

(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2011-62328

(P2011-62328A)

(43) 公開日 平成23年3月31日(2011.3.31)

|                                |                      |             |
|--------------------------------|----------------------|-------------|
| (51) Int.Cl.                   | F 1                  | テーマコード (参考) |
| <b>A 6 1 B</b> 1/00 (2006.01)  | A 6 1 B 1/00 3 0 0 T | 2 H 0 4 0   |
| <b>G 0 2 B</b> 23/24 (2006.01) | G 0 2 B 23/24 B      | 4 C 0 6 1   |
| <b>H 0 4 N</b> 7/18 (2006.01)  | H 0 4 N 7/18 M       | 5 C 0 5 4   |

審査請求 未請求 請求項の数 7 O L (全 18 頁)

|           |                              |          |                                |
|-----------|------------------------------|----------|--------------------------------|
| (21) 出願番号 | 特願2009-215273 (P2009-215273) | (71) 出願人 | 000113263                      |
| (22) 出願日  | 平成21年9月17日 (2009. 9. 17)     |          | H O Y A 株式会社                   |
|           |                              |          | 東京都新宿区中落合2丁目7番5号               |
|           |                              | (74) 代理人 | 100078880                      |
|           |                              |          | 弁理士 松岡 修平                      |
|           |                              | (74) 代理人 | 100148895                      |
|           |                              |          | 弁理士 荒木 佳幸                      |
|           |                              | (72) 発明者 | 池本 洋祐                          |
|           |                              |          | 東京都新宿区中落合2丁目7番5号 H O           |
|           |                              |          | Y A 株式会社内                      |
|           |                              | (72) 発明者 | 福田 雅明                          |
|           |                              |          | 東京都新宿区中落合2丁目7番5号 H O           |
|           |                              |          | Y A 株式会社内                      |
|           |                              | Fターム(参考) | 2H040 BA12 BA14 CA10 CA11 CA23 |
|           |                              |          | GA02 GA10 GA11                 |

最終頁に続く

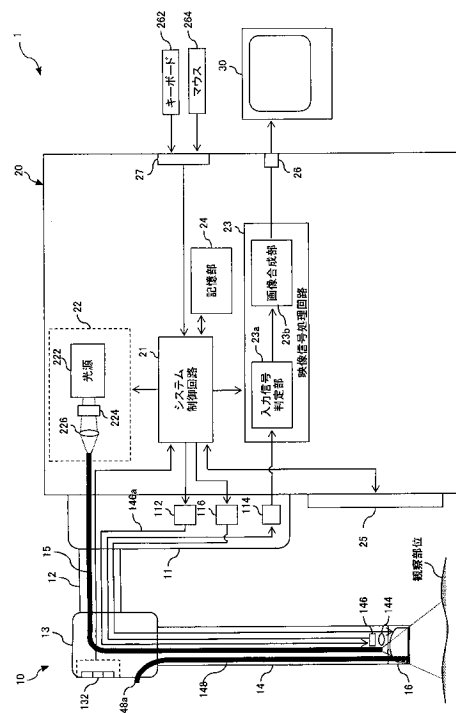
(54) 【発明の名称】 内視鏡装置

## (57) 【要約】

【課題】同時に複数の視野の内視鏡観察を可能にする内視鏡装置を提供する。

【解決手段】本発明により提供される内視鏡装置は、撮像手段の撮像面上に第1の視野の像を結ぶ第1の光束と第2の視野の像を結ぶ第2の光束とを強度比を変化させながら合成する視野合成手段と、強度比の異なる合成光束のそれぞれによって撮像面上に形成される像の少なくとも2つの画像データに基づいて、第1の視野の画像データと第2の視野の画像データを生成する視野分離手段とを有する。

【選択図】 図2



## 【特許請求の範囲】

## 【請求項 1】

撮像手段の撮像面上に第 1 の視野の像を結ぶ第 1 の光束と、第 2 の視野の像を結ぶ第 2 の光束とを、強度比を変化させながら合成する視野合成手段と、

前記強度比の異なる合成光束のそれぞれによって前記撮像面上に形成される像の少なくとも 2 つの画像データに基づいて、前記第 1 の視野の画像データと前記第 2 の視野の画像データを生成する視野分離手段と

を有する、複数の視野の同時観察が可能な内視鏡装置。

## 【請求項 2】

前記視野合成手段は、前記撮像手段のフレーム周期よりも長い周期で前記強度比を周期的に変化させ、

前記視野分離手段は、前記強度比の異なる位相において撮像された少なくとも 2 つの画像データに基づいて、前記第 1 及び第 2 の視野の画像データを生成することを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡装置。

## 【請求項 3】

前記視野合成手段は、反射率及び透過率が可変の光学素子を有しており、

前記第 1 の光束は前記光学素子を透過し、

前記第 2 の光束は前記光学素子により反射され、

前記視野合成手段は、該光学素子の反射率及び透過率を変化させることにより前記強度比を変化させることを特徴とする請求項 1 又は 2 に記載の内視鏡装置。

## 【請求項 4】

前記前記視野分離手段は、

フレーム時刻  $t$  において撮像された画像データ  $img(x, y, t)$ 、

フレーム時刻  $t - 1$  において撮像された画像データ  $img(x, y, t - 1)$ 、

フレーム時刻  $t$  における前記光学素子の反射率  $\alpha_t$ 、及び

フレーム時刻  $t - 1$  における前記光学素子の反射率  $\alpha_{t-1}$  に基づいて、次の式 (1) 及び式 (2) からなる連立方程式

## 【数 1】

$$img(x, y, t) = \alpha_t \times img_r(x, y, t) + \beta_t \times img_p(x, y, t) \quad \cdots (1)$$

## 【数 2】

$$img(x, y, t-1) = \alpha_{t-1} \times img_r(x, y, t-1) + \beta_{t-1} \times img_p(x, y, t-1) \quad \cdots (2)$$

の解として

フレーム時刻  $t$  における第 1 の視野の画像データ  $img_p(x, y, t)$ 、及び

フレーム時刻  $t$  における第 2 の視野の画像データ  $img_r(x, y, t)$

を生成することを特徴とする請求項 3 に記載の内視鏡装置。

## 【請求項 5】

前記光学素子は、反射面が双曲面状に形成されていることを特徴とする請求項 1 から 4 のいずれか一項に記載の内視鏡装置。

## 【請求項 6】

前記光学素子は、水素化により反射率が下がり、脱水素化により反射率が上がる性質を有する金属薄膜を含むことを特徴とする請求項 3 から 5 のいずれか一項に記載の内視鏡装置。

## 【請求項 7】

前記第 1 の視野は前方視野を含み、前記第 2 の視野は後方視野を含むことを特徴とする請求項 1 から 6 のいずれか一項に記載の内視鏡装置。

## 【発明の詳細な説明】

10

20

30

40

50

## 【技術分野】

## 【0001】

本発明は、内視鏡装置に関連し、特に同時に複数の視野を観察可能な内視鏡装置に関する。

## 【背景技術】

## 【0002】

従来、体腔内等の狭い空間における観察や処置を行なうために、医療や工業の分野において内視鏡が広く使用されている。近年は、CCDイメージ・センサやCMOSイメージ・センサ等の固体撮像素子の小型化・高性能化に伴い、挿入部の先端に固体撮像素子が実装された電子内視鏡が特に普及している。一般的な電子内視鏡は、可撓性のある細長いケーブル形状の挿入部の先端部分に、先端側から順にガラス板（光学的開口）、対物レンズ、及び固体撮像素子が光軸を長手方向に向けて配置されており、挿入部先端の前方の領域を観察できるように構成されている。しかしながら、小腸などの襞が多い器官を観察するときには、例えば襞の裏側に死角が生じるため、前方観察だけでは十分な観察が行えない場合がある。そこで、特許文献1に記載されているような、内視鏡の先端に取り付けることで前方視野と側方視野の同時観察を可能にする内視鏡アタッチメントが提案されている。特許文献1に記載の内視鏡アタッチメントは、中央に開口が形成された双曲面の凸面ミラーを有しており、内視鏡先端の前方の像が凸面ミラーの開口を通して撮像面の中央に結像し、側方の像が凸面ミラーに反射して前方の像の周囲の撮像面に結像する。そのため、一画面上に前方視野と側方視野が同時に表示され、前方観察と側方観察を同時に行うことができる。

10

20

## 【0003】

ところで、建物や乗り物に使用される窓材料の技術分野において、窓ガラスを透過する太陽光をコントロールする所謂「調光ガラス」が各種提案されている。調光ガラスには、光の吸収により調光を行うものと、光の反射により調光を行う調光ミラーがある。調光ミラーは、反射率が高い鏡状態と、反射率が低く透過率が高い透明状態との間で反射率が連続的かつ可逆的に変化する性質をもつ膜が透明基板上に形成されたものである（特許文献2）。このような調光ミラーは、主に窓ガラスから室内に流入する太陽光エネルギーをコントロールして省エネルギー効果を得るために使用される。

30

## 【先行技術文献】

## 【特許文献】

## 【0004】

【特許文献1】WO2006-004083号公報

【特許文献2】特願2005-274630号公報

## 【発明の概要】

## 【発明が解決しようとする課題】

## 【0005】

医療分野においては、被検者が苦痛なく内視鏡検査を受診できるように、電子内視鏡の挿入部を細径にすることが重要となる。電子内視鏡の外径を決定する主な要因の一つが固体撮像素子の外形寸法、特に受光面のサイズである。そのため、電子内視鏡で使用される固体撮像素子は撮像面のサイズが厳しく制限されており、従って固体撮像素子の有効画素数も限られている。特許文献1に記載の内視鏡装置では、限られた有効画素数をもつ固体撮像素子の撮像面上に、前方観察像と後方観察像が領域を分けて結像するため、各観察像の解像度あるいは視野角が低くなるという問題がある。

40

## 【0006】

本発明は、上記の事情を鑑みてなされたものである。すなわち、本発明は、解像度や画角を落とすことなく複数の視野の同時観察を可能にする内視鏡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】

## 【0007】

50

本発明により、複数の視野の同時観察が可能な内視鏡装置が提供される。本発明の実施形態に係る内視鏡装置は、撮像手段の撮像面上に第１の視野の像を結ぶ第１の光束と第２の視野の像を結ぶ第２の光束とを強度比を変化させながら合成する視野合成手段と、強度比の異なる合成光束のそれぞれによって撮像面上に形成される像の少なくとも２つの画像データに基づいて、第１の視野の画像データと第２の視野の画像データを生成する視野分離手段とを有している。

【０００８】

このような構成の内視鏡装置によれば、解像度や視野角を落とすことなく複数の視野の同時観察が可能になる。

【０００９】

視野合成手段は、撮像手段のフレーム周期よりも長い周期で強度比を周期的に変化させるように構成されてもよい。この場合、視野分離手段は、強度比の異なる位相において撮像された少なくとも２つの画像データに基づいて、第１及び第２の視野の画像データを生成することができる。

【００１０】

上記の構成にすれば、各画像が撮像される時刻（強度比変調の位相）から、その時刻における強度比が容易に分かるため、簡単な処理により画像の分離を行うことができる。

【００１１】

視野合成手段は、反射率及び透過率が可変の光学素子を有していてもよい。この場合、第１の光束が光学素子を透過し、第２の光束が光学素子により反射されるように構成されることが望ましい。また、視野合成手段は、光学素子の反射率及び透過率を変化させることにより強度比を変化させるように構成されることが望ましい。このような構成にすると、極めてシンプルな構造により複数視野の同時観察が可能になる。

【００１２】

視野分離手段は、

フレーム時刻  $t$  において撮像された画像データ  $img(x, y, t)$ 、

フレーム時刻  $t - 1$  において撮像された画像データ  $img(x, y, t - 1)$ 、

フレーム時刻  $t$  における光学素子の反射率  $\alpha_t$ 、及び

フレーム時刻  $t - 1$  における光学素子の反射率  $\alpha_{t-1}$  に基づいて、

次の式（１）及び式（２）からなる連立方程式（但し、式（３）及び式（４）の近似を行う）

【数１】

$$img(x, y, t) = \alpha_t \times img_r(x, y, t) + \beta_t \times img_p(x, y, t) \quad \cdots \quad (1)$$

【数２】

$$img(x, y, t-1) = \alpha_{t-1} \times img_r(x, y, t-1) + \beta_{t-1} \times img_p(x, y, t-1) \quad \cdots \quad (2)$$

【数３】

$$img_p(x, y, t-1) \approx img_p(x, y, t) \quad \cdots \quad (3)$$

【数４】

$$img_r(x, y, t-1) \approx img_r(x, y, t) \quad \cdots \quad (4)$$

の解として

フレーム時刻  $t$  における第１の視野の画像データ  $img_p(x, y, t)$ 、及び

フレーム時刻  $t$  における第２の視野の画像データ  $img_r(x, y, t)$

10

20

30

40

50

を生成するように構成されてもよい。

【 0 0 1 3 】

上記構成によれば、簡単な計算により第 1 及び第 2 の視野の画像データを分離することが可能になり、処理性能の低い安価な演算装置を使用して処理を行うことができる。

【 0 0 1 4 】

光学素子は、反射面が二葉双曲面状に形成されていることが望ましい。この場合、反射像を容易にパノラマ画像や投影画像に変換することができる。

【 0 0 1 5 】

光学素子は、水素化により反射率が下がり、脱水素化により反射率が上がる性質を有する金属薄膜を含むものであってもよい。また、第 1 の視野は前方視野を含み、第 2 の視野は後方視野を含んでいてもよい。

【 発明の効果 】

【 0 0 1 6 】

本発明の実施形態に係る内視鏡装置により、解像度や視野角を落とすことなく複数の視野の同時観察が可能になる。

【 図面の簡単な説明 】

【 0 0 1 7 】

【 図 1 】 本発明の実施形態に係る内視鏡装置の主要部の外観を示す分解側面図である。

【 図 2 】 本発明の実施形態に係る内視鏡装置の概略構成を示すブロック図である。

【 図 3 】 本発明の実施形態に係る内視鏡の挿入部の先端付近を拡大した図である。

【 図 4 】 本発明の実施形態に係る内視鏡の挿入部の先端付近を拡大した図である。

【 図 5 】 本発明の実施形態に係る可変光学素子の膜構成の概略を説明する図である。

【 図 6 】 本発明の実施形態に係る同時観察モードの動作を説明するタイミングチャートである。

【 図 7 】 本発明の実施形態に係る内視鏡装置が実行する処理を説明するフローチャートである。

【 図 8 】 本発明の実施形態に係る画像分離処理の詳細を説明するフローチャートである。

【 図 9 】 本発明の実施形態に係る画像処理を説明する図である。

【 図 1 0 】 本発明の実施形態に係る画像処理を説明する図である。

【 図 1 1 】 本発明の実施形態に係る画像処理を説明する図である。

【 図 1 2 】 本発明の実施形態に係る画像処理を説明する図である。

【 図 1 3 】 本発明の実施形態に係る画像処理を説明する図である。

【 図 1 4 】 本発明の実施形態に係る画像合成処理の詳細を説明するフローチャートである。

。

【 図 1 5 】 本発明の実施形態に係る画像処理を説明する図である。

【 図 1 6 】 本発明の実施形態に係る画像処理を説明する図である。

【 発明を実施するための形態 】

【 0 0 1 8 】

以下、本発明の実施の形態について、図面を参照しながら詳細に説明する。

【 0 0 1 9 】

図 1 は本発明の実施形態に係る内視鏡装置 1 の主要部の外観を示す分解側面図である。また、図 2 は内視鏡装置 1 の概略構成を示すブロック図である。内視鏡装置 1 は、内視鏡（電子スコープ）10、プロセッサ20、及びモニタ30をから構成されている。

【 0 0 2 0 】

電子スコープ10は、可撓性のあるケーブル形状の挿入部14を被検者の体腔内に挿入して、挿入部14の先端に設けられた撮像素子により体腔内の観察部位を撮影するためのユニットである。電子スコープ10は、基端側から長手方向へ順に、接続部11、ユニバーサルケーブル部12、操作部13、挿入部14に区分され、接続部11を介してプロセッサ20に着脱自在に構成されている。また、挿入部14の先端には、本発明の実施形態に係る視野合成機構16が組み込まれている。

## 【 0 0 2 1 】

電子スコープ 1 0 には、プロセッサ 2 0 の光源部 2 2 から挿入部 1 4 の先端まで照明光を伝搬するためのライトガイド（例えば光ファイバ束）1 5 が長手方向に沿って略全長に亘って配置されている。ライトガイド 1 5 は、照明光が入射する基端側では 1 条であるが、中途から 2 条（1 5 a、1 5 b）に分岐されている。ライトガイドの射出端から射出される照明光は、後述する視野合成光学系 1 6 を介して観察領域（視野）を略均一に照明する。ライトガイド 1 5 a、1 5 b の各射出端の直後に、照明光を拡散するための配光レンズを配置してもよい。本実施形態では、視野合成光学系 1 6 が配光レンズを兼ねて照明光を拡散する役割も果たしている。なお、視野合成機構 1 6 は、前方（挿入部 1 4 の先端の延長方向）の視野の像を撮像面上に形成する光路と、側方から後方にかけての視野の像を撮像面上に形成する光路とを、連続的かつ周期的に切り替える機構である。視野合成機構 1 6 の詳細は後述する。

10

## 【 0 0 2 2 】

視野合成機構 1 6 から射出した照明光により、観察領域に位置する被写体（例えば体腔内壁）が照明される。体腔内壁に照射された照明光の一部は、体腔内壁の表層で散乱（あるいは反射）して、電子スコープ 1 0 の先端に戻る。電子スコープ 1 0 の先端には、C C D イメージ・センサ 1 4 6 の受光面と対向して対物レンズ（対物光学系）1 4 4 が配置されている。対物レンズ 1 4 4 は、視野合成機構 1 6 を介して入射する被写体からの戻り光を集光して、被写体像を C C D イメージ・センサ 1 4 6 の受光面上に結像させるように構成されている。なお、対物レンズ 1 4 4 は、後述する可変光学素子 1 6 1（視野合成機構 1 6 の構成要素）の形状を定義する二葉双曲面の一方の曲面と対をなす他方の曲面（逆符号の曲面）の焦点がレンズ中心（第一主点）と一致するように配置される。C C D イメージ・センサ 1 4 6 は、撮像面上に結像した被写体像の光強度分布に基づいて画像信号を生成する。また、C C D イメージ・センサ 1 4 6 は、ベイヤー配列のカラーフィルタを有する単板式カラー・イメージ・センサを構成する。

20

## 【 0 0 2 3 】

なお、本実施形態における対物光学系は単一の光学レンズから構成されているが、複数の光学レンズ群や、例えば光学フィルタや偏向素子等のレンズ以外の光学素子を含む光学系から構成されてもよい。

30

## 【 0 0 2 4 】

操作部 1 3 は、術者が電子スコープ 1 0 を操作するために把持する部分である。操作部 1 3 には、術者が施術中に内視鏡システム 1 を操作するための操作ボタン 1 3 2 や操作ノブ 1 3 4 等の各種操作手段が設けられている。また、操作部 1 3 に設けられた鉗子挿入口 1 4 8 a から挿入部 1 4 の先端まで、鉗子等の処置具を挿通するための鉗子チャンネル 1 4 8 が貫通しており、術者が処置具を挿入口 1 4 8 a から鉗子チャンネルに挿入して観察部位まで送り込み、処置具を使用して組織の採取や各種処置を行えるようになっている。

## 【 0 0 2 5 】

図 1 に示されるように、接続部 1 1 にはライトガイド接続プラグ 1 9 及び信号線接続プラグ 1 8 が設けられている。ライトガイド接続プラグ 1 9 がプロセッサ 2 0 に設けられたライトガイド接続ソケット 2 9 に差し込まれることにより、電子スコープ 1 0 とプロセッサ 2 0 が光学的に接続される。また、信号線接続プラグ 1 8 がプロセッサ 2 0 に設けられた信号線接続ソケット 2 8 に差し込まれることにより、電子スコープ 1 0 の各種信号線や電力線がプロセッサ 2 0 内の対応する配線と電気的に接続される。また、接続部 1 1 には、電子スコープ 1 0 をプロセッサ 2 0 に着脱自在に装着するための図示しない周知の係合手段（例えばネジ機構やフック機構等）が設けられている。

40

## 【 0 0 2 6 】

また、接続部 1 1 には、C C D イメージ・センサ 1 4 6 へ C C D 駆動信号を供給する C C D 駆動回路 1 1 2、C C D イメージ・センサ 1 4 6 から出力されるアナログ画像信号をデジタル映像信号に変換する信号処理回路 1 1 4、及び視野合成機構 1 6 へ制御信号を供給する視野合成制御回路 1 1 6 が配置されている。C C D 駆動回路 1 1 2 は、信号線接続

50

プラグ 18 を介してプロセッサ 20 のシステム制御回路 21 に接続されており、システム制御回路 21 からの制御信号に基づいて CCD 駆動信号を生成して、ワイヤ 146a を介して CCD イメージ・センサ 146 へ送信する。CCD 駆動信号は、視野合成制御回路 116 及び後述するプロセッサ 20 の映像信号処理回路 23 とも接続されており（不図示）、これらの回路に同期信号として CCD 駆動信号を供給する。また、信号処理回路 114 は、信号線接続プラグ 18 を介してプロセッサ 20 の映像信号処理回路 23 と接続されており、生成したデジタル映像信号を映像信号処理回路 23 へ送信する。視野合成制御回路 116 は、信号線接続プラグ 18 を介してプロセッサ 20 のシステム制御回路 21 に接続されており、システム制御回路 21 の制御に基づいて視野合成機構 16 の駆動電圧を生成して、ワイヤ 164a、164b を介して視野合成機構 16 に供給する。

10

#### 【0027】

プロセッサ 20 は、プロセッサ 20 及び電子スコープ 10 の各部を包括的に制御するシステム制御回路 21、照明光を発生してライトガイド 15 に供給する光源部 22、電子スコープ 10 からのデジタル映像信号を処理してビデオ信号を生成して出力する映像信号処理回路 23、ハードディスクドライブ等の大容量記憶装置である記憶部 24、内視鏡装置 1 の操作に必要な情報を表示すると共にユーザ操作を受け付けるタッチパネル・ディスプレイ 25、外部モニタ 30 へ各種ビデオ信号を出力するためのビデオ出力インタフェース 26、キーボード 274 やマウス 272 等のユーザ入力装置を接続するためのユーザ入力装置インタフェース 27、及びネットワーク・インタフェース等を有している。また、映像信号処理回路 23 は、入力信号判定部 23b 及び画像合成部 23b を有している。映像信号処理回路 23 の詳細は後述する。また光源部 22 は、光源本体 222、ライトガイド 15 に結合させる照明光の光量を調節する自動絞り機構 224、及び光源本体 222 から放射された照明光を集光してライトガイド 15 へ高効率に結合させるための集光レンズ 226 を有している。光源本体 222 は、光源部 22 の全体を制御する制御部、照明光を放射する高輝度白色ランプ（キセノンランプ）、ランプに駆動電源を供給するランプ電源回路、ランプホルダ等の図示しない要素から構成されている。

20

#### 【0028】

次に、電子スコープ 10 の挿入部 14 先端に設けられた視野合成機構 16 の構成について詳しく説明する。本発明の実施形態に係る電子スコープ 10 は、挿入部 14 の先端から前方（対物レンズの光軸方向から概ね  $0 \sim \pm 60^\circ$  の範囲）を観察する前方観察と、側方及び後方の全方位（対物レンズの光軸方向から概ね  $\pm 60 \sim 160^\circ$  の範囲）を観察する側方・後方観察が同時または個別に可能であり、視野合成機構 16 によって前方視野と側方・後方視野とが切り替えられる。具体的には、視野合成機構 16 は、照明光及び観察部位からの戻り光の光路を、後述する前方光路 FP と側方・後方光路 BP との間で切り替える。

30

#### 【0029】

図 3 及び図 4 は、視野合成機構 16 が組み込まれた挿入部 14 の先端付近の拡大図である。図中左方向が挿入部 14 の先端方向である。なお、図 3 には前方視野の観察をするときの前方光路 FP が、図 4 には側方・後方視野の観察をするときの側方・後方光路 BP が、それぞれ矢線で示されている。本発明の実施形態に係る視野合成機構 16 は、視野合成光学系 160 及び側面窓 165 から構成されている。視野合成光学系 160 は、第 1 透明部材 162、第 2 透明部材 163、及び両透明部材に挟まれた可変光学素子 161 を有している。可変光学素子 161 は、電圧によって反射率が変化する膜状の光学素子であり、高い反射率で光を反射する反射状態と、反射率が低く光を透過する透過状態との間で光学的な状態が連続的かつ可逆的に変化する性質を有している。可変光学素子 161 が透明状態にあるときは図 3 が示す前方光路 FP の光線束によって CCD イメージ・センサ 146 上に前方視野像が形成され、可変光学素子 161 が反射状態にあるときは図 4 が示す側方・後方光路 BP の光線束によって CCD イメージ・センサ 146 上に側方・後方視野像が形成される。また、可変光学素子 161 は透明状態と反射状態の中間的な状態をとることも可能であり、このとき前方光路 FP の光線束と側方・後方光路 BP の光線束が可変光学

40

50

素子 161 に印加される電圧に応じた割合で混合され、前方視野像と側方・後方視野像とが重ね合わされた画像が形成される。また、可変光学素子 161 が透明状態と反射状態との間で切り替わる際にも、中間的な状態を経て、反射率が連続的に変化する。可変光学素子 161 の詳細については後述する。

#### 【0030】

第 1 透明部材 162 及び第 2 透明部材 163 は、透明な光学材料から形成された一対の軸対称な部材であり、光軸となる対称軸を挿入部 14 の長手軸方向に向けて配置されている。第 1 透明部材 162 は楕形の部材であり、内側には二葉双曲面の一方の曲面で定義される凹面が形成されている。また、第 1 透明部材 162 の外面は、対称軸に垂直な平面と、対称軸を囲む環状曲面とから構成される。第 2 透明部材 163 は概略円錐状の部材であり、対称軸に垂直な平面と、第 1 透明部材 162 の内面と同じ二葉双曲面の凸曲面とを有している。第 1 透明部材 162 の凹曲面と第 2 透明部材 163 の凸曲面とは、膜状の可変光学素子 161 及び接着層 161f を介して互いに隙間無く密着して、可変光学素子 161 を構成する。第 1 透明部材 162 及び第 2 透明部材 163 を形成する光学材料には、クラウンガラス、フリントガラス、石英ガラス等の光学ガラス、あるいはポリカーボネート (PC)、ポリメタクリル酸メチル (PMMA)、環状オレフィン系樹脂等の光学樹脂が使用される。

10

#### 【0031】

次に、可変光学素子 161 の詳細構成を説明する。図 5 は、本実施形態における可変光学素子 161 の膜構成の概略を説明する図である。本実施形態の可変光学素子 161 は、マグネシウム等の一部の金属薄膜に見られる光学的現象、すなわち水素化により金属反射を示す状態から透明な状態へ可逆的に変化する現象を利用したものである。なお、本発明の実施形態に適用可能な可変光学素子は、上記のような金属の水素化による光学特性の変化を利用するものに限定されず、別の物理的、化学的、又は機械的な機構を利用するものであってもよい。

20

#### 【0032】

可変光学素子 161 は、透明電極層 161a、イオン貯蔵層 161b、固体電解質層 161c、プロトン注入層 161d、及び反射率可変層 161e から構成される膜状の光学素子であり、第 1 透明部材 162 の凹曲面上に一体に形成される。透明電極層 161a は、透明導電性材料である ITO (Indium-Tin Oxide) の薄膜であり、イオン貯蔵層 161b と反射率可変層 161e との間で水素イオンを移動させるための電圧が印加される。透明電極層 161a はディップコート法等により第 1 透明部材 162 の凹曲面上に形成される。透明電極層 161a の上には酸化タングステン薄膜であるイオン貯蔵層 161b が形成されている。イオン貯蔵層 161b は、酸素とアルゴンの混合雰囲気下で金属タングステンをターゲットとする反応性スパッタリング法により形成される。また、イオン貯蔵層 161b の上には酸化タンタル薄膜である固体電解質層 161c が形成される。固体電解質層 161c は、酸素とアルゴンの混合雰囲気下で酸化タンタルをターゲットとする RF スパッタリング法により形成される。固体電解質層 161c の上には白金薄膜であるプロトン注入層が形成される。また、プロトン注入層 161d の上にはマグネシウム・ニッケル合金薄膜である反射率可変層 161e が形成される。プロトン注入層 161d 及び反射率可変層 161e は、アルゴン雰囲気下でのマグネトロンスパッタリング法により形成される。反射率可変層 161e の成膜後、可変光学素子 161 は水素雰囲気に曝され、プロトンが可変光学素子 161 に取り込まれる。その後、可変光学素子 161 が形成された第 1 透明部材 162 の凹曲面と第 2 透明部材 163 の凸曲面とがシリコン等の接着材 (接着層 161f) により貼り合わされて、視野合成機構 16 が形成される。

30

40

#### 【0033】

反射率可変層 161e を構成するマグネシウム・ニッケル合金薄膜は、水素と結合すると可視光を透過する透明状態となり、水素が離脱すると金属光沢を呈する反射状態となる性質を有している。透明電極層 161a を接地して反射率可変層 161e に正の電圧を印加すると、反射率可変層 161e 中のプロトン ( $H^+$ ) が反射率可変層 161e 及び固体

50

電解質層 161c を通過してイオン貯蔵層 161b へ移動して蓄積される。これにより、反射率可変層 161e は脱水素化して反射状態となる。また、反射率可変層 161e に負の電圧を印加すると、イオン貯蔵層 161b に蓄積されたプロトンが固体電解質層 161c 及び反射率可変層 161e を通過して反射率可変層 161e へ移動する。これにより、反射率可変層 161e は水素化して透明状態となる。このように、透明電極層 161a と反射率可変層 161e との間に電圧を印加することによって、電圧の極性に応じて透明状態と反射状態とが可逆的に切り替えられる。

#### 【0034】

なお、本実施形態の第 1 透明部材 162 の縁部の端面（図 3 における左端の面）の 2 箇所には ITO 膜の導電層 162a 及び 162b が形成されている。導電層 162a 及び 162b は、透明電極層 161a 及び反射率可変層 161e とそれぞれ電氣的に接続されている。また、導電層 162a 及び 162b は第 1 透明部材 162 の外周面まで延び、ワイヤ 164a 及び 164b をそれぞれ介して視野合成制御回路 116 に接続されている。また、視野合成光学系 160 は円筒形状の側面窓 165 の先端側開口を塞ぐように配置され、封止材によって密封される。また、側面窓 165 の基端側開口には先端部 14 が挿入され、同様に封止材によって密封される。これにより、先端部 14、視野合成光学系 160、及び側面窓 165 によって囲まれた空間 S が密閉される。

#### 【0035】

次に、視野合成機構 16 及び視野合成制御回路 116 の動作を説明する。前述のように視野合成機構 16 は、ワイヤ 164a 及び 164b を介して視野合成制御回路 116 に接続されており、システム制御回路 21 の制御に基づいて視野合成制御回路 116 から供給される駆動信号により動作する。視野合成機構 16 は、前方視野及び側方・後方視野を同時に観察する同時観察モード、高画質で前方視野のみの観察を行なう前方観察モード、及び高画質で側方・後方視野のみの観察を行なう側方・後方観察モードの 3 種類の観察モードで動作する。前方観察モードにおいては、常に前方視野が観察されるように、視野合成制御回路 116 は可変光学素子の反射率可変層 161e に負の電圧を印加して視野合成光学系 160 を透明状態にする。側方・後方観察モードにおいては、常に側方・後方視野が観察されるように、視野合成制御回路 116 は反射率可変層 161e に正の電圧を印加して視野合成光学系 160 を反射状態にする。また、同時観察モードにおいては、視野合成制御回路 116 は、反射率可変層 161e に正の電圧と負の電圧とを交互に周期的に印加し、可変光学素子 161 の反射率を変調させながら CCD イメージ・センサ 146 による撮像を行う。

#### 【0036】

図 6 は、本発明の実施形態に係る同時観察モードの動作を説明するタイミングチャートである。図 6 (b) は、視野合成制御回路 116 が可変光学素子の反射率可変層 161e に印加する駆動電圧の時間変化を示すグラフである。図 6 (a) は、図 6 (b) が示す駆動電圧が反射率可変層 161e に印加されたときの可変光学素子 161 の反射率の時間変化を示すグラフである。また、図 6 (c) は、CCD イメージ・センサ 146 の読み出し転送のタイミングを示すチャートである。なお、CCD イメージ・センサ 146 においては、1/30 秒毎に読み出し転送が行われ、毎秒 30 フレームが生成される。図 6 に示されるように、視野合成制御回路 116 は、時刻  $T = 0$  秒において透明状態（反射率  $\alpha = 0\%$ ）にある反射率可変層 161e に対する正電圧（+6V）の印加を開始する。正電圧の印加時間の経過と共に反射率可変層 161e の脱水素化が徐々に進行し、反射率が連続的に増加する。反射率可変層 161e の反射率が略飽和（ $\alpha = 98\%$ ）する時刻  $T_1$ （ $T_1 = 2/3$  秒）において、視野合成制御回路 116 は反射率可変層 161e に印加する電圧を負電圧（-6V）に切り替える。負電圧の印加時間の経過と共に反射率可変層 161e の水素化が徐々に進行し、反射率が連続的に低下する。反射率可変層 161e の反射率が略 0% となる透明状態に達する時刻  $T_2$ （ $T_2 = 1$  秒）において、視野合成制御回路 116 は反射率可変層 161e に印加する電圧を再び正電圧（+6V）に切り替える。すなわち、視野合成制御回路 116 は、反射率可変層 161e に対して 2/3 秒間の正電圧の印

加と 1 / 3 秒間の負電圧の印加とを交互に繰り返す。これにより、反射率可変層 161e は透明状態と反射状態との間で連続的かつ周期的に変化する。

#### 【0037】

また、図 6 (a) に示されるように、各周期において反射率可変層 161e の反射率は同じ波形で変化する。すなわち、各周期の同じ位相における反射率は一定の値となるため、印加電圧の位相から反射率可変層 161e の反射率を知ることができる。また、反射率可変層 161e の透過率は反射率によって一意に決まるため、印加電圧の位相から反射率可変層 161e の透過率も知ることができる。プロセッサ 20 の記憶部 24 には、同時観察モードにおける 1 周期分の反射率及び透過率の波形データが予め保存されている。なお、記憶部 24 に保存されている波形データは、フレーム時刻  $t$  と反射率又は透過率を関連づけたものである。ここで、フレーム時刻  $t$  とは、時刻  $T$  (単位: 秒) を CCD 駆動信号のフレーム周期 (読み出し転送周期)  $T_F$  (単位: 秒) で割って規格化した整数値である。

10

#### 【0038】

次に、本発明の実施形態に係る内視鏡装置 1 が行う処理について説明する。図 7 は内視鏡装置 1 が行う処理を説明するフローチャートである。内視鏡装置 1 が起動すると、先ずシステム制御回路 21 がプロセッサ 20 に接続された電子スコープ 10 を認識し (S1)、電子スコープ 10 に視野合成機構 16 が実装されているか否かを判断する (S2)。電子スコープ 10 に視野合成機構 16 が実装されていない場合 (S2: NO、S9: NO)、CCD イメージ・センサ 146 から画像データを取得 (S8) した後、色調整処理 (S11) へ進む。電子スコープ 10 に視野合成機構 16 が実装されていれば (S2: YES)、次にシステム制御回路 21 は実行する観察モードを視野合成制御回路 116 に通知する (S3)。なお、観察モードはユーザ操作により選択可能であり、前方視野及び側方・後方視野を同時に観察する同時観察モード、高画質で前方視野のみの観察を行なう前方観察モード、及び高画質で側方・後方視野のみの観察を行なう側方・後方観察モードの 3 種類の観察モードの中から選択される。ユーザによって観察モードが指定されていないか同時観察モードが選択されている場合 (S4: YES) には、続いて後述の画像分離処理 (S5) が行われる。前方観察モードが選択されている場合 (S4: NO、S9: NO) には、画像データを取得 (S8) した後、色調整処理 (S11) へ進む。側方・後方観察モードが選択されている場合 (S4: NO、S9: YES) には、画像データを取得 (S8) した後、反射画像変換処理 (S10) へ進む。反射画像変換処理については後述する。

20

30

#### 【0039】

図 8 は、画像分離処理 (S5) の詳細を説明するフローチャートである。画像分離処理においては、先ず映像信号処理回路 23 が CCD 駆動回路 112 の供給する CCD 駆動信号からフレーム同期信号を取得する (S52) と共に、このときの時刻  $T$  (単位: 秒) を取得する (S53)。そして時刻  $T$  をフレーム時刻  $t$  に変換する。次に、記憶部 24 に予め記憶されている、同時観察モードにおける可変光学素子 161 の反射率及び透過率の波形データを参照して、フレーム時刻  $t$  における可変光学素子 161 の反射率  $\alpha_t$  及び透過率  $\beta_t$  を取得する (S53)。次いで、映像信号処理回路 23 は信号処理回路 114 から受信したデジタル映像信号より、フレーム時刻  $t$  において CCD イメージ・センサ 146 が撮像した画像データ  $img(x, y, t)$  を取得し、フレーム時刻  $t$  における反射率  $\alpha_t$ 、透過率  $\beta_t$ 、及び画像データ  $img(x, y, t)$  を記憶部 24 に記憶させる。次いで、一つ前のフレーム時刻  $t-1$  における反射率  $\alpha_{t-1}$ 、透過率  $\beta_{t-1}$ 、及び画像データ  $img(x, y, t-1)$  を記憶部 24 から読み出す。

40

#### 【0040】

ここで、同時観察モードにおいて取得される画像は、前方視野の画像と後方視野の画像とを重ね合わせた画像となる。フレーム時刻  $t$  における、前方視野像 (透過像) の画素 ( $x, y$ ) における画素値を  $img_p(x, y, t)$ 、後方視野像 (反射像) の画素値を  $img_r(x, y, t)$ 、可変光学素子 161 の反射率を  $\alpha_t$ 、透過率を  $\beta_t$  とすると、同時観察モードにおいて取得される画像の画素 ( $x, y$ ) における画素値  $img(x, y,$

50

t) は次の式 (1) により記述される。

【数 1】

$$img(x, y, t) = \alpha_t \times img_r(x, y, t) + \beta_t \times img_p(x, y, t) \quad \cdots \quad (1)$$

同様に、フレーム時刻 t - 1 において取得される画素値  $img(x, y, t - 1)$  は次の式 (2) により記述される。

【数 2】

$$img(x, y, t-1) = \alpha_{t-1} \times img_r(x, y, t-1) + \beta_{t-1} \times img_p(x, y, t-1) \quad \cdots \quad (2)$$

10

上記の式 1 及び式 2 からなる連立方程式を解くことにより、 $img_p(x, y, t)$ 、及び  $img_r(x, y, t)$  の値が得られる (S57)。なお、ここで次の式 (3) 及び式 (4) の近似が用いられる。

【数 3】

$$img_p(x, y, t-1) \approx img_p(x, y, t) \quad \cdots \quad (3)$$

【数 4】

$$img_r(x, y, t-1) \approx img_r(x, y, t) \quad \cdots \quad (4)$$

20

すなわち、同時観察モードにおいて異なるフレーム時刻に取得された 2 つの画像データから、前方視野像と後方視野像のデータを分離することができる。なお、必ずしも連続するフレームの画像データから連立方程式を立てる必要はなく、例えばフレーム時刻 t - 1 における画素値の代わりにフレーム時刻 t - i (i = 2, 3, 4, ...) における画素値を使用して計算してもよい。そして、このようにして計算された前方視野の画像データ  $img_p(x, y, t)$  及び後方視野の画像データ  $img_r(x, y, t)$  は、記憶部 24 に記憶される (S58)。

【0041】

30

続く処理 S6 ~ S7 において、前方視野像と側方・後方視野像とをシームレスに接合して 1 つの合成画像を生成する処理が行われる。この一連の処理は、映像信号処理回路 23 の画像合成部 23b によって行われる。ここで、視野合成機構 16 を使用して取得される前方視野像と側方・後方視野像について説明する。図 9 は、電子スコープ 10 の挿入部 14 の先端部分が挿入された管腔の縦断面図である。図 10 は、図 9 における視点 V から矢印方向 (前方方向) を見た場合の想定図である。なお、図 10 が示す画像は、視野合成機構 16 から観察される前方視野像ではなく、前方視野像よりも広角な像であることに留意されたい。説明の便宜のため、図 10 には 8 本の放射状の補助線 AL 及び 4 つの三角マーク M が印されている。挿入部 14 の先端に設けられた視野合成機構 16 からは、前方視野像を形成するための前方光束 FL と、側方・後方視野像を形成するための側方・後方光束 BL が放射される。図 9 及び図 10 における領域 D は、十分な光量の前方光束 FL が届かず、像が形成されない領域である。図 10 において領域 D の外周に位置する領域 F は、前方光束 FL によって照明される管腔内壁の領域、すなわち前方視野である。また、図 10 において領域 F の外周に位置する領域 B は、側方・後方光束 BL によって照明される管腔内壁の領域、すなわち側方・後方視野である。また、図 10 において領域 B の更に外周に位置する領域 H は、視野合成機構 16 の死角である。

40

【0042】

このときに視野合成機構 16 によって得られる前方視野像を図 11 に、側方・後方視野像を図 12 に示す。すなわち、図 11 及び図 12 に示される画像は、画像分離処理 S5 によって得られる画像データ  $img_p(x, y, t)$  及び  $img_r(x, y, t)$  によって

50

それぞれ表現されるものである。図 11 の前方視野像は、視野合成機構 16 を透過する光束によって形成される画像（すなわち図 10 と同じ方向から観察した像）であるため、図 10 の一部（領域 D ~ F）と視野角のみが異なる画像となっている。一方、図 12 の側方・後方視野像は、可変光学素子 161 を反射した光束によって形成された画像（すなわち図 10 とは正反対の方向から観察した像）であるため、図 10 における側方・後方視野 B の像とは内側と外側が反転したものとなっている。また、可変光学素子 161 の反射面は凸曲面となっているため、放射方向（光軸から離れる方向）の縮尺も図 10 の像とは異なるものとなっている。なお、図 12 における側方・後方視野 B の外周に位置する領域 N は、図 10 における領域 D ~ F に対応するが、側方・後方光束 B L によって照射されないため像が形成されない領域となっている。また、図 12 においては死角 H が側方・後方視野 B の内側に位置する。上述したように、死角 H も像が形成されない領域である。

10

#### 【0043】

処理 S6 ~ S7 の目的は、画像分離処理 S5 によって得られた前方視野像（図 11）及び側方・後方視野像（図 12）を使用して、図 10 の画像に相当する広角画像を生成することである。そのために、まず反射画像変換処理 S6 において、図 12 に示される側方・後方視野像が、周知の座標変換により視点 V の矢示方向から観察した画像に変換される。変換後の画像を図 13 に示す。なお、本実施形態においては、反射画像変換処理 S10 においても処理 S6 と同様の画像変換が行われる。

#### 【0044】

次の画像合成処理 S7 では、S8 において変換された図 13 の側方・後方視野像と、図 11 の前方視野像とが繋ぎ合わされて、1 つの広角画像が生成される。具体的には、図 13 の側方・後方視野像における領域 N に図 11 の前方視野像が埋め込まれる。図 15 は、画像合成処理 S7 の詳細を説明するフローチャートである。画像合成処理 S7 では、最初に前方視野像と側方・後方視野像との間にギャップ領域が存在するか否かが判断される（S71）。ここでいうギャップ領域とは、前方視野と側方・後方視野との境界領域において、いずれの視野にも含まれない領域をいう。言い換えれば、前方視野と側方・後方視野とで囲まれた死角がギャップ領域である。ギャップ領域の有無は、視野合成光学系 160 の光学設計によって決定される既知の情報であり、S1 において認識される電子スコープ 10 の型式情報と関連づけられて、記憶部 24 に格納されたデータベース（不図示）に記録されている。

20

30

#### 【0045】

ギャップ領域が有る場合には（S71：YES）、前方視野像と側方・後方視野像とを直接繋ぎ合わせると不連続で不自然な合成画像になってしまう。そのため、図 15 に示されるように、前方視野像と側方・後方視野像との間に境界線 G が挿入された合成画像を生成する（S72）。

#### 【0046】

ギャップ領域が無い場合には（S71：NO）、モザイクング技術を使用して、対応する特徴点同士が重なり合うように前方視野像と側方・後方視野像が繋ぎ合わされる。具体的には、先ず前方視野と側方・後方視野が重なり合う領域において特徴点が抽出される（S73）。特徴点の抽出には汎用的な技術を使用することができるが、血管の分岐点など内視鏡像に特有な特徴点を使用することができる。この場合には、例えば赤色を強調するなどして血管が識別し易い色調に画像を変換した上で、血管の輪郭を抽出し、血管の分岐点を識別する。次いで、前方視野像と側方・後方視野像の特徴点の対応づけを行い（S74）、特徴点の分布が一致するように何れか一方又は両方の画像を変形して（S75）、前方視野像と側方・後方視野像とを繋ぎ合わせる（S76）。このようにして図 16 に示される合成画像が生成される。生成された合成画像（図 16）は、図 9 の視点 V から前方方向を観察した画像（図 10）とは観察する視点が異なるため、通常の内視鏡観察像（前方観察像）からは得られない情報を多く含んでいる。

40

#### 【0047】

なお、本実施形態においては、ギャップ領域の有無が不明な場合にも、特徴点抽出処理

50

Ｓ７３が行われる。また、特徴点抽出処理Ｓ７３において特徴点が抽出されない場合には、境界線を挿入する画像合成（Ｓ７２）が行われる。

【００４８】

画像合成処理Ｓ７により生成された合成画像データは、次にユーザによって予め設定された条件により色調が調整された後（Ｓ１２）、ＮＴＳＣ規格に準拠したビデオ信号に変換されてモニタ３０に出力される（Ｓ１２）。

【００４９】

以上が本発明の実施形態の一例の説明である。本発明は上記実施形態に限定されるものではなく、本発明の技術的思想の範囲において様々な変形が可能である。例えば、上記実施形態は前方視野像と側方・後方視野像とを１画像に合成する構成であるが、本発明はこの構成に限定されるものではない。例えば、前方視野像と側方・後方視野像の一方の画像のみをモニタに表示させ、ユーザ操作によってモニタに表示させる画像を他方に切り替え可能な構成にしてもよい。また、上記実施形態においては、側方・後方視野像が前方観察像に似た画像に変換されるように構成されているが、可変光学素子１６１（双曲面ミラー）の焦点から見た投影図やパノラマ画像に変換されるように構成されてもよい。可変光学素子１６１は、ミラー面が双曲面に形成されているため、反射画像（側方・後方視野像）を投影図やパノラマ画像に容易に変換することができる。この場合には、前方視野像と側方・後方視野像を合成せず、例えば一画面上に左右に並べて表示する構成、いずれか一方の画像のみを表示してユーザ操作によって表示する画像を切り替える構成、あるいは各画像を別々のモニタに表示する構成にしてもよい。また、上記の実施形態においては、視野合成機構１６が電子スコープ１０に内蔵されているが、視野合成機構を電子スコープに着脱自在なアタッチメント構造にしてもよい。また、上記実施形態においては、視野合成制御回路１１６が電子スコープ１０の接続部１１に、映像信号処理回路２３がプロセッサ２０に設けられているが、これらの回路の両方を電子スコープ又はプロセッサの一方に設けても良い。例えば、視野合成制御回路１１６及び映像信号処理回路２３を電子スコープに設けることにより、プログラムを変更するだけで既存のプロセッサを使用した前方視野と側方・後方視野の同時観察が可能になる。また、視野合成制御回路１１６及び映像信号処理回路２３をプロセッサに設けることにより、ビデオスコープの構成が簡素化され、同時観察に対応したビデオスコープを低コストで製造することが可能になる。

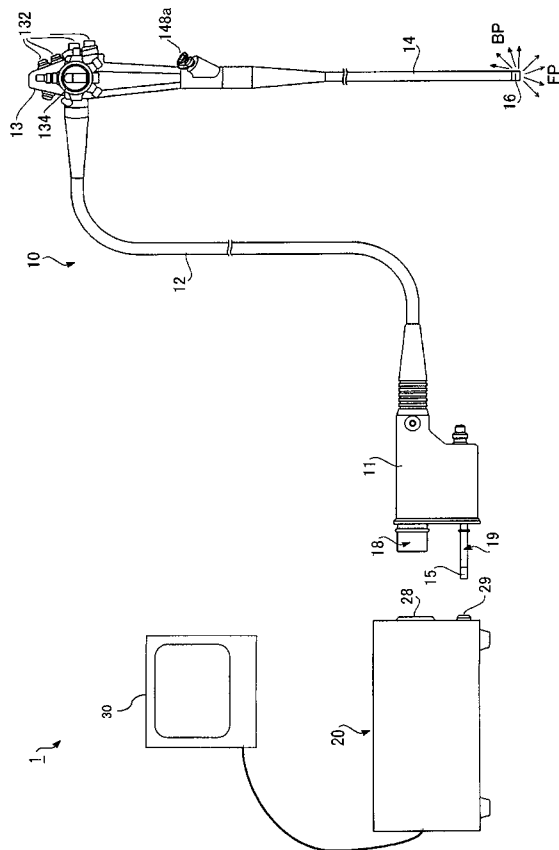
【符号の説明】

【００５０】

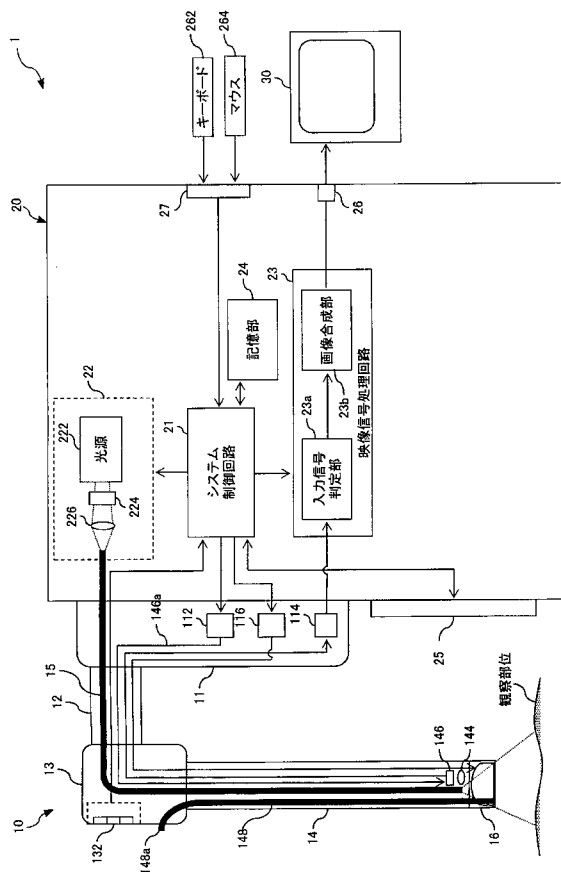
- １ 内視鏡装置
- １０ 電子スコープ
- １１ 接続部
- １１２ ＣＣＤ駆動回路
- １１４ 信号処理回路
- １１６ 視野合成制御回路
- １２ ユニバーサルケーブル部
- １３ 操作部
- １４ 挿入部
- １４４ 対物レンズ
- １４６ ＣＣＤイメージ・センサ
- １５ ライトガイド
- １６ 視野合成機構
- １６０ 視野合成光学系
- １６１ 可変光学素子
- １６１ａ 透明電極層
- １６１ｂ イオン貯蔵層
- １６１ｃ 固体電解質層
- １６１ｄ プロトン注入層

- |         |          |
|---------|----------|
| 1 6 1 e | 反射率可変層   |
| 1 6 2   | 第 1 透明部材 |
| 1 6 3   | 第 2 透明部材 |
| 1 6 5   | 側面窓      |
| S       | 空間       |
| 2 0     | プロセッサ    |
| 2 1     | システム制御回路 |
| 2 2     | 光源部      |
| 2 3     | 映像信号処理回路 |
| 3 0     | 外部モニタ    |

【 図 1 】

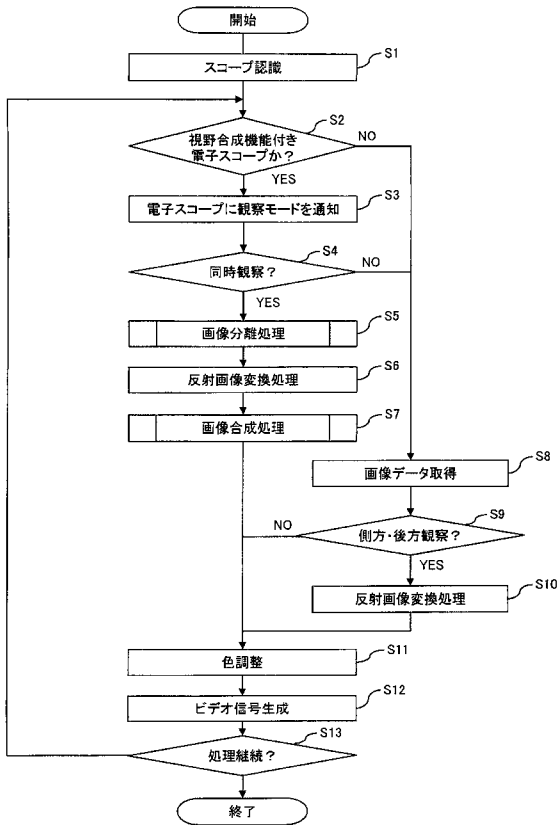


【 図 2 】

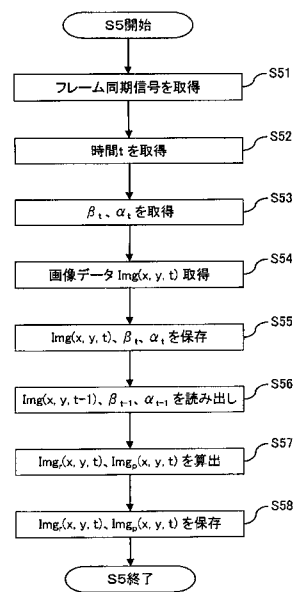




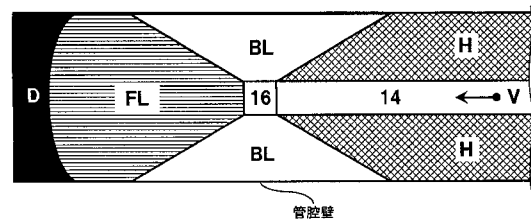
【図 7】



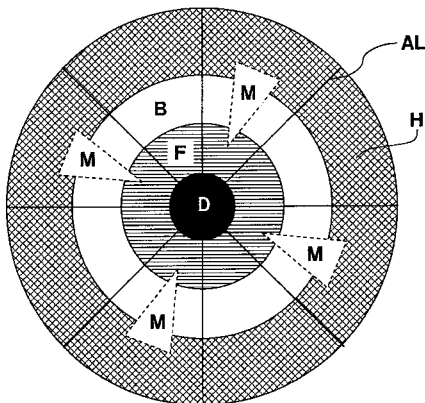
【図 8】



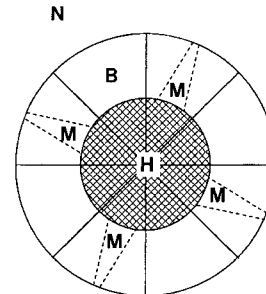
【図 9】



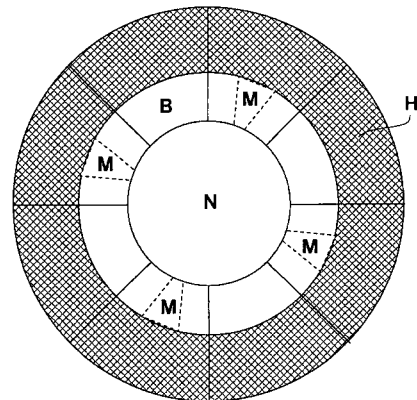
【図 10】



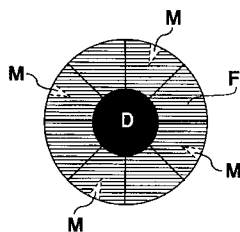
【図 12】



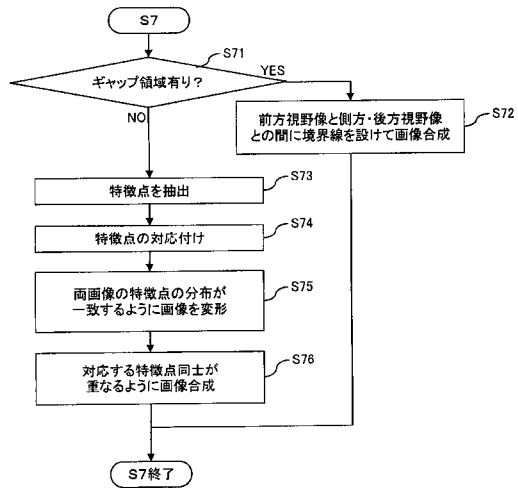
【図 13】



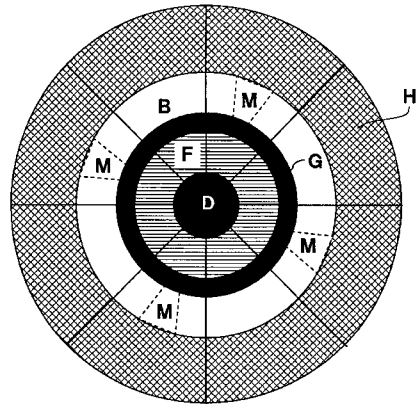
【図 11】



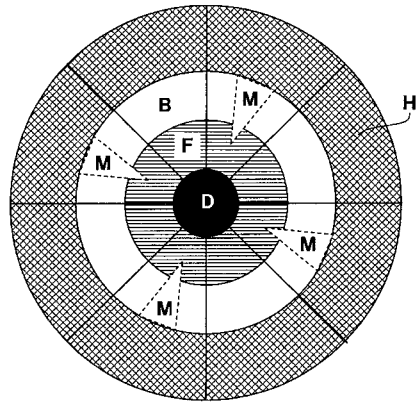
【図 14】



【図 15】



【図 16】



---

フロントページの続き

F ターム(参考) 4C061 CC06 FF35 FF40 FF47 JJ06 LL02 MM05 NN05 WW10  
5C054 AA01 FC11 FD03 GA04 HA12

|                |                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                      |         |            |
|----------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------|------------|
| 专利名称(译)        | 内视镜装置                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                |         |            |
| 公开(公告)号        | <a href="#">JP2011062328A</a>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                        | 公开(公告)日 | 2011-03-31 |
| 申请号            | JP2009215273                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         | 申请日     | 2009-09-17 |
| [标]申请(专利权)人(译) | 保谷股份有限公司                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |         |            |
| 申请(专利权)人(译)    | HOYA株式会社                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                             |         |            |
| [标]发明人         | 池本洋祐<br>福田雅明                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                         |         |            |
| 发明人            | 池本 洋祐<br>福田 雅明                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                       |         |            |
| IPC分类号         | A61B1/00 G02B23/24 H04N7/18                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |         |            |
| FI分类号          | A61B1/00.300.T G02B23/24.B H04N7/18.M A61B1/00.730 A61B1/00.731 A61B1/045.610 A61B1/06.610                                                                                                                                                                                                                                                           |         |            |
| F-TERM分类号      | 2H040/BA12 2H040/BA14 2H040/CA10 2H040/CA11 2H040/CA23 2H040/GA02 2H040/GA10 2H040/GA11 4C061/CC06 4C061/FF35 4C061/FF40 4C061/FF47 4C061/JJ06 4C061/LL02 4C061/MM05 4C061/NN05 4C061/WW10 5C054/AA01 5C054/FC11 5C054/FD03 5C054/GA04 5C054/HA12 4C161/CC06 4C161/FF35 4C161/FF40 4C161/FF47 4C161/JJ06 4C161/LL02 4C161/MM05 4C161/NN05 4C161/WW10 |         |            |
| 代理人(译)         | 荒木义行                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                 |         |            |
| 其他公开文献         | JP5342973B2                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                          |         |            |
| 外部链接           | <a href="#">Espacenet</a>                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            |         |            |

# 摘要(译)

解决的问题：提供一种能够同时进行多个视野的内窥镜观察的内窥镜装置。 本发明提供的内窥镜装置在图像拾取单元的图像拾取表面上包括形成第一视场的图像的第一光束和形成第二视场的图像的第二光束。 基于具有不同强度比的组合光束和具有不同强度比的组合光束中的每一个在成像表面上形成的图像的至少两个图像数据，第一视野的图像数据和第二图像数据 视场分离装置用于生成视场的图像数据。 [选择图]图2

