減圧の停止を別々に指示する第 2 の操作手段と、

前記第 1 のチューブ及び第 2 のチューブ内の圧力をそれぞれ検出する第 1 の圧力センサ及び第 2 の圧力センサと、

前記第 1、第 2 のバルーンの破れ、異常圧力及び前記第 1、第 2 のチューブの外れ等の異常を検出する第 1 の異常検出手段及び第 2 の異常検出手段と、

前記第 1、第 2 の異常検出手段による異常検出時に異常を報知する異常報知手段と、

前記第 1 の操作手段により加圧又は減圧が指示されると、前記第 1、第 2 の圧力センサの検出圧力に基づいて前記第 1、第 2 のバルーンが予め設定した加圧力又は負圧力になるように前記ポンプ手段からの前記第 1、第 2 のチューブへのエア供給・吸引を制御し、前記第 2 の操作手段により加圧又は減圧の停止が指示されると、現在の圧力を維持すべく前記ポンプ手段による加圧・減圧を一時停止させる制御手段と、

30

を備えたことを特徴とするダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置。

【請求項 6】

前記第 1、第 2 の異常検出手段は、前記ポンプ手段による加圧中に前記第 1、第 2 の圧力センサが予め設定した加圧力よりも高い所定の異常圧力を検出し、該異常圧力の検出が一定時間継続した時に異常を検出することを特徴とする請求項 1 から 5 のいずれかに記載のダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置。

【請求項 7】

前記第 1 のチューブ及び第 2 のチューブは、相互に色、模様、若しくはバルーン送気口に接続されるコネクタの形状又は大きさが異なることを特徴とする請求項 1 から 6 のいずれかに記載のダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置。

40

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明はダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置に係り、特にダブルバルーン式内視鏡の使用時の安全性の向上を図ることができるダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置に関する。

【背景技術】

【0002】

50

従来の小腸内視鏡にとって代わるものとして、ダブルバルーン式内視鏡がある。このダブルバルーン式内視鏡は、内視鏡先端にバルーンが取り付けられ、このバルーンへのエア供給・吸引が可能なバルーン式内視鏡と、バルーン式内視鏡の挿入部が挿入されるオーバーチューブであって、チューブ先端にバルーンが取り付けられ、このバルーンへのエア供給・吸引が可能なオーバーチューブとから構成されている。そして、このダブルバルーン式内視鏡には、各バルーンを別々に膨らませるためのバルーン制御装置が接続され、バルーン制御装置は、各バルーンに別々にエア供給・吸引を行う。

【 0 0 0 3 】

このダブルバルーン式内視鏡を小腸内に挿入する場合、各バルーンを交互に膨らませ、内視鏡先端又はオーバーチューブ先端を交互に腸壁に固定するとともに、非固定側の内視鏡挿入部又はオーバーチューブと小腸とを相対的に移動させる。これにより、バルーンで固定された箇所を支点として腸管が手繰り寄せられ、相対的にダブルバルーン式内視鏡の先端を小腸の深部まで挿入することができる。

10

【 0 0 0 4 】

一方、従来のエアチューブを備えた内視鏡にエアを供給するための内視鏡用送気装置において、装置内のコンプレッサから内視鏡に接続される接続チューブまでの間の閉空間の圧力を検出し、この検出した圧力が設定圧になるように圧力調整を行うとともに、検出した圧力が異常になると、異常状態を解消させるようにしたものがある（特許文献１）。

【特許文献１】特開２０００－２１７７７９号公報

【発明の開示】

20

【発明が解決しようとする課題】

【 0 0 0 5 】

特許文献１に記載のエアチューブを備えた内視鏡は、患部の状態を検査するために胃などの体腔に様々な吐出圧のエア（空気）を吐出するもので、ダブルバルーン式内視鏡のように各バルーンを交互に膨らませながら挿入されるものではない。

【 0 0 0 6 】

一方、各バルーンを交互に膨らませながら小腸の深部まで挿入されるダブルバルーン式内視鏡の場合、各バルーンが破れたときや、バルーン式内視鏡及びオーバーチューブのバルーン送気口に接続したチューブが外れたり接続不良があると、バルーンの圧力が所定の加圧力（腸壁に固定するのに必要な加圧力）に達しないという問題があり、また、小腸のぜん動運動やバルーン制御装置の制御系の動作不良等により、バルーンの圧力が高圧になり腸管の損傷を招くという問題がある。

30

【 0 0 0 7 】

また、ダブルバルーン式内視鏡を小腸まで挿入するに当たり、途中の胃又は大腸でもバルーンを膨らませて挿入する場合があり、特に大腸の場合は屈曲しているのでバルーンを使わないと挿入できない場合が多い。バルーンによる腸壁への固定時の設定圧力は、人間の腸に適合した一定の圧力に設定されているが、管腔の直径の大きい大腸などの場合、バルーンの大きさが管腔まで達しているのに圧力が設定圧力まで上昇しないという問題がある。

【 0 0 0 8 】

40

更に、バルーン式内視鏡及びオーバーチューブの各バルーン送気口にそれぞれエア供給吸引用のチューブを接続する際に、各チューブの接続を間違えるおそれがある。

【 0 0 0 9 】

本発明はこのような事情に鑑みてなされたもので、ダブルバルーン式内視鏡の使用上の安全性の向上を図ることができるとともに、使い勝手のよいダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置を提供することを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【 0 0 1 0 】

前記目的を達成するために請求項１に係る発明は、内視鏡先端に第１のバルーンが取り付けられ、該第１のバルーンへのエア供給・吸引が可能なバルーン式内視鏡と、前記バル

50

ーン式内視鏡の挿入部が挿入されるオーバーチューブであって、チューブ先端に第２のバルーンが取り付けられ、該第２のバルーンへのエア供給・吸引が可能なオーバーチューブとからなるダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置において、前記バルーン式内視鏡及びオーバーチューブのバルーン送気口にそれぞれ接続される第１のチューブ及び第２のチューブと、前記第１、第２のチューブを介して前記第１、第２のバルーンにそれぞれ別々にエア供給・吸引を行うポンプ手段と、前記第１のバルーン及び第２のバルーンに対する加圧・減圧を別々に指示する操作手段と、前記第１のチューブ及び第２のチューブ内の圧力をそれぞれ検出する第１の圧力センサ及び第２の圧力センサと、前記第１、第２のバルーンの破れ、異常圧力及び前記第１、第２のチューブの外れ等の異常を検出する第１の異常検出手段及び第２の異常検出手段と、異常の報知を解除する停止スイッチと、前記第１、第２の異常検出手段による異常検出時に異常を報知し、前記停止スイッチが操作されると、異常の報知を停止する異常報知手段と、前記操作手段により加圧又は減圧が指示されると、前記第１、第２の圧力センサの検出圧力に基づいて前記第１、第２のバルーンが予め設定した加圧力又は負圧力になるように前記ポンプ手段からの前記第１、第２のチューブへのエア供給・吸引を制御する制御手段と、を備えたことを特徴としている。

10

20

30

40

50

【００１１】

即ち、各バルーンを膨らませたり収縮させる際に、各バルーンの破れ、異常圧力、チューブの外れ等の異常が検出されると、異常があったことを報知し、これにより危険回避措置をとることができるようにしている。異常の報知は、例えばブザー等の警報音の発生、警告ランプの点灯、警告表示等により行うことができる。また、警告ランプの点灯や警告表示は、バルーン式内視鏡の画像を観察するためのモニタ上で行ってもよい。また、前記停止スイッチが操作されると、前記異常報知手段による異常の報知は停止する。

【００１２】

請求項２に示すように、請求項１に記載のダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置において、前記制御手段は、前記ポンプ手段による加圧中に前記異常検出手段によって異常が検出された後、前記停止スイッチが操作されると、前記ポンプ手段を減圧動作させることを特徴としている。

【００１３】

請求項３に係る発明は、内視鏡先端に第１のバルーンが取り付けられ、該第１のバルーンへのエア供給・吸引が可能なバルーン式内視鏡と、前記バルーン式内視鏡の挿入部が挿入されるオーバーチューブであって、チューブ先端に第２のバルーンが取り付けられ、該第２のバルーンへのエア供給・吸引が可能なオーバーチューブとからなるダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置において、前記バルーン式内視鏡及びオーバーチューブのバルーン送気口にそれぞれ接続される第１のチューブ及び第２のチューブと、前記第１、第２のチューブを介して前記第１、第２のバルーンにそれぞれ別々にエア供給・吸引を行うポンプ手段と、前記第１のバルーン及び第２のバルーンに対する加圧・減圧を別々に指示する操作手段と、前記第１のチューブ及び第２のチューブ内の圧力をそれぞれ検出する第１の圧力センサ及び第２の圧力センサと、前記第１、第２のバルーンの破れ、異常圧力及び前記第１、第２のチューブの外れ等の異常を検出する第１の異常検出手段及び第２の異常検出手段と、前記第１、第２の異常検出手段による異常検出時点からの経過時間を計時するタイマ手段と、前記第１、第２の異常検出手段による異常検出時に異常を報知し、前記タイマ手段により所定の時間が計時されると、異常の報知を停止する異常報知手段と、前記操作手段により加圧又は減圧が指示されると、前記第１、第２の圧力センサの検出圧力に基づいて前記第１、第２のバルーンが予め設定した加圧力又は負圧力になるように前記ポンプ手段からの前記第１、第２のチューブへのエア供給・吸引を制御する制御手段と、を備えたことを特徴としている。

【００１４】

請求項４に示すように、請求項３に記載のダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置において、前記制御手段は、前記ポンプ手段による加圧中に前記異常検出手段によって異常が検出された後、前記タイマ手段により所定の時間が計時されると、前記ポンプ手段を

減圧動作させることを特徴としている。即ち、請求項 3、請求項 4 に示すように、異常の回避措置を積極的に行わなくても異常の発生からの時間の経過に伴って自動的に異常の報知の停止や減圧等の措置が行われる。

【 0 0 1 5 】

請求項 5 に係る発明は、内視鏡先端に第 1 のバルーンが取り付けられ、該第 1 のバルーンへのエア供給・吸引が可能なバルーン式内視鏡と、前記バルーン式内視鏡の挿入部が挿入されるオーバーチューブであって、チューブ先端に第 2 のバルーンが取り付けられ、該第 2 のバルーンへのエア供給・吸引が可能なオーバーチューブとからなるダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置において、前記バルーン式内視鏡及びオーバーチューブのバルーン送気口にそれぞれ接続される第 1 のチューブ及び第 2 のチューブと、前記第 1、第 2 のチューブを介して前記第 1、第 2 のバルーンにそれぞれ別々にエア供給・吸引を行うポンプ手段と、前記第 1 のバルーン及び第 2 のバルーンに対する加圧・減圧を別々に指示する第 1 の操作手段と、前記第 1 のバルーン及び第 2 のバルーンに対する加圧・減圧の停止を別々に指示する第 2 の操作手段と、前記第 1 のチューブ及び第 2 のチューブ内の圧力をそれぞれ検出する第 1 の圧力センサ及び第 2 の圧力センサと、前記第 1、第 2 のバルーンの破れ、異常圧力及び前記第 1、第 2 のチューブの外れ等の異常を検出する第 1 の異常検出手段及び第 2 の異常検出手段と、前記第 1、第 2 の異常検出手段による異常検出時に異常を報知する異常報知手段と、前記第 1 の操作手段により加圧又は減圧が指示されると、前記第 1、第 2 の圧力センサの検出圧力に基づいて前記第 1、第 2 のバルーンが予め設定した加圧力又は負圧力になるように前記ポンプ手段からの前記第 1、第 2 のチューブへのエア供給・吸引を制御し、前記第 2 の操作手段により加圧又は減圧の停止が指示されると、現在の圧力を維持すべく前記ポンプ手段による加圧・減圧を一時停止させる制御手段と、を備えたことを特徴としている。

10

20

【 0 0 1 6 】

即ち、各バルーンの圧力を予め設定した加圧力又は負圧力になるように指示する第 1 の操作手段とは別に、各バルーンに対する加圧・減圧の停止を指示する第 2 の操作手段を設け、この第 2 の操作手段が操作されると、加圧又は減圧動作を一時停止し、現在の圧力を維持するようにしている。

【 0 0 1 7 】

請求項 6 に示すように請求項 1 から 5 のいずれかに記載のダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置において、前記第 1、第 2 の異常検出手段は、前記ポンプ手段による加圧中に前記第 1、第 2 の圧力センサが予め設定した加圧力よりも高い所定の異常圧力を検出し、該異常圧力の検出が一定時間継続した時に異常を検出することを特徴としている。

30

【 0 0 1 8 】

請求項 7 に示すように請求項 1 から 6 のいずれかに記載のダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置において、前記第 1 のチューブと第 2 のチューブとの色、模様、若しくはバルーン送気口に接続される接続口の形状又は大きさを互いに異ならせることを特徴としている。これにより、第 1、第 2 のチューブのコネクタとダブルバルーン式内視鏡の各バルーン送気口との接続ミスを防止することができる。

【 発明の効果 】

40

【 0 0 1 9 】

本発明によれば、ダブルバルーン式内視鏡の使用上の安全性の向上を図ることができるとともに、使い勝手のよいダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置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 】

【 0 0 2 0 】

以下添付図面に従って本発明に係るダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置の好ましい実施の形態について詳説する。

【 0 0 2 1 】

図 1 は本発明に係るダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置を含む内視鏡装置のシ

50

ステム構成図である。

【 0 0 2 2 】

同図に示すように、この内視鏡装置は、バルーン式内視鏡 1 0 とオーバーチューブ 5 0 とからなるダブルバルーン式内視鏡と、バルーン制御装置 1 0 0 とから構成されている。

【 0 0 2 3 】

バルーン式内視鏡 1 0 は、挿入部 1 2 の先端に撮影レンズ及び撮像素子（例えば、C C D）等が設けられた電子内視鏡であり、観察像は撮影レンズを介して C C D に結像され、ここで光電変換される。光電変換された観察像を示す電気信号は、挿入部 1 2 及び手元操作部 1 4 内の配線を経由して図示しないプロセッサに出力され、ここで適宜信号処理されたのちモニタ T V に出力される。これにより、モニタ T V に観察像を表示させることができる。

10

【 0 0 2 4 】

また、バルーン式内視鏡 1 0 の挿入部 1 2 の先端側面には空気供給吸引口 1 6 が設けられ、一方、手元操作部 1 4 側にはバルーン送気口 1 8 が設けられており、空気供給吸引口 1 6 とバルーン送気口 1 8 とは、挿入部 1 2 に沿って設けられた内径 0.8 m m 程度のエア供給チューブによって連結されている。

【 0 0 2 5 】

このバルーン式内視鏡 1 0 をダブルバルーン式内視鏡として使用する場合には、挿入部 1 2 の先端にバルーン 2 0 を被せ、バルーン 2 0 の両端を固定用ゴムで固定する。これにより、バルーン送気口 1 8 から空気供給吸引口 1 6 を介してバルーン 2 0 内に空気（エア）を供給してバルーン 2 0 を膨らませたり、バルーン 2 0 内のエアを吸引してバルーン 2 0 を収縮（挿入部先端に密着）させることができる。

20

【 0 0 2 6 】

オーバーチューブ 5 0 は、バルーン式内視鏡 1 0 と協働して小腸の深部にバルーン式内視鏡 1 0 の挿入部 1 2 を挿入するためのものであり、バルーン式内視鏡 1 0 の挿入部 1 2 の外径よりも僅かに大きな内径を有し、またバルーン式内視鏡 1 0 の挿入部 1 2 と同様に可撓性を有している。

【 0 0 2 7 】

このオーバーチューブ 5 0 の先端側面には空気供給吸引口 5 2 が設けられ、この空気供給吸引口 5 2 を囲むようにチューブ先端の周囲にバルーン 5 4 が取り付けられている。また、オーバーチューブ 5 0 の後部にはバルーン送気口 5 6 が設けられ、このバルーン送気口 5 6 と空気供給吸引口 5 2 とは、オーバーチューブ 5 0 の外周に沿って一体的に形成された内径 1 m m 程度のエア供給チューブ 5 8 によって連結されている。上記構成により、バルーン送気口 5 6 からエア供給チューブ 5 8、空気供給吸引口 5 2 を介してバルーン 5 4 内にエアを供給してバルーン 5 4 を膨らませたり、バルーン 5 4 内のエアを吸引してバルーン 5 4 を収縮させることができるようになっている。尚、6 0 は、オーバーチューブ 5 0 内に潤滑剤（水）を注入するための注水口である。

30

【 0 0 2 8 】

バルーン制御装置 1 0 0 は、バルーン式内視鏡 1 0 の挿入部先端のバルーン 2 0 と、オーバーチューブ 5 0 の先端のバルーン 5 4 とを交互に膨らませるために各バルーン 2 0、5 4 に別々にエア供給・吸引を行うもので、ポンプ、シーケンサ等が設けられた装置本体 1 0 2 と、リモートコントロール用のハンドスイッチ 1 0 4 とから構成されている。

40

【 0 0 2 9 】

バルーン制御装置 1 0 0 の装置本体 1 0 2 の前面パネルには、電源スイッチ S W 1、異常発生時等に操作される停止スイッチ S W 2、バルーン 2 0 用の圧力計 1 0 6、バルーン 5 4 用の圧力計 1 0 8 等が設けられている。

【 0 0 3 0 】

また、装置本体 1 0 2 の前面パネルには、各バルーン 2 0、5 4 へのエア供給・吸引用のチューブ 1 1 0、1 2 0 が取り付けられている。尚、各チューブ 1 1 0、1 2 0 の内径は 6 m m 程度である。

50

【 0 0 3 1 】

各チューブ 1 1 0、1 2 0 の途中には、それぞれバルーンが破れたときに体液の逆流を防ぐための内視鏡用の液溜めタンク 1 3 0 と、オーバーチューブ用の液溜めタンク 1 4 0 とが設けられ、各液溜めタンク 1 3 0、1 4 0 は、装置本体 1 0 2 の前面パネルに着脱自在に取り付けられている。

【 0 0 3 2 】

前記チューブ 1 1 0 とチューブ 1 2 0 とは、チューブ 1 1 0 をオーバーチューブ側のバルーン送気口 5 6 に接続したり、チューブ 1 2 0 を内視鏡側のバルーン送気口 1 8 に接続する接続ミスを防止するために、各チューブの色、模様が異なり、また、コネクタ 1 1 2、1 2 2 の形状、大きさ等が異なるように形成されている。

10

【 0 0 3 3 】

図 2 にオーバーチューブ側のコネクタ（バルーン送気口）5 6 と、チューブ 1 2 0 の先端のコネクタ 1 2 2 との一例を示す。

【 0 0 3 4 】

同図に示すように、コネクタ 5 6 の一端には、雄ねじ 5 6 A が形成されており、この雄ねじ 5 6 A を含むコネクタ 5 6 の中心は中空に形成され、オーバーチューブ 5 0 に接続されるチューブ 5 7 と連結されている。

【 0 0 3 5 】

一方、チューブ 1 2 0 の先端のコネクタ 1 2 2 には、前記コネクタ 5 6 の雄ねじ 5 6 A と螺合する雌ねじ 1 2 2 A が形成されており、この雌ねじ 1 2 2 A の中心には、前記コネクタ 5 6 の雄ねじ 5 6 A 内に挿入される突出部 1 2 3 が形成されている。この突出部 1 2 3 を含むコネクタ 1 2 2 の中心は中空に形成され、チューブ 1 2 0 と連結されている。

20

【 0 0 3 6 】

上記コネクタ 5 6 と 1 2 2 とは、相互に螺合させることで気密をもって接続することができるようになっている。

【 0 0 3 7 】

ここで、図 1 に示すように内視鏡側のチューブ 1 1 0 のコネクタ 1 1 2 と、チューブ 1 2 0 のコネクタ 1 2 2（図 2 参照）とは、コネクタ形状や大きさ（ねじの径やピッチ等を含む）が互いに異なるように形成されている。これにより、コネクタ 1 1 2 をオーバーチューブ側のバルーン送気口 5 6 に接続したり、コネクタ 1 2 2 を内視鏡側のバルーン送気口 1 8 に接続するといった誤った接続ができない（接続ミスの防止ができる）ようになっている。

30

【 0 0 3 8 】

尚、内視鏡側のコネクタ（バルーン送気口）1 8 と、オーバーチューブ側のコネクタ（バルーン送気口）5 6 も対応するコネクタ 1 1 2、1 2 2 と接続可能なように、コネクタ形状や大きさ等が異なるように形成されることは言うまでもない。

【 0 0 3 9 】

更に、オーバーチューブ 5 0 に設けられているバルーン送気口 5 6 と、注水口 6 0 との接続ミスを防止するために、これらのバルーン送気口 5 6 と注水口 6 0 との形状や大きさ、又はチューブ等の色、模様が異なるように形成されている。

40

【 0 0 4 0 】

一方、ハンドスイッチ 1 0 4 には、装置本体 1 0 2 側に設けられた停止スイッチ S W 2 と同様の停止スイッチ S W 3 と、内視鏡側のバルーン 2 0 の加圧 / 減圧を指示する内視鏡 O N / O F F スイッチ S W 4 と、内視鏡側のバルーン 2 0 の圧力を保持するためのポーズスイッチ S W 5 と、オーバーチューブ側のバルーン 5 4 の加圧 / 減圧を指示するオーバーチューブ O N / O F F スイッチ S W 6 と、オーバーチューブ側のバルーン 5 4 の圧力を保持するためのポーズスイッチ S W 7 とが設けられており、このハンドスイッチ 1 0 4 はコード 1 5 0 を介して装置本体 1 0 2 に電氣的に接続されている。

【 0 0 4 1 】

次に、上記構成のダブルバルーン式内視鏡を使用する場合の操作について説明する。

50

【 0 0 4 2 】

バルーン式内視鏡 1 0 の挿入部 1 2 をオーバーチューブ 5 0 内に挿入し、バルーン制御装置 1 0 0 のチューブ 1 1 0 を内視鏡側のバルーン送気口 1 8 に接続し、チューブ 1 2 0 をオーバーチューブ側のバルーン送気口 5 6 に接続する。

【 0 0 4 3 】

続いて、胃又は大腸を経由してダブルバルーン式内視鏡の挿入部を小腸まで挿入するが、小腸の深部まで挿入する際に、バルーン 2 0、5 4 を交互に膨らませる。即ち、ハンドスイッチ 1 0 4 の内視鏡 ON / OFF スイッチ SW 4 を ON にして加圧を指令し、バルーン制御装置 1 0 0 の装置本体 1 0 2 からエアをチューブ 1 1 0 を介してバルーン 2 0 に供給し、バルーン 2 0 が予め設定した加圧力になるまで膨らませる。これにより、バルーン式内視鏡 1 0 の挿入部先端を腸壁に固定する。一方、ハンドスイッチ 1 0 4 のオーバーチューブ ON / OFF スイッチ SW 6 を OFF にして減圧を指令し、バルーン 5 4 と接続されているチューブ 1 2 0 等が予め設定した負圧力になるまで吸引し、バルーン 5 4 を収縮させ、オーバーチューブ 5 0 と腸管とが相対的に移動可能な状態にする。

10

【 0 0 4 4 】

この状態で、オーバーチューブ 5 0 の先端がバルーン式内視鏡 1 0 の先端近傍に達するまでオーバーチューブ 5 0 を進める。

【 0 0 4 5 】

続いて、上記の場合とは逆に、ハンドスイッチ 1 0 4 のオーバーチューブ ON / OFF スイッチ SW 6 を ON にして加圧を指令し、装置本体 1 0 2 からエアをチューブ 1 2 0 を介してバルーン 5 4 に供給し、バルーン 5 4 が予め設定した加圧力になるまで膨らませる。これにより、オーバーチューブ 5 0 の先端を腸壁に固定する。一方、ハンドスイッチ 1 0 4 の内視鏡 ON / OFF スイッチ SW 4 を OFF にして減圧を指令し、バルーン 2 0 と接続されているチューブ 1 1 0 等が予め設定した負圧力になるまで吸引し、バルーン 2 0 を収縮させ、バルーン式内視鏡 1 0 の挿入部 1 2 と腸管とが相対的に移動可能な状態にし、バルーン式内視鏡 1 0 の挿入部 1 2 を進める。

20

【 0 0 4 6 】

以上の操作を繰り返しながら各バルーンによる固定点を深部へ深部へと移動させながらダブルバルーン式内視鏡の先端を進める。複雑なループを形成している箇所まで進むと、両方のバルーン 2 0、5 4 を拡張した状態でゆっくりとバルーン式内視鏡 1 0 とともにオーバーチューブ 5 0 を引く。この操作により、内視鏡先端が抜けることなく、ループが単純化され、挿入された腸管がオーバーチューブ 5 0 上に畳み込まれるように短縮される。上記の一連の操作を繰り返し、腸管をオーバーチューブ 5 0 上に畳み込み、腸管のループを単純化しながら深部小腸へと挿入を進める。

30

【 0 0 4 7 】

次に、バルーン制御装置 1 0 0 の内部構造について説明する。図 3 はバルーン制御装置 1 0 0 の内部構造の実施の形態を示すブロック図である。

【 0 0 4 8 】

同図に示すように、このバルーン制御装置 1 0 0 の装置本体 1 0 2 は、主として電源回路 1 6 0 と、シーケンサ 1 7 0 と、内視鏡用の制御系統 A と、オーバーチューブ用の制御系統 B とから構成されている。

40

【 0 0 4 9 】

電源回路 1 6 0 は、電源プラグ 1 6 2 から入力する商用電源を所要の電圧の直流電源に変換して装置本体 1 0 2 内の各部に供給するもので、ヒューズ、電源トランス、AC / DC コンバータ等を有している。また、電源回路 1 6 0 の途中の配線に電源スイッチ SW 1 が設けられている。電源トランス、AC / DC コンバータの代わりにスイッチング電源を用いてもよい。

【 0 0 5 0 】

シーケンサ 1 7 0 は、ハンドスイッチ 1 0 4 からの各種の指令に基づいて内視鏡用の制御系統 A とオーバーチューブ用の制御系統 B とを別々に制御するとともに、圧力異常等の

50

検出や異常検出時にブザー B Z を鳴らしたりする。尚、シーケンサ 170 の詳細な動作については後述する。

【0051】

内視鏡用の制御系統 A は、主としてモータ A 1 によって駆動する加圧用のポンプ P A 1 と、モータ A 2 によって駆動する減圧用のポンプ P A 2 と、ポンプ P A 1 からのエア供給を ON / OFF させる電磁弁 V A 1 と、ポンプ P A 2 による吸引を ON / OFF させる電磁弁 V A 2 と、加圧 / 減圧を切り替えるための電磁弁 V A 3 と、マニホールド M を介してバルーン 20 にエア供給・吸引するチューブ 110 の圧力を検出する圧力センサ S A 1、S A 2 とから構成されている。

【0052】

加圧用のポンプ P A 1 及び減圧用のポンプ P A 2 は、シーケンサ 170 によって起動 / 停止が制御される。尚、加圧用のポンプ P A 1 及び減圧用のポンプ P A 2 は、それぞれ加圧調整用ボリューム V R 1 及び減圧調整用ボリューム V R 2 により所要の加圧力、及び減圧力が得られるように調整される。また、所望の加圧力、減圧力が得られるなら、加圧調整用ボリューム V R 1 及び減圧調整用ボリューム V R 2 は省略してもよい。

【0053】

3 つの電磁弁 V A 1、V A 2 及び V A 3 は、それぞれ 3 方向 2 位置電磁弁であり、シーケンサ 170 からの駆動信号により各電磁弁 V A 1、V A 2、V A 3 のソレノイドが付勢されると、ON となって位置 a に切り替えられ、ソレノイドが消勢されると、OFF となって位置 b に切り替えられる。

【0054】

図 3 に示す各電磁弁 V A 1、V A 2、V A 3 はそれぞれ OFF となっており、この状態の場合には、減圧用のポンプ P A 2 を駆動させることによりバルーン 20 のエアを吸引することができる。また、図 3 に示す状態から電磁弁 V A 3 を ON にするとともに、加圧用のポンプ P A 1 を駆動させると、バルーン 20 にエアを供給することができる。

【0055】

圧力センサ S A 1 は、予め設定した加圧力 P_1 （例えば、大気圧よりも 5.6 キロパスカル (Kpa) 高い圧力）と、この加圧力 P_1 よりも高い異常圧力 P_2 （例えば、大気圧よりも 8.2 (Kpa) 高い圧力）とを検出し、圧力センサ S A 2 は、予め設定した負圧力 P_3 （例えば、大気圧よりも 6.0 (Kpa) 低い圧力）を検出できるようになっている。尚、圧力センサ S A 1、S A 2 は、それぞれ 2 つの圧力のみを検出する圧力センサであるため、前記 3 つの圧力 P_1 、 P_2 、 P_3 を検出するために 2 つの圧力センサが使用されているが、3 つの圧力 P_1 、 P_2 、 P_3 を検出することができるものであれば、1 つの圧力センサでもよい。

【0056】

圧力センサ S A 1、S A 2 によって検出される圧力は、シーケンサ 170 に加えられる。また、圧力センサ S A 1 によって検出される圧力は、圧力計 106 に加えられ、ここでバルーン 20 の圧力が表示される。更に、圧力計 106 は、通常表示は緑色となっているが、異常圧力 P_2 時には赤色に変化する。

【0057】

尚、オーバーチューブ用の制御系統 B は、内視鏡用の制御系統 A と同様のため、その詳細な説明は省略する。

【0058】

次に、内視鏡用の液溜めタンク 130 について説明する。バルーン 20 にエアをエア供給・吸引するチューブ 110 は、逆止弁 132 を介してバルーン式内視鏡 10 のバルーン送気口 18 に繋がる管路と、逆止弁 134 及び液溜めタンク 130 を介してバルーン送気口 18 に繋がる管路とを有している。

【0059】

バルーン 20 へのエア供給時には、逆止弁 132 を経由してバルーン 20 にエアが供給され、バルーン 20 内のエアの吸引時には、バルーン 20 から密閉された液溜めタンク 1

10

20

30

40

50

30、及び逆止弁134を経由してエアが吸引される。

【0060】

バルーン20が破れている状態で吸引を行うと、エアとともに体液も吸引することになるが、上記構成の液溜めタンク130によれば、体液は液溜めタンク130内に溜まる。これにより、体液がバルーン制御装置100内に入ることを防止することができる。尚、オーバーチューブ用の液溜めタンク140も内視鏡用の液溜めタンク130と同様に構成されているため、その詳細な説明については省略する。

【0061】

次に、図4乃至図7のフローチャートを参照しながらシーケンサ170の動作について詳述する。尚、シーケンサ170による内視鏡側のバルーン制御と、オーバーチューブ側のバルーン制御とは同様に行われるため、以下、内視鏡側のバルーン制御について説明する。

10

【0062】

図4はシーケンサ170の動作の概略を示すフローチャートである。同図において、シーケンサ170は、ハンドスイッチ104からバルーン20の減圧指令（即ち、内視鏡ON/OFFスイッチSW4のOFF）を入力したか否かを判別する（ステップS10）。減圧指令を入力した場合には、図5に示す減圧処理を実行する。

【0063】

同様に、シーケンサ170は、ハンドスイッチ104からバルーン20の加圧指令（即ち、内視鏡ON/OFFスイッチSW4のON）を入力したか否か、バルーン20の圧力を保持するポーズ指令（ポーズスイッチSW5のON）を入力したか否かを判別する（ステップS20、S30）。そして、加圧指令を入力した場合には、図6に示す加圧処理を実行し、ポーズ指令を入力した場合には、図7に示すポーズ処理を実行する。

20

【0064】

尚、内視鏡ON/OFFスイッチSW4及び内視鏡用のポーズスイッチSW5のキートップには、図3に示すようにそれぞれ緑色LED、白色LEDが設けられており、これらの緑色LED、白色LEDは、スイッチON時に点灯する。また、オーバーチューブON/OFFスイッチSW6、オーバーチューブ用のポーズスイッチSW7にもそれぞれ緑色LED、白色LEDが設けられている。

【0065】

30

次に、図5のフローチャートを参照しながら減圧処理について説明する。

【0066】

まず、シーケンサ170は、時間を計時するためのタイマの時間Tを0にリセットし（ステップS102）、その後、制御系統Aを減圧動作させる（ステップS104）。即ち、図3に示すように各電磁弁VA1、VA2、VA3をそれぞれOFFにするとともに、減圧用のポンプPA2を駆動させる。

【0067】

続いて、圧力センサSA2からの検出信号により、チューブ110内の圧力が予め設定した負圧力 P_3 に達したか否かを判別し（ステップS106）、負圧力 P_3 に達すると、減圧動作を停止させる（ステップS108）。

40

【0068】

尚、減圧動作の停止は、電磁弁VA2のソレノイドを付勢し、位置aに切り替えることによって行われる。また、バルーン式内視鏡10の挿入部12に沿って設けられたエア供給チューブの径は、チューブ110の径に比べて十分に小さいため、エア吸引（減圧）が開始されると、バルーン20の圧力が負圧力 P_3 に達する前にチューブ110内の圧力が先に負圧力 P_3 に達し、減圧動作が停止する。しかし、バルーン20の圧力が負圧力 P_3 に達していない場合には、チューブ110内の圧力は再び上昇し、負圧力 P_3 よりも大きくなる。この場合、シーケンサ170は、圧力センサSA2からの検出信号により再び減圧動作を開始する。このようにして減圧動作の開始と停止とを複数回繰り返すことで、バルーン20の圧力を負圧力 P_3 にすることができる。

50

【 0 0 6 9 】

一方、負圧力 P_3 に達しない場合には、減圧動作の開始からの時間 T が 30 秒に達したか否かを判別する（ステップ $S 1 1 0$ ）。そして、時間 T が 30 秒に達するまでステップ $S 1 0 4$ 、 $S 1 0 6$ 、 $S 1 1 0$ の処理を繰り返す場合には、異常（例えば、チューブ 110 とバルーン送気口 18 とが外れている）と判別する。

【 0 0 7 0 】

上記のようにして異常が検出されると、タイマの時間 T を 0 にリセットするとともに、ブザーを鳴らす（ステップ $S 1 1 2$ 、 $S 1 1 4$ ）。また、同時に装置本体 102 に設けられた停止スイッチ $S W 2$ 、及びハンドスイッチ 104 に設けられた停止スイッチ $S W 3$ の各キートップに配設された赤色 $L E D$ を点灯させる。

10

【 0 0 7 1 】

その後、停止スイッチ $S W 2$ 又は $S W 3$ のいずれかが押されたか否かを判別し（ステップ $S 1 1 6$ ）、押された場合には、ブザーを止める（ステップ $S 1 1 8$ ）。一方、停止スイッチ $S W 2$ 又は $S W 3$ が押されない場合には、ブザーを鳴らしてからの時間 T が 20 経過したか否かを判別し、20 秒経過した場合には、自動的にブザーを停止させる。

【 0 0 7 2 】

上記減圧動作中にブザー等により異常が報知されると、通常、ダブルバルーン式内視鏡の操作者は、停止スイッチ $S W 2$ 又は $S W 3$ を押した後、チューブ 110 の外れがないかどうか等をチェックする。

【 0 0 7 3 】

次に、図 6 のフローチャートを参照しながら加圧処理について説明する。

20

【 0 0 7 4 】

まず、シーケンサ 170 は、タイマの時間 T を 0 にリセットし（ステップ $S 2 0 2$ ）、その後、制御系統 A を加圧動作させる（ステップ $S 2 0 4$ ）。即ち、電磁弁 $V A 3$ を $O N$ にするとともに、加圧用のポンプ $P A 1$ を駆動させる。

【 0 0 7 5 】

続いて、圧力センサ $S A 1$ からの検出信号により、チューブ 110 内の圧力が予め設定した加圧力 P_1 に達したか否かを判別し（ステップ $S 2 0 6$ ）、加圧力 P_1 に達している場合には、更に異常圧力 P_2 に達しているか否かを判別する（ステップ $S 2 0 8$ ）。そして、異常圧力 P_2 に達していない場合には、加圧動作を停止させる（ステップ $S 2 1 0$ ）。

30

【 0 0 7 6 】

尚、加圧動作の停止は、電磁弁 $V A 1$ のソレノイドを付勢し、位置 a に切り替えることによって行われる。また、バルーン式内視鏡 10 の挿入部 12 に沿って設けられたエア供給チューブの径は、チューブ 110 の径に比べて十分に小さいため、エア供給（加圧）が開始されると、バルーン 20 の圧力が加圧力 P_1 に達する前にチューブ 110 内の圧力が先に加圧力 P_1 に達し、加圧動作が停止する。しかし、バルーン 20 の圧力が加圧力 P_1 に達していない場合には、チューブ 110 内の圧力は再び低下し、加圧力 P_1 よりも小さくなる。この場合、シーケンサ 170 は、圧力センサ $S A 1$ からの検出信号により再び加圧動作を開始する。このようにして加圧動作の開始と停止とを複数回繰り返すことで、バルーン 20 の圧力を加圧力 P_1 にすることができる。

40

【 0 0 7 7 】

一方、小腸がぜん動運動を行ったり、装置本体 102 の異常（例えば、電磁弁 $V A 1$ の異常等）により加圧動作が停止しない場合には、チューブ 110 内の圧力が異常圧力 P_3 に達する場合がある。この場合、ステップ $S 2 0 8$ からステップ $S 2 1 2$ に進み、ここで異常圧力 P_3 が 5 秒継続したか否かを判別する。

【 0 0 7 8 】

異常圧力 P_3 が 5 秒継続すると、タイマの時間 T を 0 にリセットするとともに、ブザーを鳴らす（ステップ $S 2 1 4$ 、 $S 2 1 6$ ）。同時に、停止スイッチ $S W 2$ 、 $S W 3$ の各キートップに配設された赤色 $L E D$ を点灯させる。

50

【 0 0 7 9 】

その後、停止スイッチ S W 2 又は S W 3 のいずれかが押されたか否かを判別し（ステップ S 2 1 8 ）、押された場合には、ブザーを止める（ステップ S 2 2 0 ）。続いて、異常圧力 P_2 が加圧力 P_1 になるまで、減圧動作させる（ステップ S 2 2 2 ）。この減圧動作は、電磁弁 V A 3 を O F F させ、位置 b に切り替えることによって行われる。この場合、例えば、電磁弁 V A 1 が故障していて加圧動作を停止できない場合でも、電磁弁 V A 3 の切り替えにより減圧させることができる。

【 0 0 8 0 】

続いて、タイマの時間 T を 0 にリセットし（ステップ S 2 2 4 ）、内視鏡 O N / O F F スイッチ S W 4 の O F F （減圧）操作等の他のスイッチ S W の操作の有無を判別する（ステップ S 2 2 6 ）。ブザーが停止してから 2 0 秒の間に他のスイッチ S W の操作がない場合には（ステップ S 2 2 8 ）、ステップ S 2 3 0 に進み、ここで負圧力 P_3 まで減圧する減圧動作が行われる。尚、ステップ S 2 2 6 において、他のスイッチ S W の操作があることが判別されると、そのスイッチ S W の指令に基づくバルーン制御を行う。

10

【 0 0 8 1 】

また、ステップ S 2 1 8 において、停止スイッチ S W 2 又は S W 3 が押されていないと判別されると、続いて他のスイッチ S W の操作の有無が判別される（ステップ S 2 3 2 ）。そして、ブザーが鳴ってから停止スイッチ S W 2 又は S W 3 が押されず、かつ他のスイッチ S W の操作もない状態が 2 0 秒継続すると（（ステップ S 2 3 4 ）、ブザーを止め（ステップ S 2 3 6 ）、負圧力 P_3 まで減圧する減圧動作を行う（ステップ S 2 3 0 ）。20

【 0 0 8 2 】

一方、ステップ S 2 0 6 に戻って、加圧動作中にチューブ 1 1 0 の圧力が加圧力 P_1 に達しない場合には、加圧動作の開始からの時間 T が 6 0 秒に達したか否かを判別する（ステップ S 2 3 8 ）。そして、時間 T が 6 0 秒に達するまでステップ S 2 0 4 、 S 2 0 6 、 S 2 3 8 の処理を繰り返す場合には、異常（例えば、チューブ 1 1 0 とバルーン送気口 1 8 とが外れている）と判別する。

【 0 0 8 3 】

上記のようにして異常が検出されると、タイマの時間 T を 0 にリセットするとともに、ブザーを鳴らす（ステップ S 2 4 0 、 S 2 4 2 ）。同時に、停止スイッチ S W 2 、 S W 3 の各キートップに配設された赤色 L E D を点灯させる。

30

【 0 0 8 4 】

その後、停止スイッチ S W 2 又は S W 3 のいずれかが押されたか否かを判別し（ステップ S 2 4 4 ）、押された場合には、ブザーを止める（ステップ S 2 4 6 ）。続いて、タイマの時間 T を 0 にリセットし（ステップ S 2 4 8 ）、他のスイッチ S W の操作の有無を判別する（ステップ S 2 5 0 ）。ブザーが停止してから 2 0 秒の間に他のスイッチ S W の操作がない場合には（ステップ S 2 5 2 ）、ステップ S 2 3 0 に進み、ここで負圧力 P_3 まで減圧する減圧動作が行われる。

【 0 0 8 5 】

一方、ステップ S 2 4 4 において、停止スイッチ S W 2 又は S W 3 が押されない場合には、ブザーを鳴らしてから時間 T が 2 0 経過したか否かを判別し（ステップ S 2 5 4 ）、2 0 秒経過した場合には、自動的にブザーを停止させた後（ステップ S 2 5 6 ）、ステップ S 2 3 0 に進み、ここで負圧力 P_3 まで減圧する減圧動作が行われる。

40

【 0 0 8 6 】

次に、バルーン 2 0 が破れている場合の異常検出について説明する。

【 0 0 8 7 】

チューブ 1 1 0 の径に比べてバルーン式内視鏡 1 0 の挿入部 1 2 に沿って設けられたエア供給チューブの径は小さいため（チューブ 1 1 0 の径は約 6 mm、エア供給チューブの径は約 0.8 mm）、エア供給（加圧）が開始されると、バルーン 2 0 の圧力が加圧力 P_1 に達する前にチューブ 1 1 0 内の圧力が先に加圧力 P_1 に達し、加圧動作が停止する。しかし、バルーン 2 0 の圧力が加圧力 P_1 に達していない場合には、チューブ 1 1 0 内のエ

50

アは、エア供給チューブを介してバルーン 20 に供給されるため、チューブ 110 内の圧力は再び低下し、加圧力 P_1 よりも小さくなる。この場合、シーケンサ 170 は、圧力センサ SA1 からの検出信号により再び加圧動作を開始する。

【0088】

バルーン 20 が破れていない場合には、上記加圧動作の開始と停止とを複数回繰り返すことで、バルーン 20 の圧力を加圧力 P_1 にすることができるが、バルーン 20 が破れている場合には、長時間、加圧動作を繰り返してもバルーン 20 の圧力を加圧力 P_1 にすることができない。

【0089】

そこで、この実施の形態では、加圧動作の開始と停止の短い周期での繰り返し（即ち、電磁弁 VA1 の ON / OFF のチャタリング）が、収縮している正常なバルーン 20 の加圧動作時に生じるチャタリング期間よりも十分に長い時間（例えば、40 秒間）継続する場合には、バルーン 20 が破れていると判断し、ブザーを鳴らすようにしている。

【0090】

次に、図 7 のフローチャートを参照しながらポーズ処理について説明する。

【0091】

シーケンサ 170 は、バルーン 20 の圧力を保持するポーズ指令（ポーズスイッチ SW5 の ON）の入力が、減圧動作中にあったか、又は加圧動作中にあったかを判別する（ステップ S302）。そして、減圧動作中にポーズ指令を入力した場合には、電磁弁 VA2 のソレノイドを付勢し、電磁弁 VA2 を位置 a に切り替え、減圧動作を停止させる（ステップ S304）。

【0092】

一方、加圧動作中にポーズ指令を入力した場合には、電磁弁 VA1 のソレノイドを付勢し、電磁弁 VA1 を位置 a に切り替え、加圧動作を停止させる（ステップ S306）。

【0093】

このポーズ機能は、例えば、大腸でバルーンを膨らませながらダブルバルーン式内視鏡を挿入する際に使用する。即ち、小腸に比べて管腔の直径の大きい大腸では、バルーンの大きさが管腔まで達しているのに、バルーンの圧力が予め設定した加圧力 P_1 まで上昇しない場合があるが、この場合に上記ポーズ機能を使用して加圧動作を停止させる。

【0094】

尚、ダブルバルーン式内視鏡を操作する場合には、通常、透視像を観察しているため、この透視像から大腸内でバルーンが十分に膨らんでいるかどうかを判断することができる。

【0095】

また、減圧動作又は加圧動作の一時停止中に、再度ポーズスイッチ SW5 を押すと、一時停止前の減圧動作又は加圧動作に復帰する。更に、減圧動作又は加圧動作の一時停止中に、加圧又は減圧スイッチ（内視鏡 ON / OFF スwitch SW4）が押されると、押されたスイッチによる動作が優先される。

【0096】

この実施の形態では、内視鏡用の制御系統 A とオーバーチューブ用の制御系統 B に、それぞれ加圧用のポンプ及び減圧用のポンプを設けるようにしているが、これらのポンプを内視鏡用及びオーバーチューブ用に共用してもよい。

【0097】

また、加圧力 P_1 、異常圧力 P_2 、負圧力 P_3 は、内視鏡及びオーバーチューブ別に任意に設定することができる。更に、各バルーンを膨らませたり収縮させる制御は、圧力センサによる検出圧力に基づいて行う場合の他に、バルーンに供給され、又はバルーンから吸引するエアの流量を検出して行うようにしてもよい。

【図面の簡単な説明】

【0098】

【図 1】本発明に係るダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置を含む内視鏡装置のシ

10

20

30

40

50

ステム構成図

【図 2】バルーン送気口とチューブの先端のコネクタの構造の一例を示す図

【図 3】本発明に係るダブルバルーン式内視鏡のバルーン制御装置の内部構成を示すブロック図

【図 4】図 3 に示したシーケンスの動作の概略を示すフローチャート

【図 5】図 3 に示したシーケンスの減圧処理時の動作を説明するために用いたフローチャート

【図 6】図 3 に示したシーケンスの加圧処理時の動作を説明するために用いたフローチャート

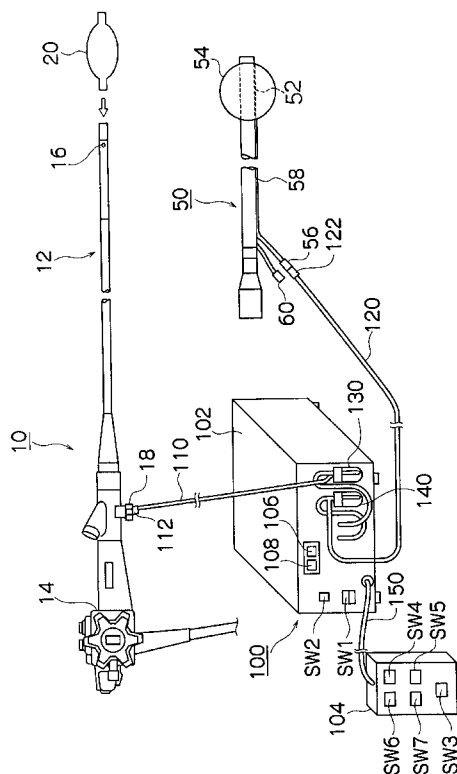
【図 7】図 3 に示したシーケンスのポーズ処理時の動作を説明するために用いたフローチャート 10

【符号の説明】

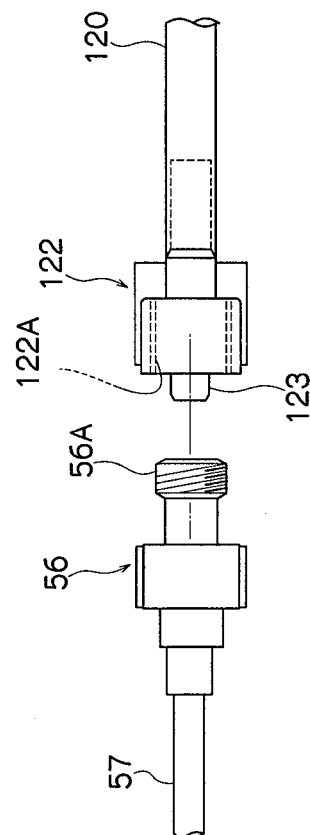
【0099】

10 ... バルーン式内視鏡、12 ... 挿入部、16、52 ... 空気供給吸引口、18、56 ... バルーン送気口、20、54 ... バルーン、50 ... オーバーチューブ、58 ... エア供給チューブ、100 ... バルーン制御装置、102 ... 装置本体、104 ... ハンドスイッチ、106、108 ... 圧力計、110、120 ... チューブ、130、140 ... 液溜めタンク、150 ... コード、160 ... 電源回路、170 ... シーケンサ、A、B ... 制御系統、PA1、PA2 ... ポンプ、VA1、VA2、VA3 ... 電磁弁、SA1、SA2 ... 圧力センサ、SW1 ... 電源スイッチ、SW2、SW3 ... 停止スイッチ、SW4 ... 内視鏡 ON / OFF スイッチ、SW5、SW7 ... ポーズスイッチ、W6 ... オーバーチューブ ON / OFF スイッチ 20

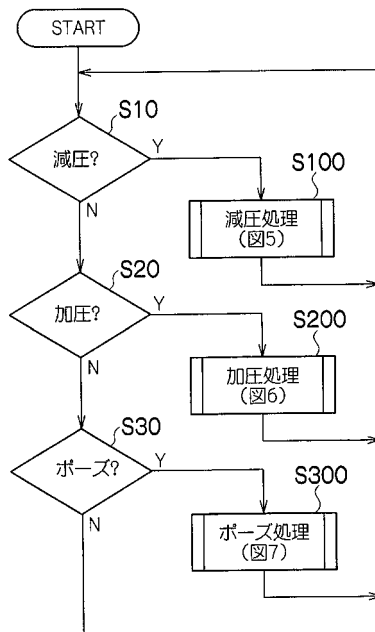
【図 1】



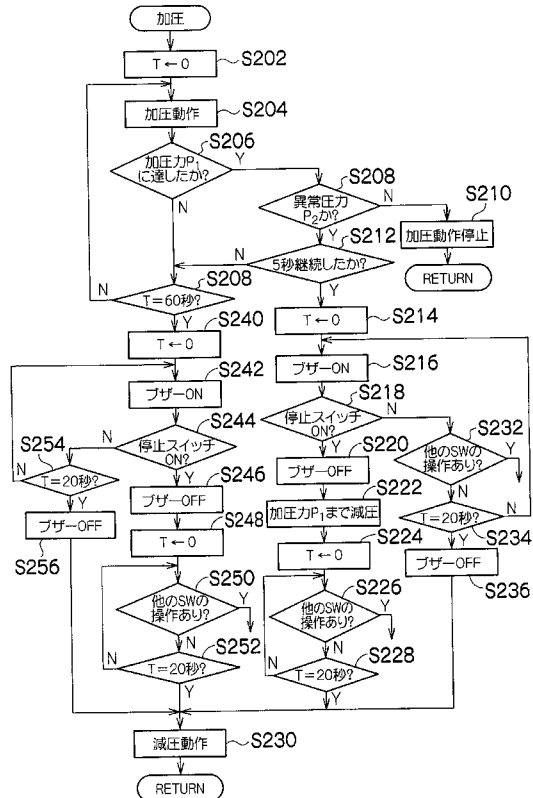
【図 2】



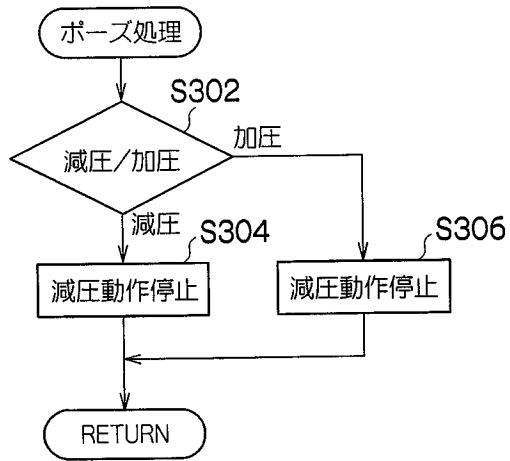
【 図 4 】



【 図 6 】



【 図 7 】



专利名称(译)	双气囊式内窥镜球囊控制装置		
公开(公告)号	JP2007203035A	公开(公告)日	2007-08-16
申请号	JP2006319180	申请日	2006-11-27
[标]申请(专利权)人(译)	富士写真光机株式会社 ES伯爵周杰伦		
申请(专利权)人(译)	富士公司 有限公司ES伯爵周杰伦		
[标]发明人	関口正		
发明人	関口 正		
IPC分类号	A61B1/00		
FI分类号	A61B1/00.320.C A61B1/00.300.B A61B1/00.650 A61B1/01.513		
F-TERM分类号	4C061/AA03 4C061/BB00 4C061/CC06 4C061/DD03 4C061/FF36 4C061/GG25 4C061/HH02 4C061/HH05 4C061/HH51 4C061/JJ11 4C061/JJ17 4C061/LL02 4C161/AA03 4C161/BB00 4C161/CC06 4C161/DD03 4C161/FF36 4C161/GG25 4C161/HH02 4C161/HH05 4C161/HH51 4C161/JJ11 4C161/JJ17 4C161/LL02		
其他公开文献	JP4487317B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

要解决的问题：通过检测双气囊内窥镜的球囊破裂，压力异常，管子脱落等异常现象，来提高双气囊内窥镜的使用安全性。试试看 用于双气囊内窥镜的气囊控制装置（100）通过管（110）和管（120）对附接到气囊型内窥镜（10）的尖端的气囊（20）进行空气供应/抽吸。空气被供给并抽吸至附接至外套管50的管尖端的气囊54，气囊内窥镜10的插入部12插入该气囊54。当球囊控制装置100检测到诸如球囊20和54的破裂，压力异常以及管110和120的断开之类的异常时，球囊控制装置100使蜂鸣器发声以通知该异常的发生。[选型图]图1

