

(19)日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A) (11)特許出願公開番号

特開2002 - 258166

(P2002 - 258166A)

(43)公開日 平成14年9月11日(2002.9.11)

(51) Int. Cl ⁷	識別記号	F I	テ-マコード* (参考)
G 0 2 B 23/26		G 0 2 B 23/26	C 2 H 0 4 0 D 2 H 0 5 1
A 6 1 B 1/00	300	A 6 1 B 1/00	Y 4 C 0 6 1 D 5 C 0 2 2
1/04	372	1/04	372 5 C 0 5 4

審査請求 未請求 請求項の数 3 O L (全 8 数) 最終頁に続く

(21)出願番号 特願2001 - 60050(P2001 - 60050)

(22)出願日 平成13年3月5日(2001.3.5)

(71)出願人 000000527

旭光学工業株式会社

東京都板橋区前野町2丁目36番9号

(72)発明者 高野 雅弘

東京都板橋区前野町2丁目36番9号 旭光学

工業株式会社内

(74)代理人 100083286

弁理士 三浦 邦夫

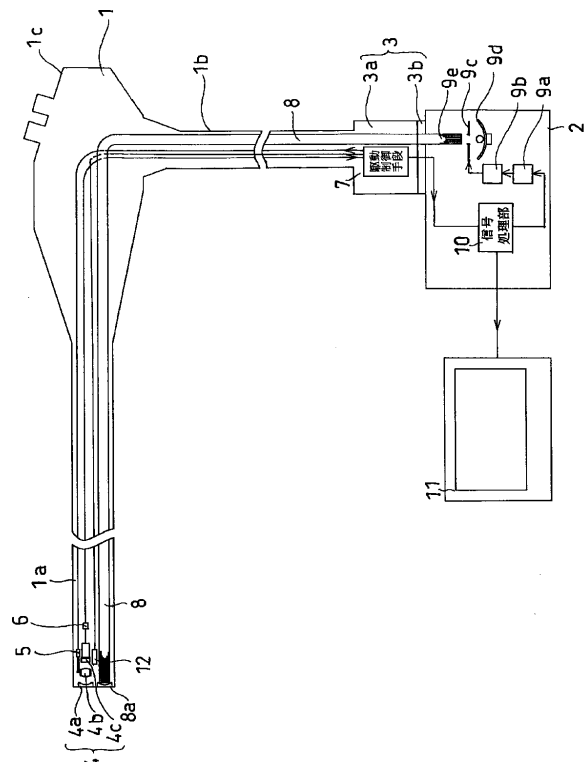
最終頁に続く

(54)【発明の名称】 内視鏡装置

(57)【要約】 (修正有)

【課題】被写体までの距離に応じて設定した拡大像が得られる小型な内視鏡装置を提供する。

【解決手段】内視鏡1には、対物レンズ系4で結像した被写体像を電気信号に変換する撮像素子4cと、被写体までの被写体距離を測距する測距手段12と、対物レンズ系4の変焦点距離範囲内で倍率が異なる複数の焦点位置を予め設定し、測距手段12が測距する被写体距離に応じて前記焦点位置を選択して対物レンズ系4の焦点合せを行う駆動制御手段7と、被写体に照射する光を内視鏡先端側に送光する送光ケーブル8とを組み込み、ビデオプロセッサ2には、被写体に照射する光を調光制御する調光部9と、撮像素子4cの撮像信号を信号処理して映像信号を生成する信号処理部10とを組み込む。



【特許請求の範囲】

【請求項 1】被写体を結像する対物レンズ系を有する内視鏡と、前記被写体像の画像処理用ビデオプロセッサとを組合せた内視鏡装置において、

前記内視鏡には、前記対物レンズ系で結像した被写体像を電気信号に変換する撮像素子と、被写体までの被写体距離を測距する測距手段と、前記対物レンズ系の可変焦点距離範囲内で倍率が異なる複数の焦点位置を予め設定し、前記測距手段が測距する被写体距離に応じて前記焦点位置を選択して対物レンズ系の焦点合せを行う駆動制御手段と、被写体に照射する光を内視鏡先端側に送光する送光ケーブルとを組み込み、

前記ビデオプロセッサには、前記被写体に照射する光を調光制御する調光部と、前記撮像素子の撮像信号を信号処理して映像信号を生成する信号処理部とを組込むことを特徴とする内視鏡装置。

【請求項 2】請求項 1 記載の内視鏡装置において、前記内視鏡と前記ビデオプロセッサとを接続するコネクタを介して前記送光ケーブルと前記調光部との間及び前記駆動制御手段と前記信号処理部との間をそれぞれ接続したことを特徴とする内視鏡装置。

【請求項 3】請求項 1 記載の内視鏡装置において、前記駆動制御手段は、前記コネクタのうち前記内視鏡側に設けられるコンタクト部に内蔵したことを特徴とする内視鏡装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【技術分野】本発明は、医療及び工業等の分野に用いられる内視鏡装置に関するものである。

【0002】

【従来技術及びその問題点】消化器官の診断に用いられる内視鏡装置は、消化器官内壁の観察対象の領域全体を広角視野で観察した撮像画像を出力するビデオカメラとしての機能をもつものであり、例えば消化器官内壁を撮像し、この撮像信号を映像信号に信号処理してモニターに映し出している。

【0003】この種の内視鏡装置は、対物レンズ系の短焦点距離側での焦点合せが行われるのみであり、被写体を拡大して観測するには不十分なものである。

【0004】そこで、微細な病変を部分的に拡大して詳細に観察する拡大電子スコープが開発されており、この拡大電子スコープはオートフォーカス機能を備えている（特開平 8 - 106060 号公報、特開平 10 - 165358 号公報参照）。

【0005】しかしながら、特開平 10 - 165358 号公報に開示されたオートフォーカス内視鏡装置は拡大倍率が固定であるために、通常の観察を拡大観察に切換えて拡大観察を行う場合に拡大倍率を変化させることができない。

【0006】さらに特開平 10 - 165358 号公報の

オートフォーカス内視鏡装置では、焦点制御装置と、光源装置と、ビデオプロセッサとを各機能毎に内視鏡とは別体のものとして構成しており、これらの設置スペースを既存の内視鏡装置の設置スペースに加えて確保する必要があるため、新たに確保する設置スペースのために前記オートフォーカス内視鏡装置は大型化され、その結果として内視鏡装置が設置される病理検査室の有効面積を狭めてしまう。

【0007】さらに、焦点制御装置、光源装置及びビデオプロセッサと内視鏡とをそれぞれ別々のコネクタを介して接続させるため、その接続作業は煩雑である。

【0008】また特開平 8 - 106060 号公報に開示されたオートフォーカス内視鏡装置は、特開平 10 - 165358 号公報のオートフォーカス内視鏡装置の焦点制御装置に相当する自動制御装置を内視鏡の操作部に組込んでいるため、内視鏡が大型化され、内視鏡の操作に支障を来す虞がある。

【0009】

【発明の目的】本発明は、被写体までの距離に応じて設定した拡大像が得られる内視鏡装置を得ることを目的とする。さらに内視鏡の操作に支障を与えず、かつ内視鏡装置の寸法を大型化させずに、合焦制御を行う駆動制御手段を組込んだ内視鏡装置を得ることを目的とする。さらに内視鏡に組込む機能手段とビデオプロセッサに組込む機能手段を、内視鏡とビデオプロセッサとを接続するコネクタを利用して接続する内視鏡装置を得ることを目的とする。

【0010】

【発明の概要】前記目的を達成するため、本発明に係る内視鏡装置は、被写体を結像する対物レンズ系を有する内視鏡と、前記被写体像の画像処理用ビデオプロセッサとを組合せた内視鏡装置において、前記内視鏡には、前記対物レンズ系で結像した被写体像を電気信号に変換する撮像素子と、被写体までの被写体距離を測距する測距手段と、前記対物レンズ系の可変焦点距離範囲内で倍率が異なる複数の焦点位置を予め設定し、前記測距手段が測距する被写体距離に応じて前記焦点位置を選択して対物レンズ系の焦点合せを行う駆動制御手段と、被写体に照射する光を内視鏡先端側に送光する送光ケーブルとを組み込み、前記ビデオプロセッサには、前記被写体に照射する光を調光制御する調光部と、前記撮像素子の撮像信号を信号処理して映像信号を生成する信号処理部とを組込むことを特徴とする。

【0011】また前記内視鏡と前記ビデオプロセッサとを接続するコネクタを介して前記送光ケーブルと前記調光部との間及び前記駆動制御手段と前記信号処理部との間をそれぞれ接続することが好ましい。

【0012】また前記駆動制御手段は、前記コネクタのうち前記内視鏡側に設けられるコンタクト部に内蔵することが好ましい。

【0013】

【発明の実施の形態】以下、実施の形態を用いて本発明を詳細に説明する。図1は、本発明の実施の形態を示すブロック図である。

【0014】図1に示すように実施形態に係る内視鏡装置は、被写体を結像する対物レンズ系を有する内視鏡1と、前記被写体像の画像処理用ビデオプロセッサ2とを組合せている。

【0015】前記内視鏡1の操作部1cにはユニバーサルケーブル1bが取付けられ、このユニバーサルケーブル1bの一端がコネクタ3を介してビデオプロセッサ2に接続される。このコネクタ3は、対をなすコンタクト部3a、3bを有しており、一方のコンタクト部3aがユニバーサルケーブル1bの一端部に取付けられ、他方のコンタクト部3bがビデオプロセッサ2に取付けられ、対をなすコンタクト部3aとコンタクト部3bとを着脱可能に結合することにより、内視鏡1とビデオプロセッサ2とがコネクタ3を介して接続される。

【0016】さらに内視鏡1には、対物レンズ系4で結像した被写体像を電気信号に変換する撮像素子4cと、被写体までの被写体距離を測距する測距手段12と、対物レンズ系4の可変焦点距離範囲内で倍率が異なる複数の焦点位置を予め設定し、測距手段12が測距する被写体距離に応じて前記設定された焦点位置を選択して対物レンズ系4の焦点合せを行う駆動制御手段7と、被写体に照射する光を内視鏡先端側に送光する送光ケーブル8とを組込む。

【0017】またビデオプロセッサ2には、被写体に照射する光を調光制御する調光部9と、撮像素子4cの撮像信号を信号処理して映像信号を生成する信号処理部10とを組込む。

【0018】ビデオプロセッサ2に組込まれる前記調光部9は、自動調光回路9aと絞り駆動回路9bと絞り9cとランプ9dとを有している。自動調光回路9aは、信号処理部10から出力される映像信号に基いて画像の明るさを検出して絞り駆動回路9bに調光制御信号を出力する。絞り駆動回路9bは、自動調光回路9aからの調光制御信号に基いて絞り9cの開閉の度合いを制御する。絞り9cは絞り駆動回路9bによる制御で開閉度が制御され、ランプ9dから内視鏡1側に送光される光量を調節する。ランプ9dからの照射光は調光部9側の送光光路9eを介して内視鏡1側の送光ケーブル8を導光され、送光ケーブル8を通して内視鏡1の先端側に設けられる挿入部1aの端面に送光され、送光ケーブル8の送光レンズ8aから被写体に向けて照射される。内視鏡1の挿入部1aは体腔内に挿入されるものであって細径となっているために、送光ケーブル8は光ファイバ束で構成することが望ましい。

【0019】またビデオプロセッサ2に組込まれる信号処理部10は駆動制御手段7を通して出力される撮像信

号を信号処理し映像信号をモニター11に出力する。モニター11は信号処理部10からの映像信号に基いて、内視鏡1で撮像された被写体の撮像画像を表示面に可視画像として表示する。

【0020】実施形態では、内視鏡1に送光ケーブル8及び駆動制御手段7を、ビデオプロセッサ2に調光部9及び信号処理部10をそれぞれ分離して組み込み、送光ケーブル8と調光部9との間及び駆動制御手段7と信号処理部10との間は、内視鏡1とビデオプロセッサ2とを接続するコネクタ3を介してそれぞれ接続する。具体的には、コネクタ3は、対をなすコンタクト部3a、3bを介して内視鏡1とビデオプロセッサ2とを接続することに着目して、内視鏡1に取付けられるコンタクト部3aの端子に送光ケーブル8のケーブル端と駆動制御手段7の出力端とをそれぞれ結線し、ビデオプロセッサ2に取付けられるコンタクト部3bの端子に調光部9の送光光路9eの光路端と信号処理部10の入力端とをそれぞれ結線する。

【0021】そして、コネクタ3の対をなすコンタクト部3aとコンタクト部3bとを接合する際に、コンタクト部3aの送光ケーブル8の端子とコンタクト部3bの送光光路9eの端子との間、及びコンタクト部3aの駆動制御手段7の端子とコンタクト部3bの信号処理部10の端子との間を接合し、送光ケーブル8と調光部9との間及び駆動制御手段7と信号処理部10との間を1個のコネクタ3を介してワンタッチ式で接続する。このコネクタ3は内視鏡1とビデオプロセッサ2とを接続するコネクタであり、新たなコネクタを追加するものではない。

【0022】また実施形態で用いるコネクタ3には、送光ケーブル8と調光部9とを接続する光路と、駆動制御手段7と信号処理部10とを接続する電気回路とが併設されるため、誤挿入を防止する上で、前記光路と前記電気回路とをコネクタ3の幅(又は径方向)に隔離しているから、コネクタ3の幅方向に寸法が拡張される。さらにコネクタの端子は光信号伝送用と電気信号伝送用との2種類があり、それぞれの大きさが異なり、寸法が大きい端子を基準としてコネクタの外形寸法が決定され、コネクタ3の外形寸法が拡張される。以上の事情を考慮すると、コネクタ3には、駆動制御手段7を組込むスペースが十分に確保されていることとなる。さらにコネクタ3は、ユニバーサルケーブル1bの変形により加わる機械的な力に対抗するのに十分な強度を備えることとなる。

【0023】そこで実施形態では、コネクタ3のうち前記内視鏡側に設けられるコンタクト部3aは前記駆動制御手段7を内蔵するのに十分なスペースを備えていることに着目して、駆動制御手段7は、コネクタ3のうち内視鏡1側に設けられるコンタクト部3aに内蔵している。

【0024】さらに図2に示すように内視鏡1に組込んだ対物レンズ系4は、不動レンズ系4aと、可動レンズ系4bとを有しており、両レンズ系4a及び4bで結像した被写体像は撮像素子4cにより電気的な撮像信号に変換される。

【0025】対物レンズ系4の不動レンズ系4aは、内視鏡挿入部1aの先端部側の定位置に固定して設けられ、可動レンズ系4bは不動レンズ系4aに対して光軸方向に相対移動可能に設置され、撮像素子4cは可動レンズ系4bの後方位置の光軸上に位置して可動レンズ系4bに対して光軸方向に相対移動可能に設置されている。

【0026】撮像素子4cとしては、実施形態では半導体デバイスとしての固体撮像素子特にCCD素子(電荷結合素子)を用いているが、光信号を電気信号に変換できる撮像素子であれば特に制限されるものではない。

【0027】駆動手段5及び駆動手段6は、ソレノイド、ステッピングモータ等のアクチュエータからなり、駆動手段5は駆動制御手段7からの焦点調整信号を受けて可動レンズ系4bを、駆動制御手段7が対物レンズ系4の可変焦点距離範囲内で予め設定した倍率が異なる各焦点位置に移動させ、駆動手段6は駆動制御手段7からの焦点調整信号を受けてCCD素子4cを、駆動制御手段7が対物レンズ系4の可変焦点距離範囲内で予め設定した倍率が異なる各焦点位置に移動させる。

【0028】前記駆動制御手段7に被写体距離データを出力する測距手段12は図4に示すように、内視鏡1の先端部端面に対をなす発光素子12aと受光素子12bとを有し、発光素子12aからの光を投射レンズ系12cに通して被写体Pに照射し、被写体Pからの反射光を受光レンズ系12dに通して受光素子12bにスポット状に集光させ、受光素子12b上での集光位置12eと受光レンズ系12dの光軸との間の距離をd、受光レンズ系12dの焦点距離をf、受光レンズ系12dと投射レンズ系12cの光軸間距離をL、被写体距離をDとする、 $D = Lf / d$ の式に基いて被写体距離Dを測距する。ここに、被写体距離Dは図4に示すように被写体Pと投射レンズ系12cとの間の距離である。

【0029】したがって駆動制御手段7は、測距手段12から出力される被写体距離データとを入力とし、測距手段12から出力される被写体距離データに基いて直接フォーカシング情報を検出して、被写体に対する対物レンズ系4及びCCD素子4cの焦点距離を調整する焦点調整信号を駆動手段5及び駆動手段6に出力し、予め設定した複数の焦点位置から測距手段12が測距する被写体距離に応じた焦点位置を選択し、その焦点位置で対物レンズ系4の焦点合せを行う。ここで、駆動制御手段7は、内視鏡1の移動範囲が狭いことに着目して、測距手段12が測距した被写体距離が2mmである場合に拡大倍率を50倍、3mmである場合に拡大倍率を30倍に

設定しているが、この数値に限定されるものではない。

【0030】さらに駆動制御手段7は、対物レンズ系4の合焦点をCCD素子4cが出力する信号の所定周波数成分を評価値として行うものであり、具体的には駆動制御手段7は、対物レンズ系4の合焦点に応じてCCD素子4cが出力する信号の高周波成分が増減することを利用し、図3に示すように前記高周波成分を評価値Sとして焦点位置の調整を行う。

【0031】図3(a)に示すように駆動手段5により可動レンズ系4bが移動されて対物レンズ系4の焦点位置がCCD素子4cより遠い位置にあると、図3(a)に示すようにCCD素子4cから出力される信号の高周波成分が減少し、駆動手段5により対物レンズ系4の焦点がCCD素子4cの受光面上に合焦されると、図3(b)に示すようにCCD素子4cから出力される信号の高周波成分が増加する。

【0032】駆動制御手段7は、対物レンズ系4の合焦点に応じてCCD素子4cが出力する信号の高周波成分が増減することを利用し、図3(a)に示すようにCCD素子4cから出力される信号の高周波成分が減少する場合には対物レンズ系4の焦点位置がCCD素子4cより遠い位置にあると判断し、駆動手段5で可動レンズ系4bを光軸方向に移動させて対物レンズ系4の焦点合せを続行し、図3(b)に示すようにCCD素子4cから出力される信号の高周波成分が増加し、評価値Sが最大となると、対物レンズ系4の焦点がCCD素子4cの受光面上に合焦されたと判断して対物レンズ系4の焦点合せを終了させる。

【0033】一方、図3(c)において駆動手段5によりCCD素子4cが可動レンズ系4bから光軸方向に遠ざけられて対物レンズ系4の焦点位置がCCD素子4cより手前側にあると、図3(c)に示すようにCCD素子4cから出力される信号の高周波成分が減少し、また駆動手段5により対物レンズ系4の焦点がCCD素子4cの受光面上に合焦されると、図3(b)に示すようにCCD素子4cから出力される信号の高周波成分が増加する。

【0034】駆動制御手段7は、対物レンズ系4の合焦点に応じてCCD素子4cが出力する信号の高周波成分が増減することを利用し、図3(c)に示すようにCCD素子4cから出力される信号の高周波成分が減少する場合には対物レンズ系4の焦点位置がCCD素子4cの手前側の位置にあると判断し、駆動手段5で可動レンズ系4bを光軸方向に移動させて対物レンズ系4の焦点合せを続行し、図3(b)に示すようにCCD素子4cから出力される信号の高周波成分が増加して評価値Sが最大となると、対物レンズ系4の焦点がCCD素子4cの受光面上に合焦されたと判断して対物レンズ系4の焦点合せを終了させる。

【0035】次に本実施形態に係る内視鏡装置の動作に

ついて説明する。まず内視鏡1の細長の挿入部1aが体内に差込まれた状態で被写体に照射される光を調光する場合について説明する。ランプ9dからの照射光は送光ケーブル8を通して、内視鏡1の先端側に設けられる挿入部1aの端面から被写体に向けて照射されている。ランプ9dからの光が被写体に照射され対物レンズ系4で結像された被写体像がCCD素子4cで電気信号に変換され、駆動制御手段7を通してビデオプロセッサ2の信号処理部10で信号処理され、この映像信号がビデオプロセッサ2の自動調光回路9aに入力する。

【0036】自動調光回路9aは信号処理部10から出力される映像信号に基いて画像の明るさを検出して絞り駆動回路9bに調光制御信号を出力し、次いで絞り駆動回路9bは自動調光回路9aからの調光制御信号に基いて絞り9cの開閉の度合いを適正な開度に制御する。そのためランプ9dからの照射光は適正な開度に制御された絞り9cで絞られ、その光量が制限を受け送光ケーブル8を通して内視鏡1の先端側に設けられた挿入部1aの端面から被写体に向けて照射される。この作用により適正な明るさの撮像画像が得られるように調光動作が行

われる。
【0037】次にオートフォーカス動作について説明する。ランプ9dからの光が被写体に照射され対物レンズ系4で結像された被写体像がCCD素子4cで電気信号に変換され駆動制御手段7に入力する。

【0038】すると駆動制御手段7は、測距手段12で測距した被写体距離のデータを得て、測距手段12からの被写体距離データに合致する焦点位置を予め設定した複数の焦点位置から選び出し、その選択データに基いて駆動手段5及び駆動手段6を制御して可動レンズ系4bとCCD素子4cとを選択した焦点距離位置に移動させる。

【0039】駆動制御手段7は、前記選択された焦点距離位置でCCD素子4cが出力する撮像信号を得て内視鏡1による被写体撮像画像のピント(対物レンズ系のピント)がぼけていた場合には被写体に対する対物レンズ系4の焦点距離を調整する焦点調整信号を駆動手段5に出力する。駆動手段5は駆動制御手段7からの焦点調整信号に基いて対物レンズ系4の可動レンズ系4bを操作して焦点調節が行われる。

【0040】焦点調整が行われて対物レンズ系4のピントずれが修正された状態でCCD素子4cに受光された内視鏡1による被写体撮像画像は、CCD素子4cで電気信号に変換され駆動制御手段7を通してビデオプロセッサ2の信号処理部10に入力し、信号処理部10で信号処理され、モニター11の表示面に可視画像として表示される。

【0041】以上の実施の形態による説明では、医療現場で用いる内視鏡装置を例にとって説明したが、本発明の内視鏡装置及び内視鏡並びにビデオプロセッサは工業*

*用の分野に用いられる内視鏡装置及び内視鏡並びにビデオプロセッサにも同様に適用することができるものであり、医療用分野のものに限定されるものではない。

【0042】

【発明の効果】以上説明したように本発明によれば、被写体までの距離に応じて設定した拡大像を得ることができ、術者が希望する拡大倍率で被写体を詳細に拡大観察することができる。さらに被写体距離に応じて予め設定された焦点距離位置で焦点合せが行われるため、術者の負担を軽減することができる。

【0043】さらに内視鏡に送光ケーブル及び駆動制御手段を、ビデオプロセッサに調光部及び信号処理部をそれぞれ分離して組込み、前記送光ケーブルと前記調光部との間及び前記駆動制御手段と前記信号処理部との間は、前記内視鏡と前記ビデオプロセッサとを接続するコネクタを介してそれぞれ接続することにより、内視鏡とビデオプロセッサとをコネクタで接続する際に前記コネクタを用いて、内視鏡内の送光ケーブル及び駆動制御手段とビデオプロセッサ内の調光部及び信号処理部をワンタッチ式で接続することができる。

【0044】さらにビデオプロセッサに調光部及び信号処理部を組込み、これらの調光部及び信号処理部を、内視鏡とビデオプロセッサとを接続するコネクタで接続することにより、撮像素子からの撮像信号を信号処理部に直接取り込むことができ、かつ調光部からの光を送光ケーブルに直接導光することができ、内視鏡とビデオプロセッサとの間での信号の授受を簡単に行うことができる。

【0045】さらに内視鏡とビデオプロセッサとの間において、撮像素子からの撮像信号と調光部からの光とを授受する構成を構築することにより、ビデオプロセッサを共通にして1台のビデオプロセッサに、拡大機能をもつ内視鏡と拡大機能を持たない内視鏡とを交換して接続することができ、ビデオプロセッサの使用価値を拡大することができる。

【0046】さらに駆動制御手段は、内視鏡の操作に干渉しない内視鏡側に設けられるコンタクト部のスペースを利用して前記コンタクト部に組込むことにより、先行例のように内視鏡の操作に支障を来すことがなく、内視鏡の操作性を向上することができる。

【0047】さらに内視鏡には撮像素子と測距手段と駆動制御手段と送光ケーブルとを組込み、ビデオプロセッサには調光部と信号処理部とを組込むことにより、先行例のように内視鏡装置に余分な設置スペースを確保する必要がなく、オートフォーカス機能付き内視鏡装置の寸法を必要最小限の寸法に抑えることができ、その結果として内視鏡装置が設置される病理検査室の有効面積を実質的に拡大することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の実施の形態に係る内視鏡装置を示す構

成図である。

【図2】実施形態に係る内視鏡の挿入部の個所を断面した断面図である。

【図3】対物レンズ系とCCD素子の出力信号との関係を示す図である。

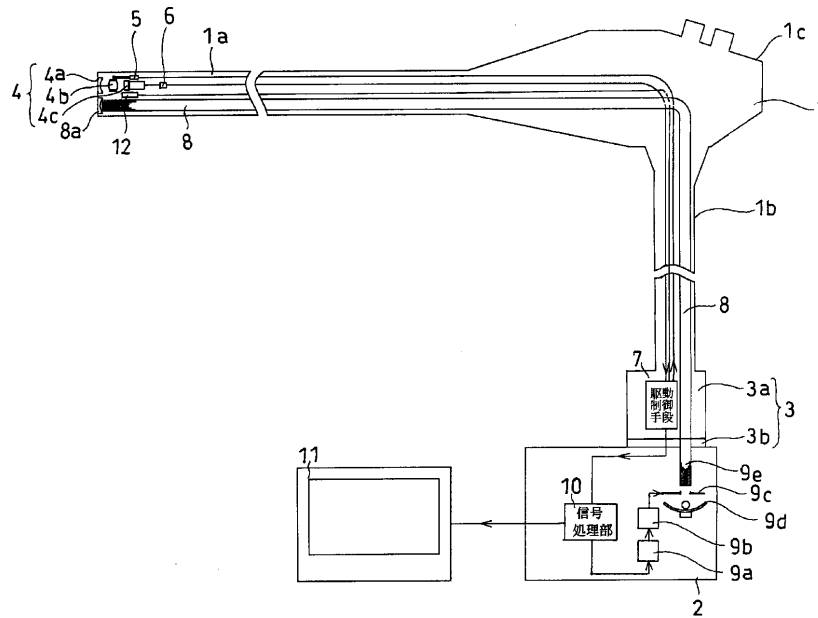
【図4】焦点制御手段が備えた測距手段を示す構成図である。

【符号の説明】

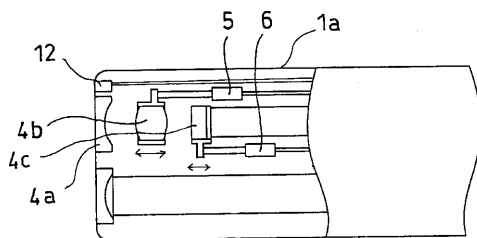
- 1 内視鏡
- 1 a 内視鏡の挿入部
- 2 ビデオプロセッサ
- 3 コネクタ

- * 3 a 3 b コネクタ部
- 4 対物レンズ系
- 4 a 不動レンズ系
- 4 b 可動レンズ系
- 4 c 撮像素子 (CCD素子)
- 5 駆動手段
- 6 駆動手段
- 7 駆動制御手段
- 8 送光ケーブル
- 10 9 調光部
- 10 信号処理部
- * 12 測距手段

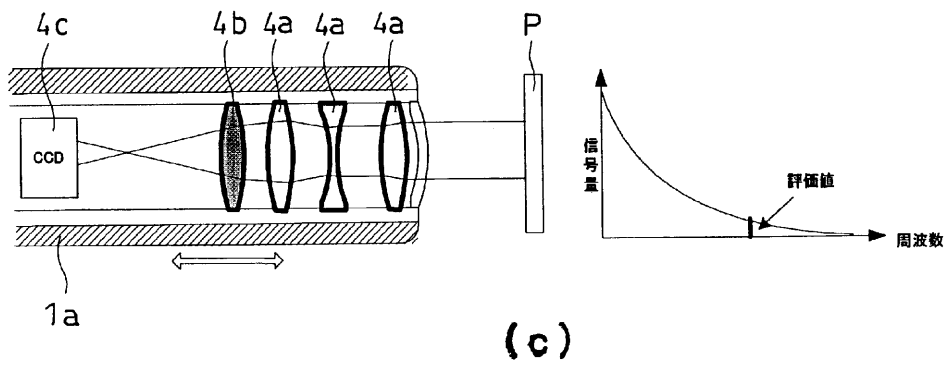
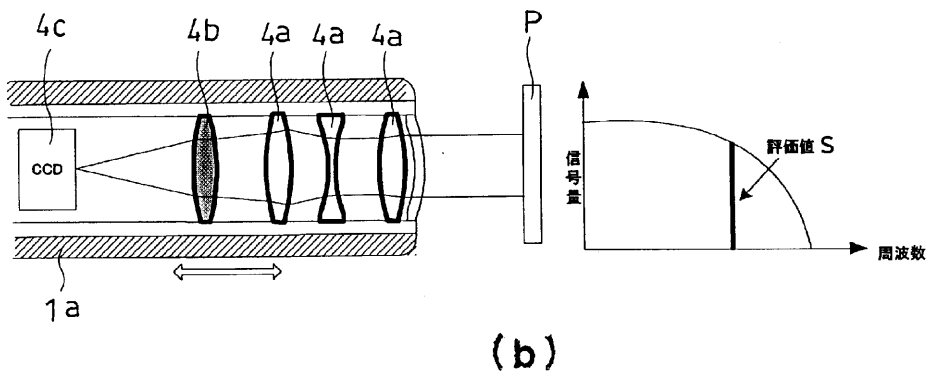
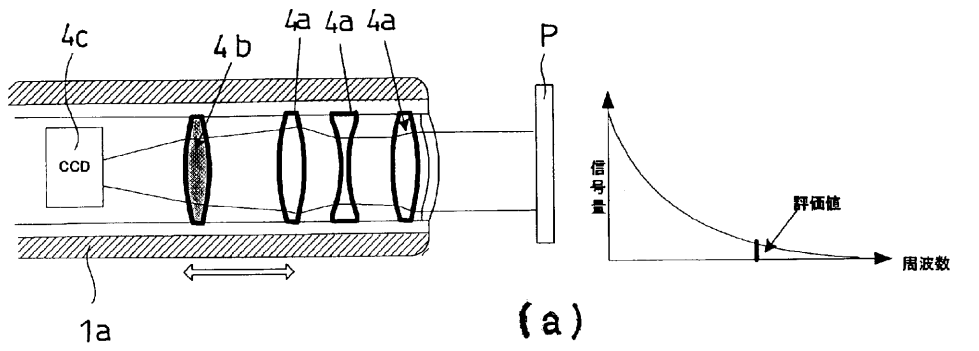
【図1】



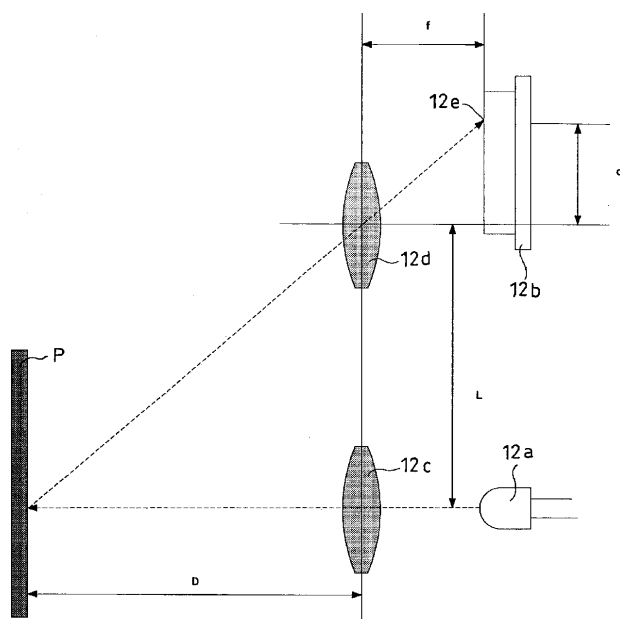
【図2】



【図3】



【図4】



フロントページの続き

(51)Int.Cl. ⁷	識別記号	F I	テ-マコード(参考)
A 6 1 B	1/06	A 6 1 B 1/06	A
G 0 2 B	7/32	G 0 2 B 23/24	B
	7/36	H 0 4 N 5/225	C
	7/28		F
	23/24	5/232	J
H 0 4 N	5/225	5/238	Z
	5/232	7/18	M
	5/238	G 0 2 B 7/11	B
	7/18		D
			H

- Fターム(参考)
- 2H040 BA03 BA06 BA11 BA22 CA22 DA12 DA43 GA02
 - 2H051 AA00 BA47 BB20 DA02 EB13 FA61
 - 4C061 AA00 CC06 DD00 FF40 HH52 LL02 NN01 PP13 RR02 RR22 WW03
 - 5C022 AA01 AA08 AB15 AB27 AC69 AC75
 - 5C054 AA01 CB02 CC02 CC07 DA06 EA01 EA03 FF02 HA01 HA12

专利名称(译)	内视镜装置		
公开(公告)号	JP2002258166A	公开(公告)日	2002-09-11
申请号	JP2001060050	申请日	2001-03-05
[标]申请(专利权)人(译)	旭光学工业株式会社		
申请(专利权)人(译)	旭光学工业株式会社		
[标]发明人	高野雅弘		
发明人	高野 雅弘		
IPC分类号	G02B23/26 A61B1/00 A61B1/04 A61B1/06 G02B7/28 G02B7/32 G02B7/36 G02B23/24 H04N5/225 H04N5/232 H04N5/238 H04N7/18		
FI分类号	G02B23/26.C G02B23/26.D A61B1/00.300.Y A61B1/00.300.D A61B1/04.372 A61B1/06.A G02B23/24.B H04N5/225.C H04N5/225.F H04N5/232.J H04N5/238.Z H04N7/18.M G02B7/11.B G02B7/11.D G02B7/11.H A61B1/00.550 A61B1/00.553 A61B1/00.712 A61B1/00.731 A61B1/00.735 A61B1/05 A61B1/07.730 G02B7/28.H G02B7/32 G02B7/36 H04N5/225 H04N5/225.500 H04N5/232 H04N5/232.120 H04N5/235.400 H04N5/238		
F-TERM分类号	2H040/BA03 2H040/BA06 2H040/BA11 2H040/BA22 2H040/CA22 2H040/DA12 2H040/DA43 2H040/GA02 2H051/AA00 2H051/BA47 2H051/BB20 2H051/DA02 2H051/EB13 2H051/FA61 4C061/AA00 4C061/CC06 4C061/DD00 4C061/FF40 4C061/HH52 4C061/LL02 4C061/NN01 4C061/PP13 4C061/RR02 4C061/RR22 4C061/WW03 5C022/AA01 5C022/AA08 5C022/AB15 5C022/AB27 5C022/AC69 5C022/AC75 5C054/AA01 5C054/CB02 5C054/CC02 5C054/CC07 5C054/DA06 5C054/EA01 5C054/EA03 5C054/FF02 5C054/HA01 5C054/HA12 2H151/AA00 2H151/BA47 2H151/BB20 2H151/DA02 2H151/EB13 2H151/FA61 4C161/AA00 4C161/CC06 4C161/DD00 4C161/FF40 4C161/HH52 4C161/LL02 4C161/NN01 4C161/PP13 4C161/RR02 4C161/RR22 4C161/WW03 5C122/DA26 5C122/EA42 5C122/EA54 5C122/FB03 5C122/FC01 5C122/FD04 5C122/FD06 5C122/GE11 5C122/HA35 5C122/HA88		
代理人(译)	三浦邦夫		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

(经修改) 要解决的问题: 提供一种紧凑的内窥镜设备, 其能够根据到对象的距离获得放大的图像集。内窥镜1设置有用于将物镜系统4形成的被摄体图像转换成电信号的图像拾取元件4c, 用于测量到被摄体的被摄体距离的距离测量装置12, 物镜系统预先设定在可变焦距范围4内具有不同放大率的多个焦点位置, 并且根据距离测量单元12到待测物体的距离来选择聚焦位置, 以执行物镜系统4的聚焦。控制单元7和光传输电缆8, 用于将要照射在对象上的光发送到内窥镜的远端侧, 并且视频处理器2设置有光控制单元9, 用于调光和控制要照射在对象上的光, 以及信号处理单元10, 用于处理元件4c的成像信号以产生视频信号。

