

(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2008-161569

(P2008-161569A)

(43) 公開日 平成20年7月17日(2008.7.17)

(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 0 0 A	2 H 0 4 0
G 0 2 B	23/24	(2006.01)	G 0 2 B	23/24	A	4 C 0 6 1
G 0 2 B	23/26	(2006.01)	G 0 2 B	23/26	Z	

審査請求 未請求 請求項の数 4 O L (全 20 頁)

(21) 出願番号 特願2006-356335 (P2006-356335)
 (22) 出願日 平成18年12月28日 (2006.12.28)

(71) 出願人 304050923
 オリンパスメディカルシステムズ株式会社
 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号
 (74) 代理人 100076233
 弁理士 伊藤 進
 (72) 発明者 関口 潔志
 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オ
 リンパスメディカルシステムズ株式会社内
 Fターム(参考) 2H040 CA04 DA21 DA53 DA57 FA10
 GA01 GA10 GA11
 4C061 AA24 BB02 CC06 DD01 FF11
 JJ11 NN09

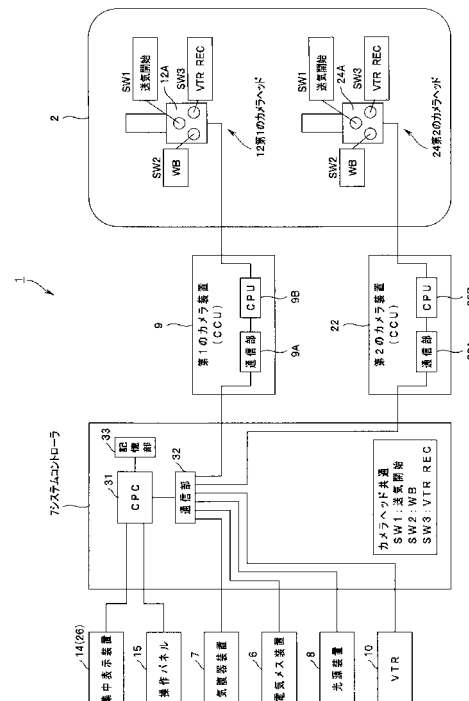
(54) 【発明の名称】 内視鏡システム

(57) 【要約】

【課題】 内視鏡システムに複数の内視鏡が接続されている場合に、接続されている全ての内視鏡の各操作スイッチのそれぞれに対応づけて機能を割り当てて設定して、操作スイッチの操作性の向上を図る。

【解決手段】 本発明の内視鏡システムは、操作スイッチ SW1 ~ SW3 を備えた少なくとも2つ以上の第1及び第2のカメラヘッド12、24をそれぞれ接続する第1及び第2のカメラ装置9、22と、各操作スイッチ SW1 ~ SW3 に割り当てる機能を設定する操作パネル15と、この操作パネル15により設定された機能を、第1及び第2のカメラヘッド12、24の各操作スイッチ SW1 ~ SW3 にそれぞれ対応づけて記録する記憶部33と、第1及び第2のカメラヘッド12、24の各操作スイッチ SW1 ~ SW3 のいずれかが操作された際に、記憶部33に記録された設定データに基づいて、割り付けられた機能を実行するように制御するシステムコントローラ17のCPU31とを有している。

【選択図】 図2



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

操作スイッチを備えた少なくとも 2 つ以上の内視鏡をそれぞれ接続する接続手段と、
前記少なくとも 2 つ以上の内視鏡の各操作スイッチに割り当てる機能を設定する機能設定手段と、

前記機能設定手段により設定された機能を、前記少なくとも 2 つ以上の内視鏡の各操作スイッチにそれぞれ対応づけて記録する設定記録手段と、

前記少なくとも 2 つ以上の前記内視鏡の各操作スイッチのいずれかの操作スイッチが操作された際に、前記設定記録手段に記録された設定データに基づいて、前記機能を実行するように制御する制御手段と、

を具備したことを特徴とする内視鏡システム。

10

【請求項 2】

第 1 の操作スイッチを備えた第 1 の内視鏡を接続する第 1 の接続手段と、

第 2 の操作スイッチを備えた第 2 の内視鏡を接続する第 2 の接続手段と、

前記第 1 の操作スイッチ及び第 2 の操作スイッチに割り当てる機能を設定する機能設定手段と、

前記機能設定手段により設定された機能を、前記第 1 の操作スイッチ及び前記第 2 の操作スイッチにそれぞれ対応づけて記録する設定記録手段と、

前記第 1 の操作スイッチ又は前記第 2 の操作スイッチが操作された際に、前記設定記録手段に記録された設定データに基づいて、前記機能を実行するように制御する制御手段と

20

を具備したことを特徴とする内視鏡システム。

【請求項 3】

前記第 1 の内視鏡に設けられる第 3 の操作スイッチと、

前記第 2 の内視鏡に設けられる第 4 の操作スイッチと、

を有し、

前記機能設定手段は、前記第 1 の操作スイッチ及び前記第 2 の操作スイッチに割り付ける第 1 の機能と、前記第 3 の操作スイッチ及び前記第 4 の操作スイッチに割り付ける第 2 の機能とをそれぞれ設定可能であり、

前記制御手段は、前記第 1 の操作スイッチ又は前記第 2 の操作スイッチが操作された際には前記第 1 の機能を実行し、前記第 3 の操作スイッチ又は前記第 4 の操作スイッチが操作された際には前記第 2 の機能を実行するように制御することを特徴とする請求項 2 に記載の内視鏡システム。

30

【請求項 4】

前記操作スイッチに割り当てられた機能を報知する報知手段を有し、

前記制御手段は、前記操作スイッチが操作された際に、前記設定記録手段により記録された前記設定データより、前記操作スイッチに割り付けられた機能を抽出し、前記報知手段により通知すると共に、さらに、前記操作スイッチが操作された後に、前記割り付けられた機能を実行することを特徴とする請求項 2 又は請求項 3 に記載の内視鏡システム。

40

【発明の詳細な説明】**【技術分野】****【0001】**

本発明は、操作スイッチを備えた少なくとも 2 つ以上の内視鏡を有する内視鏡システムに関する。

【背景技術】**【0002】**

従来より、操作スイッチを備えた内視鏡を有する内視鏡システムが用いられている。このような内視鏡システムは、手技によっては、例えば 2 つの内視鏡を用いて外科手術を行う場合がある。

【0003】

50

このような内視鏡システムは、内視鏡を用いた外科手術を行う場合には、腹腔内を膨張させるために用いる気腹装置や、手技を行うための処置装置である生体組織を切除或いは凝固する電気メス装置（高周波焼灼装置ともいう）等の手術機器を、内視鏡用カメラ装置（カメラコントロールユニット：CCUともいう）及び光源装置に追加することによって内視鏡を観察しながら各種処置が行えるようになっている。

【0004】

また、この種の内視鏡システムは、複数の装置を容易に操作・制御でき、且つシステムの操作性を向上させるため、各装置の設定状態を表示するための集中表示手段や各装置の機能又は設定値を変更するためのリモートコントローラ、さらには、内視鏡の操作部に設けられた操作スイッチ等の遠隔操作装置を設けた集中操作装置を備えている。

10

【0005】

集中表示装置や集中操作装置の制御は、システムコントローラによって行われる。システムコントローラと内視鏡システムに備えられた手術機器は、インターフェイスクーブルや無線LAN等の無線信号を介して接続されている。

【0006】

術者は、このような内視鏡システムを用いて外科手術を行う場合には、内視鏡の操作部を片手又は両手で把持した状態で、さらに把持した手の指で操作スイッチを押圧しながら観察及び処置等を施すようにしている。また、手技によって、例えば2つの内視鏡を用いる場合には、術者は、適宜、それぞれの内視鏡の操作スイッチを押圧しながら、必要な機能を実行するようにしている。

20

【0007】

しかしながら、内視鏡には、複数の操作スイッチがあり、術中、術者はどの操作スイッチにどのような機能が割り付けられたのか等認識することが難しく、操作スイッチの操作性の向上が望まれていた。

【0008】

そこで、このような要求に鑑み、例えば特許文献1には、電子内視鏡に設けられた、複数の操作スイッチに割り付けられた機能を一括管理できるようにした内視鏡システムに関する技術が開示されている。

【0009】

特許文献1の内視鏡システムは、複数のスコープスイッチ及び機能識別データを記憶したEEPROMを備えた操作部を有する電子内視鏡と、プロセッサユニットと、パソコンとを有し、パソコンによって使用者毎に複数のスコープボタンに割り当てるボタン機能データが設定される共に、使用者を識別する識別データ、機種識別データとともに記憶装置に記憶され、またプロセッサユニットに送信され、プロセッサユニットによってそのスコープボタンに割り当てられたボタン機能に対応する動作が制御される。

30

【0010】

また、他の従来に関連技術として、例えば特許文献2には、スコープの操作部に設けられた複数の操作ボタンの操作によって動作制御される機能を記憶するEEPROMを有し、各操作ボタンによって動作制御される機能は、キーボード入力を受けてメインCPUが変更することにより、操作ボタンに所望の機能を割り当てるのが可能で、割り当てた機能を記憶し、簡単に呼び出せるように構成した電子内視鏡に関する技術が開示されている。

40

【特許文献1】特開2004-209151号公報

【特許文献2】特開2004-65832号公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0011】

しかしながら、前記特許文献1及び前記特許文献2に記載の従来技術は、電子内視鏡の各操作スイッチ（各操作ボタン）に機能を割り付けることができ、また割り付けられた機能を記憶することが可能であるが、内視鏡システムに複数の電子内視鏡が接続されている

50

場合には、これら複数の電子内視鏡の各操作スイッチのそれぞれに対応づけて機能を割り付けることができない。このため、術中、術者はどの電子内視鏡が第1の電子内視鏡であるのか第2の電子内視鏡であるのかを迅速に識別することが困難であり、操作スイッチの操作性を向上させることが望まれていた。

【0012】

そこで、本発明は前記問題点に鑑みてなされたもので、内視鏡システムに複数の内視鏡が接続されている場合に、接続されている全ての内視鏡の各操作スイッチのそれぞれに対応づけて機能を割り当てて設定することを可能にして、操作スイッチの操作性の向上を図れる内視鏡システム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】

【0013】

本発明の内視鏡システムは、操作スイッチを備えた少なくとも2つ以上の内視鏡をそれぞれ接続する接続手段と、前記少なくとも2つ以上の内視鏡の各操作スイッチに割り当てる機能を設定する機能設定手段と、前記機能設定手段により設定された機能を、前記少なくとも2つ以上の内視鏡の各操作スイッチにそれぞれ対応づけて記録する設定記録手段と、前記少なくとも2つ以上の前記内視鏡の各操作スイッチのいずれかの操作スイッチが操作された際に、前記設定記録手段に記録された設定データに基づいて、前記機能を実行するように制御する制御手段と、を有している。

【発明の効果】

【0014】

本発明によれば、内視鏡システムに複数の内視鏡が接続されている場合に、接続されている全ての内視鏡の各操作スイッチのそれぞれに関連づけて機能を割り当てて設定することを可能にして、操作スイッチの操作性の向上を図れる内視鏡システムを提供することが可能となる。

【発明を実施するための最良の形態】

【0015】

以下、図面を参照して本発明の実施例を説明する。

【0016】

(実施例1)

図1から図6は本発明の実施例1に係り、図1は実施例1の内視鏡システムの全体の構成を示す構成図、図2は内視鏡システムの主要部の電氣的な構成を示すブロック図、図3はカメラスイッチ設定時における割り付け操作画面の表示例を示す画面表示図、図4は図3の割り付け操作画面の共通割り付けボタンを押下した場合の割り付け設定操作画面の表示例を示す画面表示図、図5及び図6はシステムコントローラの制御例を示し、図5はカメラスイッチ設定時における処理ルーチンを示すフローチャート、図6はカメラスイッチの押下時における処理ルーチンを示すフローチャートである。

【0017】

まず、内視鏡システムの全体構成について、図1を参照しながら説明する。

図1に示すように、内視鏡手術室1内には、患者30が横たわる患者ベッド2と、第1の内視鏡手術システム3が配置される。この内視鏡手術システム3は、第1カート4を有している。また、手技によっては第2の内視鏡手術システム5を有する場合がある。

【0018】

第1カート4には、被制御装置である手術機器として、例えば電気メス装置6、気腹装置7、光源装置8、第1の内視鏡用カメラ装置(以降、第1のカメラ装置と略記載(カメラコントロールユニット:CCUともいう))9及びビデオテープレコーダ(VTR)10等の装置類と、二酸化炭素等を充填したガスボンベ11が載置されている。

【0019】

光源装置8及び第1のカメラ装置9は、第1のカメラヘッド12に接続される。尚、第1の内視鏡手術システム3の前記第1のカメラ装置9及び前記第1のカメラヘッド12は、第1の内視鏡を構成している。

10

20

30

40

50

また、第1カート4には、内視鏡表示パネル13、第1の集中表示装置14、操作パネル15等が載置されている。

【0020】

内視鏡表示パネル13は、内視鏡画像等を表示するTVモニタである。また、第1の集中表示装置14は、手術中のあらゆるデータを選択的に表示させることが可能な表示手段である。

【0021】

操作パネル15は、例えば液晶ディスプレイ等の表示部と、この表示部上に一体的に設けられた例えばタッチセンサとを有し、非滅菌域にいる看護婦等が操作する集中操作装置として構成されている。

また、患者ベット2の近傍には、別置き表示パネル16が配されている。この別置き表示パネル16は、術中のデータに加えて、CTスキャンデータやバイタルサインや過去の症例情報等、手技に関するあらゆる情報を表示する表示手段である。この別置き表示パネル16は、キャスター付きの移動台を有する支持部材16Aに固定されており、移動が自在で且つ、術者の所望の位置に配備可能になっている。

【0022】

さらに、第1カート4には、内視鏡システム全体の制御装置であるシステムコントローラ17が載置されている。このシステムコントローラ17には、電気メス装置6、気腹装置7、光源装置8、第1のカメラ装置9及びVTR10が、図示しない通信線を介して接続されている。

【0023】

一方、手技によって配備される前記第2の内視鏡手術システム5は、第2カート20を有している。

第2カート20には、被制御装置である光源装置21、第2の内視鏡用カメラ装置（以降、第2のカメラ装置と略記）22、超音波凝固切開処置23、表示装置25及び第2の集中表示装置26とが載置されている。

【0024】

光源装置21及び第2のカメラ装置22は、第2のカメラヘッド24に接続される。尚、第2の内視鏡手術システム5の前記第2のカメラ装置22及び前記第2のカメラヘッド24は、第2の内視鏡を構成している。

【0025】

表示装置25は、第2のカメラ装置22からの出力される内視鏡画像等を表示する。第2の集中表示装置26は、手術中のあらゆるデータを選択的に表示させることが可能になっている。

【0026】

これら第2のカメラ装置22と光源装置21等の第2カート20に載置された各手術機器は、図示しないインターフェイスケーブルにより中継ユニット27に接続されている。

また、中継ユニット27は、中継ケーブル28によって、第1カート4に搭載されているシステムコントローラ17に接続されている。

【0027】

このような接続構成によってシステムコントローラ17は、これらの第2カート20に搭載されている第2のカメラ装置22、光源装置21及び超音波凝固切開処置23と、第1カート4に搭載されている電気メス装置6、気腹装置7、光源装置8、第2のカメラ装置9及びVTR10とを、集中制御するようになっている。

【0028】

例えば、システムコントローラ17と各手術機器との間で通信が行われている場合、システムコントローラ17は、操作パネル15の液晶ディスプレイ上に、接続されている各手術機器の設定状態や操作スイッチ等の設定画面を表示するように制御する。

【0029】

また、システムコントローラ17は、所望の操作スイッチ（後述する第1及び第2のカ

10

20

30

40

50

メラヘッド 1 2、2 4 の各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3) 又は操作パネル 3 3 の所定領域のタッチセンサが操作されることにより、この操作信号に基づいて各種設定動作及び各種機能を実行するように制御する。

【 0 0 3 0 】

尚、第 1 及び第 2 の内視鏡手術システム 3、5 には、システムコントローラ 1 7 に対して入力操作するための有線方式のリモートコントローラ (リモコン) 1 8 と無線方式の無線リモコン 1 9 とが設けられている。

【 0 0 3 1 】

有線方式のリモコン 1 8 は、システムコントローラ 1 7 にケーブルを介して接続されている。このリモコン 1 8 は、滅菌域にいる術者等が操作するもので、通信が成立している他の手術機器を、システムコントローラ 1 7 を介して操作することができるようになっている。

10

【 0 0 3 2 】

また、赤外線に代表される無線リモコン 1 9 は、システムコントローラ 1 7 を介して通信が成立している他の手術機器を操作することが可能である。また、無線リモコン 1 9 から発した赤外線を受光する受光部 (図示せず) は、例えば別置き表示パネル 1 6 の近傍等の受信しやすい位置に設けられており、システムコントローラ 1 7 との間がケーブル (図示せず) で接続されるようになっている。

【 0 0 3 3 】

さらに、システムコントローラ 1 7 には、術者の例えば頭部に装着して操作指示を音声によって供給可能な無線式マイク 3 A と手術室 1 内全体を撮影可能なカメラ 1 A が電気的な接続されている。

20

【 0 0 3 4 】

尚、実施例 1 では、第 1 の内視鏡として第 1 のカメラ装置 9 及び第 1 のカメラヘッド 1 2、第 2 の内視鏡として第 2 のカメラ装置 2 2 及び第 2 のカメラヘッド 2 4 として構成した場合について説明したが、これに限定されることはなく、第 3、第 4 等の複数の内視鏡であるカメラ装置及びカメラヘッドを設けて構成しても良い。

【 0 0 3 5 】

次に、このような構成される内視鏡システムの主要部の電気的な構成について、図 2 を参照しながら説明する。

30

図 2 に示すように、第 1 のカメラヘッド 1 2 には、操作部 1 2 A が設けられている。この操作部 1 2 A は、例えば 3 つの操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 を有している。これら 3 つの操作スイッチ S W 1 ~ 3 は、第 1 のカメラ装置 9 内の C P U 9 B に電気的に接続され、この C P U 9 B によって各種手術機器の機能が割り付けられたり、操作信号がシステムコントローラ 1 7 側に伝送されるようになっている。

【 0 0 3 6 】

第 1 のカメラ装置 9 は、前記 3 つの操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 及び図示しない撮像手段と電気的に接続され、前記第 1 のカメラヘッド 1 2 全体を制御する C P U 9 B と、この C P U 9 B による制御によってシステムコントローラ 1 7 の通信部 3 2 との間で通信を行うための通信部 9 A とを有している。

40

【 0 0 3 7 】

この第 1 のカメラ装置 9 の C P U 9 B は、システムコントローラ 1 7 による制御によって、第 1 のカメラヘッド 1 2 からの撮像信号をシステムコントローラ 1 7 側に伝送したり、又は第 1 のカメラヘッド 1 2 の各種操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に対して機能の割り付けを行うように制御する。

【 0 0 3 8 】

一方、第 2 のカメラヘッド 2 4 には、前記同様に操作部 2 4 A が設けられている。この操作部 2 4 A は、例えば 3 つの操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 を有している。これら 3 つの操作スイッチ S W 1 ~ 3 は、前記同様に第 2 のカメラ装置 2 2 内の C P U 2 2 B に電気的に接続され、この C P U 2 2 B によって各種手術機器の機能が割り付けられたり、操作信

50

号がシステムコントローラ 17 側に伝送されるようになっている。

【0039】

第2のカメラ装置 22 は、前記第1のカメラ装置 9 と同様に、前記3つの操作スイッチ SW1 ~ SW3 及び図示しない撮像手段と電氣的に接続され、前記第2のカメラヘッド 24 全体を制御する CPU 22B と、この CPU 22B による制御によってシステムコントローラ 17 の通信部 32 との間で通信を行うための通信部 22A とを有している。

【0040】

この第2のカメラ装置 9 の CPU 9B は、システムコントローラ 17 による制御によって、第2のカメラヘッド 24 からの撮像信号をシステムコントローラ 17 側に伝送したり、又は第2のカメラヘッド 24 の各種操作スイッチ SW1 ~ SW3 に対して機能の割り付けを行うように制御する。

10

【0041】

システムコントローラ 17 は、第1及び第2の内視鏡手術システム 3、5 全体を制御可能な制御手段を構成する CPU 31 と、第1の内視鏡手術システム 3 の電気メス装置 6、気腹装置 7、光源装置 8、第1のカメラ装置 9 及び VTR 10 と、第2の内視鏡システム及び第2のカメラ装置 22 とに対して通信を行うための通信部 32 と、CPU 31 の制御により、機能を第1及び第2のカメラヘッド 12、24 の各操作スイッチ SW1 ~ SW3 にそれぞれ対応づけて割り付けられた設定データ等のデータを記録する記憶部 33 と、を有している。

【0042】

また、CPU 31 には、前記表示手段を構成する集中表示装置 14、26 と、機能設定手段を構成する操作パネル 33 とが電氣的に接続されている。

20

CPU 31 は、カメラスイッチ設定時には、操作パネル 33 による入力操作に基づき、第1及び第2のカメラヘッド 12、24 の各種操作スイッチ SW1 ~ SW3 に割り当てる機能を設定するように制御する。

【0043】

尚、前記通信部 32、9A、22A は接続手段を構成し、前記操作パネル 33、システムコントローラ 17 の CPU 31、第1及び第2のカメラ装置 9、22 の各 CPU 9B、22B は機能設定手段を構成している。また、前記記憶部 33 は設定記録手段を構成し、システムコントローラ 17 の CPU 31 は制御手段を構成している。

30

【0044】

次に、具体的なシステムコントローラ 17 によるカメラスイッチ設定動作及びスイッチ操作に基づく制御動作について、図2から図6を参照しながら説明する。

【0045】

本実施例の内視鏡システムは、内視鏡システムに複数の内視鏡であるカメラヘッド 12、24 が接続されている場合に、接続されている全てのカメラヘッド 12、24 の各操作スイッチ SW1 ~ SW3 に対して同一の機能を割り当てて設定することができ、且つ割り当てられた機能を操作パネル 15 又は集中表示装置 14、26 に表示することが可能である。

【0046】

具体的には、システムコントローラ 17 の CPU 31 は、電源が投入されると、図5に示すプログラムに基づき各処理を実行する。

40

例えば、術者が操作パネル 33 を用いて、カメラスイッチ設定モードを実行すると、CPU 31 は、図5に示すステップ S1 の処理により、第1及び第2のカメラヘッド 12、24 の各操作スイッチ SW1 ~ SW3 に対して全て同一の機能を割り付けるように設定処理を行う。

【0047】

この場合、CPU 31 は、例えば、カメラスイッチ設定モード実行時に、図3に示すカメラスイッチ割り付け操作画面（以下、割り付け操作画面と称す）15A を、操作パネル 15 に表示させる。この割り付け操作画面 15A には、第1及び第2のカメラヘッド 12

50

、 24 の各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に対して全て共通の機能が割り当てる指示を行うための共通割り付けボタン 40 が設けられている。

【 0048 】

そして、術者が図 3 に示す割り付け操作画面 15 A の共通割り付けボタン 40 を押下操作すると、CPU 31 は、図 4 に示すような機能の割り付け設定操作画面 15 B を、操作パネル 15 に表示させて、第 1 及び第 2 のカメラヘッド 12、24 の各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に対して全て共通の機能を選択し設定させる。

【 0049 】

この割り付け設定操作画面 15 B は、例えば、第 1 及び第 2 の内視鏡手術システム 3、5 内の各手術機器の各種機能の一覧を選択可能に表示された機能一覧部 42 と、この機能一覧部 42 から、例えばカーソル等を用いて所望する機能を選択し、カメラヘッド 12 (又は 24) の各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 それぞれに選択した機能を割り付けるための割り付け設定表示部 41 とを有している。

10

【 0050 】

例えば、図 2 及び図 4 には、第 1 及び第 2 のカメラヘッド 12、24 共通の操作スイッチ S W 1 に気腹装置 7 による送気開始を設定し、操作スイッチ S W 2 にはホワイトバランス (WB) を設定し、操作スイッチ S W 3 には V T R 10 による記録開始 (REC) を設定した場合が示されている。

【 0051 】

このようにして、術者は容易に図 4 に示す割り付け設定操作画面 15 B を用いて全てのカメラヘッドの各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に対して共通の機能を割り付けて設定することが可能となる。

20

【 0052 】

その後、システムコントローラ 17 の CPU 31 は、カメラヘッド共通割り付け設定を完了すると、続きステップ S 2 の処理にて、図 2 及び図 4 に示すように、全てのカメラヘッド (第 1 及び第 2 のカメラヘッド 12、24) に共通して割り付けられた、操作スイッチ : 送気開始、操作スイッチ S W 2 : WB、操作スイッチ S W 3 : V T R REC を示す設定データを、記憶部 33 に記憶して、このカメラスイッチ設定処理ルーチンを終了させる。

【 0053 】

そして、CPU 31 は、図 6 に示すカメラスイッチ押下時に対応したプログラムを実行させて、術者による操作スイッチ操作に備える。

30

【 0054 】

次に、システムコントローラ 17 の CPU 31 によるスイッチ操作に基づく制御動作について、図 6 を参照しながら説明する。

【 0055 】

CPU 31 は、術中、図 6 に示すプログラムを実行させて、術者による各種操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 の操作に備えている。この場合、CPU 31 は、記憶部 33 に記憶されて設定データを予め読み出している。

【 0056 】

そして、CPU 31 は、まず、ステップ S 10 の判断処理により、供給されている操作信号に基づき、第 1 のカメラヘッド 12 の操作スイッチ S W 1 が押下されたか否かを判断する。

40

【 0057 】

この場合、第 1 のカメラヘッド 12 の操作スイッチ S W 1 が押下されていないものと判断した場合には、処理をステップ S 11 の判断処理に移行し、逆に、操作スイッチ S W 1 が押下されたと判断した場合には、処理をステップ S 12 に移行する。

【 0058 】

ステップ S 11 の判断処理では、CPU 31 は、供給されている操作信号に基づき、第 2 のカメラヘッド 24 の操作スイッチ S W 1 が押下されたか否かを判断する。

50

【 0 0 5 9 】

この場合、第2のカメラヘッド24の操作スイッチSW1が押下されてないものと判断した場合には、処理をステップS13の判断処理に移行し、逆に、操作スイッチSW1が押下されたらと判断した場合には、処理をステップS12に移行する。

【 0 0 6 0 】

ステップS12の処理では、第1及び第2のカメラヘッド12、24のそれぞれの操作スイッチSW1が押下された場合であり、CPU31は、読み出された設定データから、共通に割り付けられた操作スイッチSW1の機能が送気開始を示すものであると判断して、送気を開始するように気腹装置7を駆動制御して、処理を終了する。

【 0 0 6 1 】

ステップS13の判断処理では、CPU31は、供給されている操作信号に基づき、第1のカメラヘッド12の操作スイッチSW2が押下されたか否かを判断する。

【 0 0 6 2 】

この場合、第1のカメラヘッド12の操作スイッチSW2が押下されてないものと判断した場合には、処理をステップS14の判断処理に移行し、逆に、操作スイッチSW2が押下されたらと判断した場合には、処理をステップS15に移行する。

【 0 0 6 3 】

ステップS14の判断処理では、CPU31は、供給されている操作信号に基づき、第2のカメラヘッド24の操作スイッチSW2が押下されたか否かを判断する。

【 0 0 6 4 】

この場合、第2のカメラヘッド24の操作スイッチSW2が押下されてないものと判断した場合には、処理をステップS16の判断処理に移行し、逆に、操作スイッチSW2が押下されたらと判断した場合には、処理をステップS15に移行する。

【 0 0 6 5 】

ステップS15の処理では、第1及び第2のカメラヘッド12、24のそれぞれの操作スイッチSW2が押下された場合であり、CPU31は、読み出された設定データから、共通に割り付けられた操作スイッチSW2の機能がWBを示すものであると判断して、WBを変更するように第1及び第2のカメラ装置9、22を制御して、処理を終了する。

【 0 0 6 6 】

ステップS16の判断処理では、CPU31は、供給されている操作信号に基づき、第1のカメラヘッド12の操作スイッチSW3が押下されたか否かを判断する。

【 0 0 6 7 】

この場合、第1のカメラヘッド12の操作スイッチSW3が押下されてないものと判断した場合には、処理をステップS17の判断処理に移行し、逆に、操作スイッチSW3が押下されたらと判断した場合には、処理をステップS18に移行する。

【 0 0 6 8 】

ステップS17の判断処理では、CPU31は、供給されている操作信号に基づき、第2のカメラヘッド24の操作スイッチSW3が押下されたか否かを判断する。

【 0 0 6 9 】

この場合、第2のカメラヘッド24の操作スイッチSW3が押下されてないものと判断した場合には、処理を終了し、逆に、操作スイッチSW3が押下されたらと判断した場合には、処理をステップS18に移行する。

【 0 0 7 0 】

ステップS18の処理では、第1及び第2のカメラヘッド12、24のそれぞれの操作スイッチSW3が押下された場合であり、CPU31は、読み出された設定データから、共通に割り付けられた操作スイッチSW3の機能がVTR RECを示すものであると判断して、内視鏡画像を録画するようにVTR10を制御して、処理を終了する。

【 0 0 7 1 】

したがって、実施例1によれば、内視鏡システムに複数の内視鏡である第1及び第2のカメラヘッド12、24が接続されている場合に、接続されている全ての第1及び第2の

10

20

30

40

50

カメラヘッド 1 2、2 4 の各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に対して同一の機能を割り当てて設定することができ、且つ割り当てられた機能を操作パネル 1 5 又は集中表示装置 1 4、2 6 に表示することが可能となる。

【 0 0 7 2 】

このことにより、術者は、送気開始を行いたいときに、どのカメラヘッドが第 1 のカメラヘッド 1 2 が第 2 のカメラヘッド 2 4 かが認識できなくても、各カメラヘッド 1 2、2 4 の操作スイッチ S W 1 を押下すれば、送気開始動作が実行されるので、誤動作を防止することが可能となる。

また、簡単にスイッチ操作により、割り付けられた機能を実行することができるので、操作スイッチの操作性及び安全性をを向上させることが可能となる。

尚、実施例 1 において、システムコントローラ 1 7 の C P U 3 1 は、全てのカメラヘッドの各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に対して共通の機能を割り付けて設定が確定された設定データに基づく表示については、例えば図 4 に示すような割り付け設定操作画面 1 5 B を用いて術者に報知するように制御しても良い。また、この表示については、操作パネル 1 5 のみではなく、例えば集中表示装置 1 4、2 6 等に表示させても良い。

【 0 0 7 3 】

(実施例 2)

図 7 から図 1 7 は本発明の実施例 2 の内視鏡システムに係り、図 7 は実施例 2 の内視鏡システムの主要部の電氣的な構成を示すブロック図、図 8 は実施例 2 の特徴となる制御動作を説明するための説明図、図 9 はカメラスイッチ設定時における割り付け操作画面の表示例を示す画面表示図、図 1 0 は図 9 の割り付け操作画面の第 1 のカメラヘッドスイッチ割り付けボタンを押下した場合の割り付け設定操作画面の表示例を示す画面表示図、図 1 1 は図 9 の割り付け操作画面の第 2 のカメラヘッドスイッチ割り付けボタンを押下した場合の割り付け設定操作画面の表示例を示す画面表示図、図 1 2 は集中表示装置に表示される各手術機器の設定情報画面の一例を示す画面表示図、図 1 3 は操作スイッチに割り当てられた機能を実行した場合の実行画面の一例を示す画面表示図、図 1 4 から図 1 6 はシステムコントローラの制御例を示し、図 1 4 はカメラスイッチ設定時における処理ルーチンを示すフローチャート、図 1 5 は第 1 のカメラヘッドのスイッチの押下時における処理ルーチンを示すフローチャート、図 1 6 は第 2 のカメラヘッドのスイッチの押下時における処理ルーチンを示すフローチャート、図 1 7 はカメラヘッドのスイッチ割り付け画面表示のタイマー処理ルーチンを示すフローチャートである。

【 0 0 7 4 】

実施例 2 の内視鏡システムは、内視鏡システムに複数の内視鏡であるカメラヘッド 1 2、2 4 が接続されている場合に、接続されている第 1 及び第 2 のカメラヘッド 1 2、2 4 の各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に対してそれぞれ異なる機能を割り当てて設定することができ、且つ割り当てられた機能をそれぞれ操作パネル 1 5 又は集中表示装置 1 4、2 6 に表示することが可能である。

尚、操作パネル 1 5 及び集中表示装置 1 4、2 6 は、報知手段を構成している。

【 0 0 7 5 】

具体的には、内視鏡システムの全体構成は、図 7 に示すように、実施例 1 と略同様であり、システムコントローラ 1 7 の C P U 3 1 による制御が異なっている。

【 0 0 7 6 】

このような特徴となるシステムコントローラ 1 7 によるカメラスイッチ設定動作、スイッチ操作に基づく制御動作及び表示制御動作について、図 7 から図 1 6 を参照しながら説明する。

【 0 0 7 7 】

システムコントローラ 1 7 の C P U 3 1 は、電源が投入されると、図 1 4 に示すプログラムに基づき各処理を実行する。

例えば、術者が操作パネル 1 5 を用いて、カメラスイッチ設定モードを実行すると、C P U 3 1 は、図 1 4 に示すステップ S 2 0 の処理により、まず、第 1 のカメラヘッド 1 2

10

20

30

40

50

、の各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に対して所望の機能を割り付けるように設定処理を行う。

【 0 0 7 8 】

この場合、C P U 3 1 は、例えば、カメラスイッチ設定モード実行時に、図 9 に示す割り付け操作画面 1 5 C を、操作パネル 1 5 又は集中表示装置 1 4、2 6 に表示させる。この割り付け操作画面 1 5 C には、第 1 又は第 2 のカメラヘッド 1 2、2 4 の各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に対してそれぞれ異なる機能を割り当てる指示を行うためのスイッチ割り付けボタン 4 0 a、4 0 b が設けられている。

【 0 0 7 9 】

そして、術者が図 9 に示す割り付け画面 1 5 C の、第 1 のカメラヘッド 1 2 用のスイッチ割り付けボタン 4 0 a を押下操作すると、C P U 3 1 は、図 1 0 に示すような機能の割り付け設定操作画面 1 5 D を、操作パネル 1 5 又は集中表示装置 1 4、2 6 に表示させて、第 1 のカメラヘッド 1 2 の各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に対して所望の機能を選択し設定させる。

【 0 0 8 0 】

この場合、第 1 のカメラヘッド 1 2 の各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に対する機能の選択は、実施例 1 と同様に、この割り付け設定操作画面 1 5 B の機能一覧部 4 2 から、例えばカーソル等を用いて所望する機能を選択し、割り付け設定表示部 4 1 に表示されている第 1 のカメラヘッド 1 2 の各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 それぞれに選択した機能を割り付けて設定する。

【 0 0 8 1 】

例えば、図 7 及び図 1 0 には、第 1 のカメラヘッド 1 2 の操作スイッチ S W 1 に気腹装置 7 による送気開始を設定し、操作スイッチ S W 2 にはホワイトバランス (W B) を設定し、操作スイッチ S W 3 には V T R 1 0 による記録開始 (R E C) を設定した場合が示されている。

【 0 0 8 2 】

尚、図 1 0 に示すように、割り付け設定操作画面 1 5 D 内に、他のカメラヘッド同期ボタン 4 3 を設け、この他のカメラヘッド同期ボタン 4 3 を押下することによって、他のカメラヘッドの各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に割り付けられている機能を、第 1 のカメラヘッド 1 2 の各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 にそれぞれ割り付けるようにして同期させても良い。このことにより、実施例 1 と同様に、全てのカメラヘッドの各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に対して共通した機能が割り付けられることになる。

【 0 0 8 3 】

その後、システムコントローラ 1 7 の C P U 3 1 は、第 1 のカメラヘッドの割り付け設定を完了すると、続きステップ S 2 1 の処理にて、図 7 及び図 1 0 に示すように、第 1 のカメラヘッド 1 2 に割り付けられた、操作スイッチ：送気開始、操作スイッチ S W 2 : W B、操作スイッチ S W 3 : V T R R E C を示す設定データを、記憶部 3 3 に記憶して、続くステップ S 2 2 の処理に移行する。

【 0 0 8 4 】

ステップ S 2 2 の処理では、第 2 のカメラヘッド 2 4 の各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に対して機能を割り付け設定を行う。

【 0 0 8 5 】

例えば、術者が図 9 に示す割り付け画面 1 5 C の、第 2 のカメラヘッド 2 4 用のスイッチ割り付けボタン 4 0 b を押下操作すると、C P U 3 1 は、前記同様に図 1 1 に示すような機能の割り付け設定操作画面 1 5 E を、操作パネル 1 5 又は集中表示装置 1 4、2 6 に表示させて、第 2 のカメラヘッド 2 4 の各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に対して所望の機能を選択し設定させる。尚、術者がスイッチ割り付けボタン 4 0 b を押下せずとも、自動的に第 2 のカメラヘッド 2 4 の割り付け設定操作画面 1 5 E を表示させて機能の割り付け設定を行っても良い。

この場合、第 2 のカメラヘッド 2 4 の各操作スイッチ S W 1 ~ S W 3 に対する機能の選

10

20

30

40

50

扱は、前記第1のカメラヘッド12と同様に行えば良い。

【0086】

例えば、図7及び図11には、第2のカメラヘッド24の操作スイッチSW1に光源装置8によるライトオンを設定し、操作スイッチSW2には電気メス装置6による切開モードを設定し、操作スイッチSW3には電気メス装置6による凝固モードを設定した場合が示されている。

【0087】

このようにして、術者は容易に図10及び図11に示す割り付け設定操作画面15D、15Eを用いて第1及び第2のカメラヘッド12、24の各操作スイッチSW1～SW3に対してそれぞれ異なる機能を割り付けて設定することが可能となる。

10

【0088】

その後、システムコントローラ17のCPU31は、第1及び第2のカメラヘッド12、24のそれぞれ異なる機能の割り付け設定を完了すると、続くステップS23の処理にて、図7及び図11に示すように、第2のカメラヘッド24に割り付けられた、操作スイッチSW1：ライトオン、操作スイッチSW2：電気メス装置切開モード、操作スイッチSW3：電気メス装置凝固モードを示す設定データを、記憶部33に記憶して、このカメラスイッチ設定処理ルーチンを終了させる。

【0089】

そして、CPU31は、図15又は図16に示すカメラスイッチ押下時に対応したプログラムを実行させて、術者による操作スイッチ操作に備える。

20

【0090】

次に、システムコントローラ17のCPU31によるスイッチ操作に基づく制御動作及び表示制御について、図15から図17を参照しながら説明する。

まず、図15に示す第1のカメラヘッド12に対応する制御動作について説明する。

【0091】

CPU31は、術中、図15に示すプログラムを実行させて、術者による第1のカメラヘッド12の各種操作スイッチSW1～SW3に対する操作に備えている。この場合、CPU31は、記憶部33に記憶されて設定データを予め読み出している。

【0092】

そして、CPU31は、まず、ステップS30の処理にて第1のカメラヘッド12の操作スイッチSW1が押下されたことを判断すると、ステップS31の判断処理により、操作パネル15又は又は集中表示装置14、26に、図10に示す割り付け設定操作画面15Dのような機能割り付け表示画面が表示されているか否かを判断する。

30

【0093】

尚、前記機能割り付け表示画面は、割り付け設定操作画面15Dと同様なものでも良く、各操作スイッチSW1～SW3に割り付けられた機能が認識できれば良い。例えば、図7の第1カメラヘッド12に示すような表示形態で表示しても良い。

【0094】

この場合、第1のカメラヘッド12の機能割り付け表示画面が表示されてないと判断した場合には、処理をステップS33に移行し、逆に、機能割り付け表示画面が表示されていると判断した場合には、処理をステップS12に移行する。

40

【0095】

ステップS32の処理では、第1のカメラヘッド12の操作スイッチSW1が押下された場合であり、CPU31は、読み出された設定データから、割り付けられた操作スイッチSW1の機能が送気開始を示すものであると判断して、送気を開始するように気腹装置7を駆動制御して、処理を終了する。

【0096】

ステップS33の処理では、CPU31は、操作パネル15又は又は集中表示装置14、26に、機能割り付け表示画面(図7又は図10参照)を表示させて、続くステップS34の処理にて第1のカメラヘッド12の機能割り付け表示画面用の表示タイマをセット

50

する。つまり、表示タイマのカウントを開始させて、処理を終了する。

【0097】

尚、このような図15に示すプログラムは、第1のカメラヘッド12の操作スイッチSW1に対応したものであるが、第1のカメラヘッド12の他の操作スイッチSW2、SW3についても略同様に処理が行われるようになっている。

【0098】

次に、図16に示す第2のカメラヘッド24に対応する制御動作について説明する。

CPU31は、術中、図16に示すプログラムを実行させて、術者による第2のカメラヘッド12の各種操作スイッチSW1～SW3に対する操作に備えている。この場合、CPU31は、記憶部33に記憶されて設定データを予め読み出している。

10

【0099】

そして、CPU31は、まず、ステップS40の処理にて第2のカメラヘッド12の操作スイッチSW1が押下されたことを判断すると、ステップS41の判断処理により、操作パネル15又は又は集中表示装置14、26に、図11に示す割り付け設定操作画面15Eのような機能割り付け表示画面が表示されているか否かを判断する。

【0100】

尚、前記機能割り付け表示画面は、前記同様に、割り付け設定操作画面15Eと同様なものでも良く、各操作スイッチSW1～SW3に割り付けられた機能が認識できれば良い。例えば、図7の第2カメラヘッド24に示すような表示形態で表示しても良い。

【0101】

この場合、第2のカメラヘッド24の機能割り付け表示画面が表示されてないと判断した場合には、処理をステップS43に移行し、逆に、機能割り付け表示画面が表示されていると判断した場合には、処理をステップS42に移行する。

20

【0102】

ステップS42の処理では、第2のカメラヘッド24の操作スイッチSW1が押下された場合であり、CPU31は、読み出された設定データから、割り付けられた操作スイッチSW1の機能がライトオンを示すものであると判断して、ライトをオンするように光源装置8を駆動制御して、処理を終了する。

【0103】

ステップS43の処理では、CPU31は、操作パネル15又は集中表示装置14、26に、機能割り付け表示画面(図7又は図11参照)を表示させて、続くステップS44の処理にて第2のカメラヘッド24の機能割り付け表示画面用の表示タイマをセットする。つまり、表示タイマのカウントを開始させて、処理を終了する。

30

【0104】

尚、このような図16に示すプログラムは、第2のカメラヘッド24の操作スイッチSW1に対応したものであるが、第2のカメラヘッド24の他の操作スイッチSW2、SW3についても略同様に処理が行われるようになっている。

【0105】

次に、システムコントローラ17による表示タイマを用いた表示制御動作について、図17を参照しながら説明する。

40

システムコントローラ17のCPU31は、図15のステップS34又は図16のステップS44の処理を実行すると、図17に示すプログラムを起動する。

【0106】

すなわち、CPU31は、ステップS50の処理にて第1のカメラヘッド12の機能割り付け表示画面用の表示タイマのカウントを開始し、続くステップS51の判断処理にて、この表示タイマのカウント値と予め設定された閾値とで比較を行う。

【0107】

この場合、表示用タイマのカウント値が閾値よりも大きいと判断した場合には、CPU31は、処理をステップS52に移行し、逆に小さいと判断した場合には、処理をステップS53に移行する。

50

【0108】

ステップS52の処理では、CPU31は、操作パネル15又は集中表示装置14、26に表示されている、第1のカメラヘッド12に基づく機能割り付け表示画面(図7又は図10参照)を消すように機能割り付け表示画面表示を解除し、処理をステップS53に移行する。

【0109】

ステップS53の処理では、CPU31は、第2のカメラヘッド24の機能割り付け表示画面用の表示タイマのカウントを開始し、続くステップS54の判断処理にて、この表示タイマのカウント値と予め設定された閾値とで比較を行う。

【0110】

この場合、表示用タイマのカウント値が閾値よりも大きいと判断した場合には、CPU31は、処理をステップS55に移行し、逆に小さいと判断した場合には、処理を終了する。

【0111】

ステップS55の処理では、CPU31は、操作パネル15又は集中表示装置14、26に表示されている、第2のカメラヘッド24に基づく機能割り付け表示画面(図7又は図11参照)を消すように機能割り付け表示画面表示を解除し、処理を終了する。

【0112】

尚、カメラスイッチ設定時以外の通常時には、例えば、図12に示すような、各手術機器の各種設定情報を表示する設定表示部44を備えた設定情報画面14Aが、操作パネル15又は集中表示装置14、26に表示されるようになってい

10

20

【0113】

る。このことにより、術者は、各手術機器の設定情報を、予め認識することができる。

以上述べたように、このような制御を行うことにより、例えば、図8に示すように、術者が第1のカメラヘッド12の操作スイッチSW1を一回押下することで、図12に示す手術機器の設定情報画面14Aに替えて、第1のカメラヘッド12の機能割り付け表示画面(図8又は図10参照)が表示され、そして、表示中に、その第1のカメラヘッド12の操作スイッチSW1を押下すると、この操作SW1に割り付けられている、送気開始を実行し、つまり、送気を開始するように気腹装置7を駆動制御することが可能となる。

【0114】

その後、操作パネル15又は集中表示装置14、26には、図13に示すような術者に機能実行内容を報知する報知表示部45を備えた機能実行画面15Fが表示される。このことにより、術者は、確実に操作スイッチSW1に割り付けられた機能が実行されたことを認識することができる。

30

【0115】

また、機能割り付け表示画面の表示後、所定時間後(表示タイマの閾値に応じた設定時間)経過した場合には、操作スイッチSW1の押下がないものと判断して、前記機能割り付け表示画面の表示が解除されて、再び、図12に示すような設定情報画面14Aが表示される。

【0116】

したがって、実施例2によれば、内視鏡システムに複数の内視鏡である第1及び第2のカメラヘッド12、24が接続されている場合に、接続されている第1及び第2のカメラヘッド12、24の各操作スイッチSW1~SW3に対してそれぞれ異なる機能を割り当てて設定することができ、且つ割り当てられた機能を実行する操作パネル15又は集中表示装置14、26に所定期間表示することが可能となる。また、この割り当てられた機能の表示中のみに、割り付けられている機能を実行することが可能となる。

40

【0117】

このことにより、術者は、どのカメラヘッドが第1のカメラヘッド12か第2のカメラヘッド24かが認識できなくても、そのカメラヘッドの操作スイッチSWを押下すれば、そのカメラヘッドの操作スイッチSWに割り付けた機能が表示されて識別することができ

50

るので、誤動作を防止することが可能となる。

また、簡単にスイッチ操作により、割り付けられた機能を実行することができるので、操作スイッチの操作性及び安全性をを向上させることが可能となる。

【0118】

その他の効果は、前記実施例1と同様である。

【0119】

尚、本発明は、上述した実施例1及び実施例2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】

【0120】

【図1】本発明の実施例1の内視鏡システムの全体の構成を示す構成図。

【図2】内視鏡システムの主要部の電氣的な構成を示すブロック図。

【図3】カメラスイッチ設定時における割り付け操作画面の表示例を示す画面表示図。

【図4】図3の割り付け画面の共通割り付けボタンを押下した場合の割り付け設定操作画面の表示例を示す画面表示図。

【図5】システムコントローラの制御例を示し、カメラスイッチ設定時における処理ルーチンを示すフローチャート。

【図6】カメラスイッチの押下時における処理ルーチンを示すフローチャート。

【図7】本発明の実施例2に係る内視鏡システムの主要部の電氣的な構成を示すブロック図。

【図8】実施例2の特徴となる制御動作を説明するための説明図。

【図9】カメラスイッチ設定時における割り付け操作画面の表示例を示す画面表示図。

【図10】図9の割り付け画面の第1のカメラヘッドスイッチ割り付けボタンを押下した場合の割り付け設定操作画面の表示例を示す画面表示図。

【図11】図9の割り付け画面の第2のカメラヘッドスイッチ割り付けボタンを押下した場合の割り付け設定操作画面の表示例を示す画面表示図。

【図12】集中表示装置に表示される各手術機器の設定情報画面の一例を示す画面表示図。

【図13】操作スイッチに割り当てられた機能を実行した場合の実行画面の一例を示す画面表示図。

【図14】システムコントローラの制御例を示し、カメラスイッチ設定時における処理ルーチンを示すフローチャート。

【図15】第1のカメラヘッドのスイッチの押下時における処理ルーチンを示すフローチャート。

【図16】第2のカメラヘッドのスイッチの押下時における処理ルーチンを示すフローチャート。

【図17】スイッチ割り付け画面表示のタイマー処理ルーチンを示すフローチャート。

【符号の説明】

【0121】

- 1 ... 内視鏡手術室、
- 3 ... 第1の内視鏡手術システム、
- 5 ... 第2の内視鏡手術システム、
- 6 ... 電気メス装置、
- 7 ... 気腹装置、
- 8 ... 光源装置、
- 9 ... 第1のカメラ装置、
- 9 A ... 通信部、
- 1 2 ... 第1のカメラヘッド、
- 1 2 A ... 操作部、
- 1 3 ... 内視鏡表示パネル、

10

20

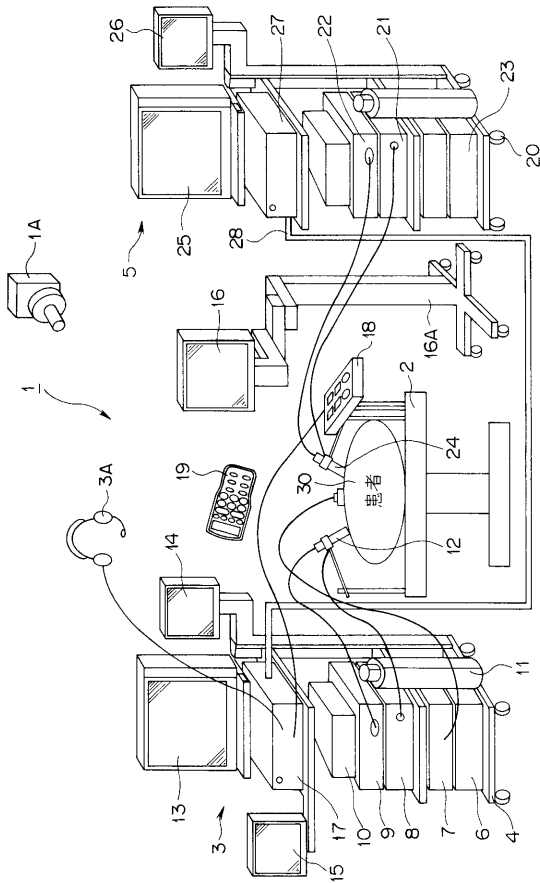
30

40

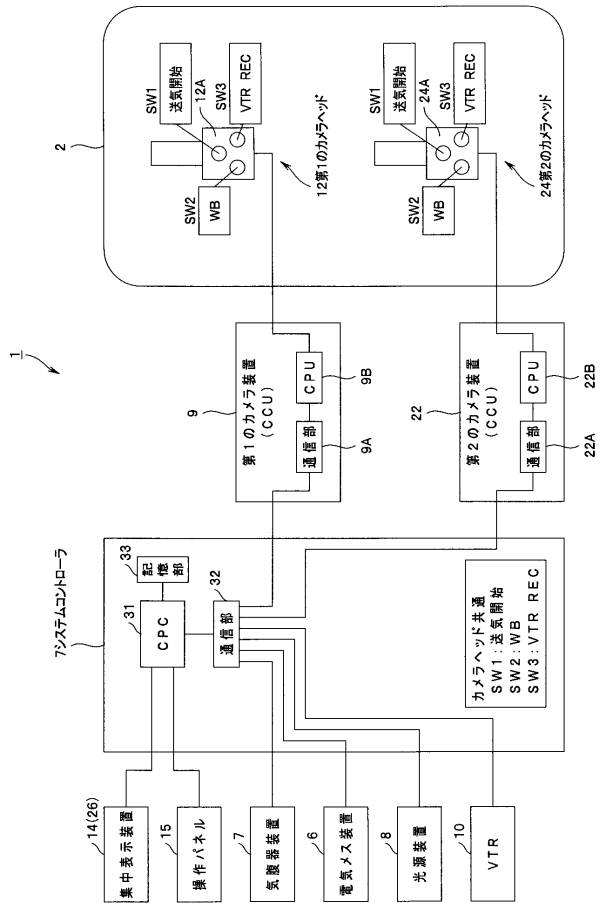
50

1 4 ... 集中表示装置、	
1 4 A ... 設定情報画面、	
1 5 A、 1 5 C ... 割り付け操作画面、	
1 5 B ... 設定操作画面、	
1 5 D、 1 5 E ... 設定操作画面、	
1 5 F ... 機能実行画面、	
1 5 ... 操作パネル、	
1 6 ... 表示パネル、	
1 7 ... システムコントローラ、	
2 1 ... 光源装置、	10
2 2 ... 第 2 のカメラ装置、	
2 2 A ... 通信部、	
2 3 ... 超音波凝固切開処置、	
2 4 ... 第 2 のカメラヘッド、	
2 4 A ... 操作部、	
2 5 ... 表示装置、	
2 6 ... 集中表示装置、	
2 7 ... 中継ユニット、	
3 2 ... 通信部、	
3 3 ... 記憶部、	20
3 3 ... 操作パネル、	
4 0 a、 4 0 b ... スイッチ割り付けボタン、	
4 1 ... 設定表示部、	
4 2 ... 機能一覧部、	
4 3 ... カメラヘッド同期ボタン、	
4 4 ... 設定表示部、	
4 5 ... 報知表示部、	
S W 1 ~ S W 3 ... 操作スイッチ。	

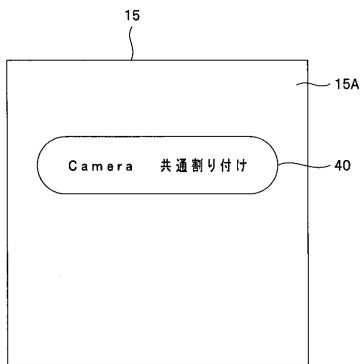
【図1】



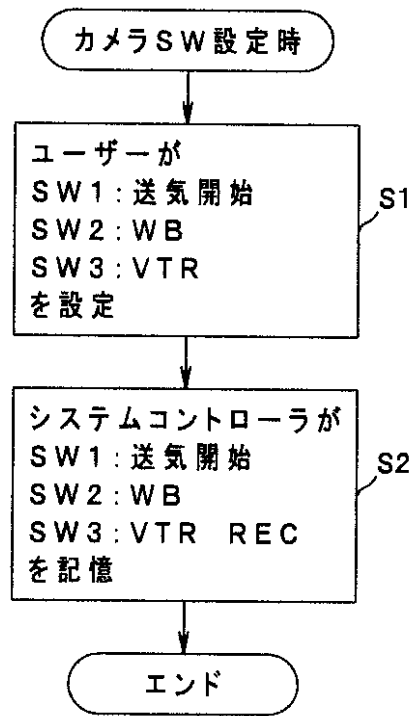
【図2】



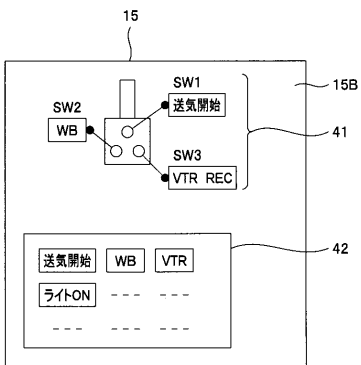
【図3】



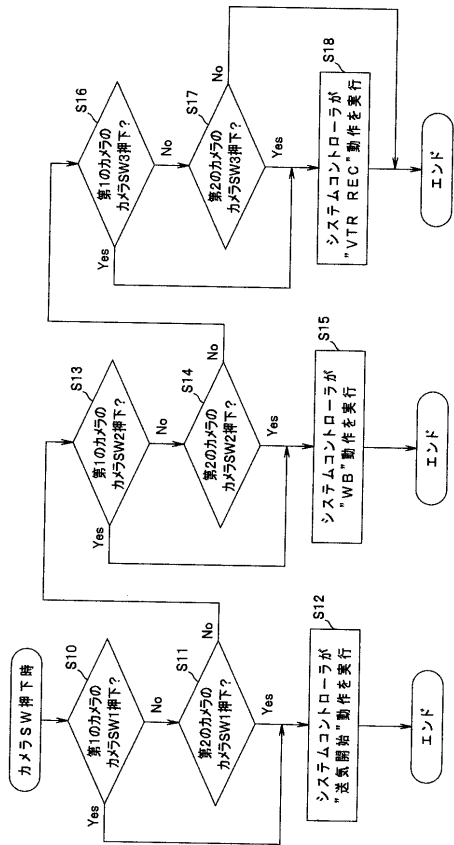
【図5】



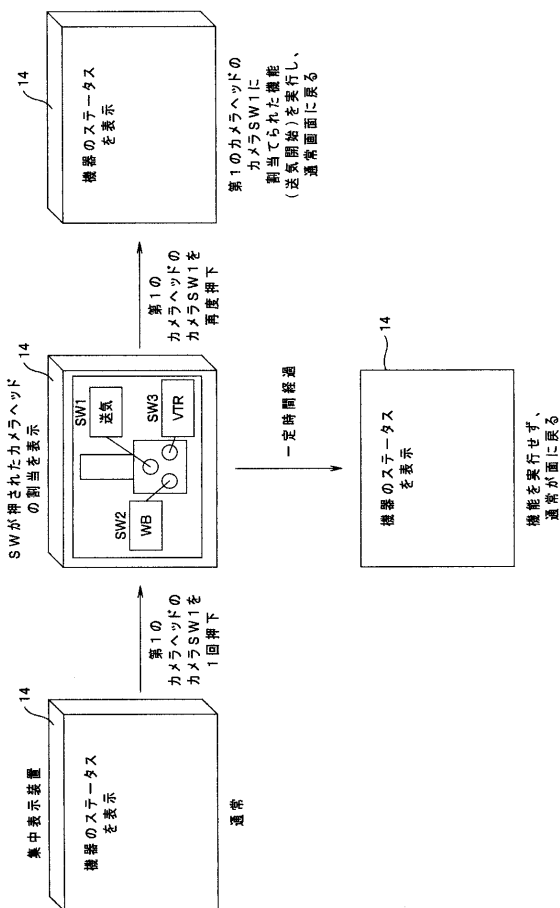
【図4】



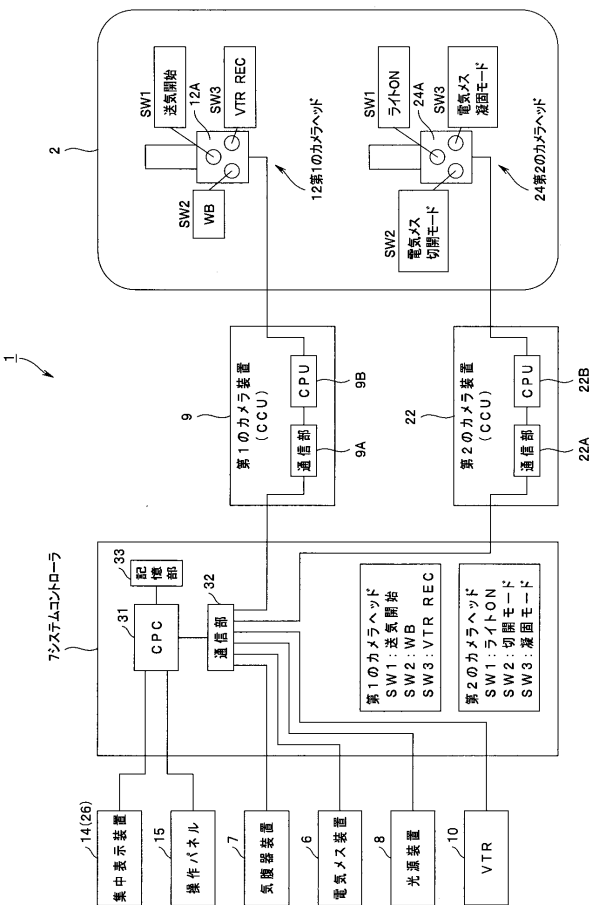
【 図 6 】



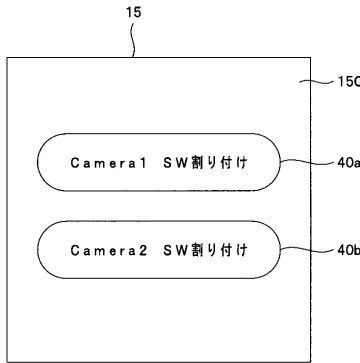
【 図 8 】



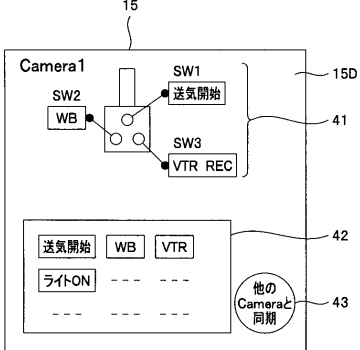
【 図 7 】



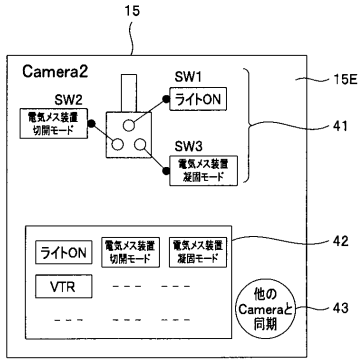
【 図 9 】



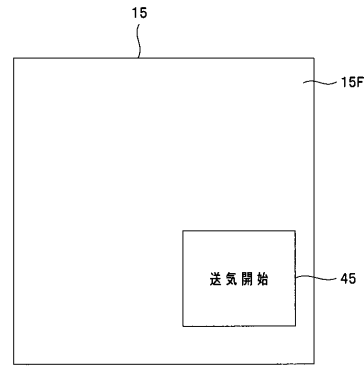
【 図 10 】



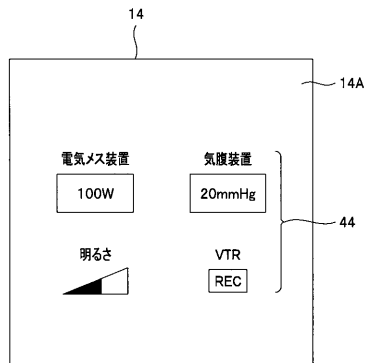
【図 1 1】



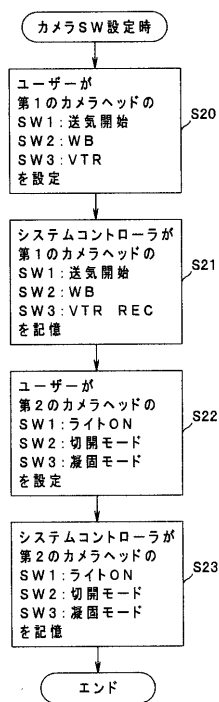
【図 1 3】



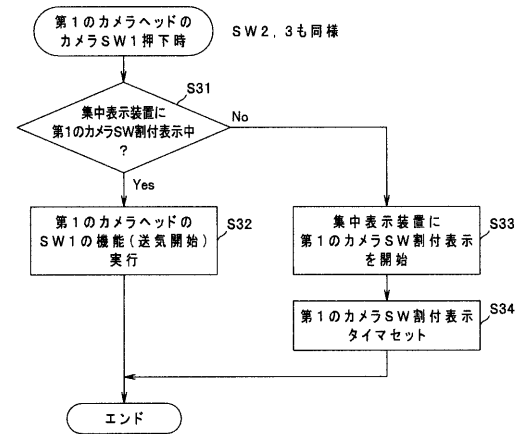
【図 1 2】



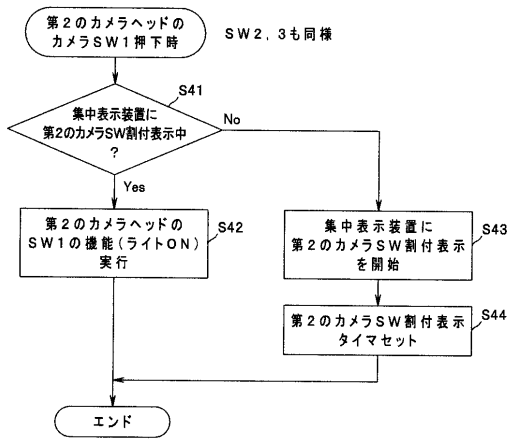
【図 1 4】



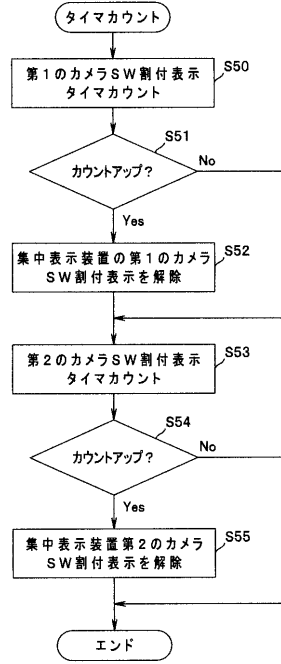
【図 1 5】



【 図 1 6 】



【 図 1 7 】



专利名称(译)	内窥镜系统		
公开(公告)号	JP2008161569A	公开(公告)日	2008-07-17
申请号	JP2006356335	申请日	2006-12-28
[标]申请(专利权)人(译)	奥林巴斯医疗株式会社		
申请(专利权)人(译)	オリンパスメディカルシステムズ株式会社		
[标]发明人	関口 潔志		
发明人	関口 潔志		
IPC分类号	A61B1/00 G02B23/24 G02B23/26		
FI分类号	A61B1/00.300.A G02B23/24.A G02B23/26.Z A61B1/00.710 A61B1/00.711 A61B1/045.640		
F-TERM分类号	2H040/CA04 2H040/DA21 2H040/DA53 2H040/DA57 2H040/FA10 2H040/GA01 2H040/GA10 2H040/GA11 4C061/AA24 4C061/BB02 4C061/CC06 4C061/DD01 4C061/FF11 4C061/JJ11 4C061/NN09 4C161/AA24 4C161/BB02 4C161/CC06 4C161/DD01 4C161/FF11 4C161/JJ11 4C161/NN09		
代理人(译)	伊藤 进		
其他公开文献	JP4813349B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

解决的问题：当多个内窥镜连接到内窥镜系统时，分配和设置与所有连接的内窥镜的每个操作开关相对应的功能，并且操作该操作开关。提高可操作性。根据本发明的内窥镜系统包括第一摄像装置和第二摄像装置（9），该第一摄像装置和第二摄像装置连接至少两个或更多个分别具有操作开关（SW1至SW3）的第一摄像头（12）和第二摄像头（24）。
 ，22和操作面板15用于设置分配给操作开关SW1至SW3的功能，以及由操作面板15设置至第一和第二摄像机头12和24的操作开关SW1至SW3的功能。当第一和第二摄像机头12和24的操作开关SW1到SW3中的任何一个被操作时，记录在存储单元33中的设置数据。基于此，系统控制器17的CPU 31进行控制以执行所分配的功能。 [选择图]图2

