

(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2004-81797

(P2004-81797A)

(43) 公開日 平成16年3月18日(2004.3.18)

(51) Int. Cl.⁷

A61B 1/00
G02B 23/24

F I

A61B 1/00 300A
A61B 1/00 310G
G02B 23/24 A

テーマコード(参考)

2H040
4C061

審査請求 未請求 請求項の数 3 O L (全 16 頁)

(21) 出願番号 特願2002-324337(P2002-324337)
(22) 出願日 平成14年11月7日(2002.11.7)
(31) 優先権主張番号 特願2002-183266(P2002-183266)
(32) 優先日 平成14年6月24日(2002.6.24)
(33) 優先権主張国 日本国(JP)

(71) 出願人 000000376
オリンパス株式会社
東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号
(74) 代理人 100076233
弁理士 伊藤 進
(72) 発明者 石神 崇和
東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オ
リンパス光学工業株式会社内
Fターム(参考) 2H040 AA02 BA21 DA14 DA21 DA43
GA02 GA11
4C061 AA29 BB01 CC06 DD03 FF12
HH33 JJ11

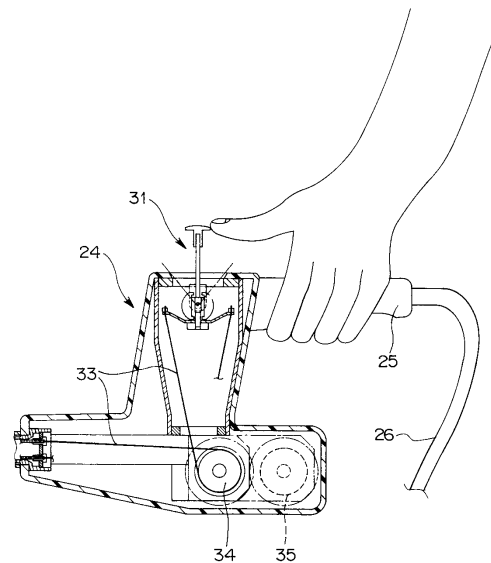
(54) 【発明の名称】 内視鏡

(57) 【要約】

【課題】 内視鏡を把持する使用者の腕への負担を軽減し、挿入部の捻じり操作や湾曲部の湾曲操作を自在に行える把持性及び操作性に優れた内視鏡を提供すること。

【解決手段】 内視鏡2Aは、細長で可撓性を有する挿入部20と、基端部に連結する操作部24と、可撓性を有するユニバーサルコード26とで構成されている。挿入部20は、先端側から順に先端部21と、後述する湾曲駒を連結して例えば上下/左右方向に湾曲するように構成した湾曲部22と、柔軟性を有する可撓管部23とで構成されている。操作部24は略h字形状に構成されており、挿入部20の挿入軸と異なる軸を有する把持部72が設けられている。この把持部72の先端側には湾曲部22を湾曲動作させる操作指示手段である湾曲レバー31が開口部32から突出している。

【選択図】 図5



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

操作部に設けた操作指示手段からの指示に基づいて駆動される駆動手段の駆動力によって牽引部材を移動させて挿入部の先端側に位置する湾曲部を所望の方向に湾曲動作させる内視鏡において、

前記操作部に、前記挿入部の挿入軸と異なる軸を有する把持部を設けたことを特徴とする内視鏡。

【請求項 2】

前記把持部の先端側に前記操作指示手段を配置したことを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡。

10

【請求項 3】

前記把持部の軸を所定の角度、傾斜させて、前記挿入部の挿入軸に対して交叉させたことを特徴とする請求項 1 又は請求項 2 に記載の内視鏡。

【発明の詳細な説明】**【0001】****【発明の属する技術分野】**

本発明は、牽引部材を駆動手段で移動させて挿入部に設けられている湾曲部を湾曲操作する内視鏡に関する。

【0002】**【従来の技術】**

20

従来より、体腔内や構造物の管内或いは隙間等を観察検査する装置として、内視鏡が広く利用されている。この内視鏡は、体腔内や構造物内等に挿入される挿入部と、この挿入部の基端部に設けられた操作部とで主に構成されている。

【0003】

前記内視鏡では、挿入部に例えば上下/左右方向に湾曲自在な湾曲部を設けたものがある。例えば、特開昭 58 - 65132 号公報にはモータの駆動力に操作ワイヤを進退させて先端湾曲機構を動作させて挿入部の向きを変化させる内視鏡が示されている。前記操作ワイヤの先端部は、前記湾曲部の先端側に固定され、この操作ワイヤの基端部は例えば、図 22 に示す操作部 101 に設けた操作指示手段である 1 本の湾曲操作レバー 102 の操作ワイヤ取付け機構部（不図示）に固定されている。

30

【0004】

したがって、使用者は、把持部を兼ねる操作部 101 を把持した状態で、親指で前記湾曲操作レバー 102 を傾倒操作することによって、対応する図示しない操作ワイヤを進退移動させて、湾曲部を所望の方向に湾曲させることができるようになっている。

【0005】**【特許文献】**

特開昭 58 - 65132 号公報（第 2 頁、第 1 図及び第 2 図）

【0006】**【発明が解決しようとする課題】**

しかしながら、前記図 22 に示した内視鏡 100 では、前記操作部 101 を把持した状態で前記湾曲操作レバー 102 を親指で自在に操作し難かった。このため、挿入部 103 を目的箇所まで挿入する際に、湾曲操作レバー 102 を親指で操作しながら挿入部 103 を捻じる捻じり操作を行うことは特に難しく、捻じり操作を行ったときに湾曲操作レバー 102 を保持することができなくなって、湾曲状態が変化してしまうおそれがあった。また、前記内視鏡を扱う際、操作部を把持している手を持ち上げた状態にするので、内視鏡を支える腕に負担がかかり、時間とともに操作性が損なわれおそれがあった。

40

【0007】

本発明は上記事情に鑑みてなされたものであり、内視鏡を把持する使用者の腕への負担を軽減し、挿入部の捻じり操作や湾曲部の湾曲操作を自在に行える把持性及び操作性に優れた内視鏡を提供することを目的にしている。

50

【 0 0 0 8 】

【 課題を解決するための手段 】

本発明の内視鏡は、操作部に設けた操作指示手段からの指示に基づいて駆動される駆動手段の駆動力によって牽引部材を移動させて挿入部の先端側に位置する湾曲部を所望の方向に湾曲動作させる内視鏡であって、

前記操作部に、前記挿入部の挿入軸と異なる軸を有する把持部を設けている。

そして、前記把持部の先端側に前記操作指示手段を配置している。

【 0 0 0 9 】

また、前記把持部の軸を所定の角度、傾斜させて、前記挿入部の挿入軸に対して交叉させている。

10

【 0 0 1 0 】

これらの構成によれば、設計の自由度が増し、把持性、操作指示手段の操作性或いは捻じり操作性等、使い勝手の向上を図れ、腕を下げた状態での操作部の把持が可能になる。そして、腕を下げた状態で操作部を把持して操作指示レバーの傾倒操作を親指で容易に行える。また、腕を下げた状態での挿入部の捻じり操作等を自在に行える。

【 0 0 1 1 】

【 発明の実施の形態 】

以下、図面を参照して本発明の実施の形態を説明する。

図 1 ないし図 6 は本発明の一実施形態に係り、図 1 は内視鏡装置を説明する図 2 は内視鏡の操作部の構成を説明する図、図 3 は湾曲装置の構成を説明する図、図 4 は図 2 の矢印 A 側から見たときの湾曲装置を説明する図、図 5 は操作部の把持状態を説明する図、図 6 は操作部の他の構成例を説明する図である。

20

【 0 0 1 2 】

図 1 に示すように本実施形態の内視鏡装置 1 は、挿入部 2 0 の先端部 2 1 に撮像素子（不図示）を内蔵したバッテリー駆動型の例えば工業用内視鏡（以下、内視鏡と略記する）2 と、この内視鏡 2 に観察部位を照明する照明光を供給する光源部及び前記撮像素子の駆動及びこの撮像素子から出力される画像信号から映像信号を生成する画像処理部、この画像処理部から出力される映像信号を受けて内視鏡画像を表示する表示装置であるモニタ 3 を備えた装置本体 4 とで主に構成されている。

【 0 0 1 3 】

前記内視鏡 2 は、細長で可撓性を有する挿入部 2 0 と、この挿入部 2 0 の基端部に連設する操作部 2 4 と、この操作部 2 4 から延出する可撓性を有するユニバーサルコード 2 6 とで構成されている。前記ユニバーサルコード 2 6 内には照明光を供給するライトガイドファイバー（不図示）や、撮像素子の駆動制御信号或いはこの撮像素子で光電変換した画像信号の授受を行う信号ケーブル（不図示）等が内挿している。

30

【 0 0 1 4 】

前記挿入部 2 0 は、先端側から順に先端部 2 1 と、後述する湾曲部を連設して例えば上下／左右方向に湾曲するように構成した湾曲部 2 2 と、柔軟性を有する可撓管部 2 3 とで構成されている。前記先端部 2 1 の先端面には図示は省略するが、観察窓、照明窓、鉗子導出口、送水や送気用の噴射ノズル等が設けられている。

40

【 0 0 1 5 】

図 2 に示すように前記操作部 2 4 は略 h 字形状に構成されており、前記挿入部 2 0 の挿入軸と異なる軸を有する把持部 2 5 が設けられている。この把持部 2 5 の先端側には前記湾曲部 2 2 を湾曲動作させる操作指示手段である湾曲操作指示レバー（以下、湾曲レバーと略記する）3 1 が開口部 3 2 から突出して設けられている。前記ユニバーサルコード 2 6 は前記把持部 2 5 の基端部から延出して前記装置本体 4 に電氣的に接続されている。

【 0 0 1 6 】

前記湾曲レバー 3 1 は、傾倒方向及び傾倒角度を変化させる傾倒操作を行うことによって、後述する牽引部材を移動させて前記湾曲部 2 2 を所望の方向に所望の湾曲量だけ湾曲させるようになっている。そして、図に示すように前記湾曲レバー 3 1 が直立状態のとき前

50

記湾曲部 2 2 は直線状態になるように構成されている。

【 0 0 1 7 】

前記湾曲部 2 2 は複数の湾曲駒 2 2 a、...、2 2 n を連設して構成されており、前記先端部 2 1 を構成する先端硬質部材 2 1 a に連結されるこの湾曲部 2 2 の最先端の湾曲駒 2 2 a には湾曲装置 3 0 を構成する上下 / 左右の操作方向にそれぞれ対応する牽引部材である 4 本の操作ワイヤ 3 3 の先端部がそれぞれ所定位置に固定されている。

【 0 0 1 8 】

そして、図 2 ないし図 4 に示すように本実施形態の湾曲装置 3 0 は、前記操作ワイヤ 3 3 と、これらワイヤ 3 3 の中途部がそれぞれ巻回配置される周方向溝 3 4 a を有するプリー 10
ー 3 4 と、このプリー 3 4 を湾曲操作時所定方向に所定トルクで回転させる駆動手段であるモータ 3 5 と、前記ワイヤ 3 3 の基端部が固定される前記湾曲レバー 3 1 に設けられた略十字形状のアーム部材 3 6 とで主に構成されている。

【 0 0 1 9 】

前記 4 本の操作ワイヤ 3 3 は、挿入部 2 0 内に挿通配置されているワイヤ挿通管路 3 3 A 内を挿通して操作部 2 4 内まで延出されて、前記プリー 3 4 に巻回されている。そして、巻回された前記操作ワイヤ 3 3 の基端部を前記アーム部材 3 6 の所定の湾曲形状のアーム部 3 6 a にそれぞれワイヤ止め 3 3 b によって一体的に固定している。

【 0 0 2 0 】

前記操作ワイヤ 3 3 の中途部は、前記周方向溝 3 4 a に対して所定の弛緩状態で巻回配置されている。また、前記プリー 3 4 は、前記モータ 3 5 の駆動力を伝達する第 1 歯車 20
3 7 a、第 2 歯車 3 7 b によって回転されるようになっている。なお、前記湾曲レバー 3 1 と前記アーム部材 3 6 とは、フレーム 3 8 に回動自在に配設される後述する軸受 4 0 の対向する所定位置に同軸に取付け固定されている。符号 3 9 は前記プリー 3 4 を回動自在に支持するベアリングである。

【 0 0 2 1 】

上述のように内視鏡 2 を構成したことによって、図 5 に示すように腕を下げた状態にして把持部 2 5 を把持することができるとともに、この把持部 2 5 を把持した手の親指で湾曲レバー 3 1 を自在に操作することができる。このことによって、腕に負担をかけることなく、挿入部 2 0 の捻じり操作や湾曲部 2 2 の湾曲操作を自在に行える。

【 0 0 2 2 】

なお、前記操作部 2 4 の形態は上述した略 h 字形状に限定されるものではなく、言い換えれば前記操作部 2 4 に設ける把持部 2 5 の構成位置は上述した実施形態の位置に限定されるものではなく、図 6 に示すように挿入部 2 0 の挿入軸と把持部 2 5 A の軸とが交叉するように設けるようにしてもよい。このことによって、腕を下げた状態にして把持部 2 5 A を把持すること、及びこの把持部 2 5 A を把持した手の親指で湾曲レバー 3 1 を自在に操作することができるので、挿入部 2 0 の捻じり操作や湾曲部 2 2 の湾曲操作を腕に負担をかけることなく自在に行える。

【 0 0 2 3 】

また、上述した実施形態では把持部 2 5、2 5 A、2 5 B の軸を挿入部 2 0 の挿入軸に対して交叉する構成としているが、前記把持部 2 5、2 5 A、2 5 B の軸を挿入部 2 0 の挿入軸を含む水平面に対して交叉するように、所定の角度捻じった状態で傾斜させる構成にしてもよい。

【 0 0 2 4 】

図 7 及び図 8 を参照して内視鏡の操作部の具体的な構成例を説明する。

図 7 は内視鏡の操作部を説明する側面図、図 8 は図 7 の操作部を矢印 A 方向から見たときの図である。

【 0 0 2 5 】

図 7 及び図 8 に示すように本実施形態においては内視鏡 2 の操作部 2 4 A を操作部本体 2 4 a、この操作部本体 2 4 a から先端側に突出した操作部先端部 2 4 b、前記操作部本体 2 4 a から上側に突出した操作部凸部 2 4 c 及び把持部 2 5 B とで構成している。前記操 50

作部本体 2 4 a の一側面部には突出したモーターカバー部が設けられている。したがって、本実施形態ではモーターカバー部 2 4 d にモータ 3 5 が配置され、プーリー 3 4 が操作部本体 2 4 a と操作部凸部 2 4 c との交叉位置近傍に配置されている。

【 0 0 2 6 】

前記把持部 2 5 B は、挿入部 2 0 の挿入軸と異なる軸を有し、把持部 2 5 の軸は水平線に対して所定の角度 だけ傾いて、挿入部 2 0 の挿入軸に対して交叉するように構成されている。なお、この把持部 2 5 B では把持性及び操作性を考慮して R 形状部として形成されている。

【 0 0 2 7 】

前記操作部 2 4 A の操作部凸部 2 4 c の対向する側面部には親指で前記湾曲レバー 3 1 を操作している状態のとき、例えば人差し指で操作可能な画像静止スイッチ 4 1 及び画像録画スイッチ 4 2 が略対称な位置関係で設けられている。また、前記把持部 2 5 B の下面側には前記スイッチ 4 1 , 4 2 と同様に湾曲レバー 3 1 を操作している状態のとき人差し指で操作可能なブライトネススイッチ 4 3 が設けられている。さらに、前記操作部本体 2 4 a の背面部には例えば横並びに複数の操作スイッチ 4 4 a、4 4 b、4 4 c が設けられ、対向する側面部にはパイロットランプとしての L E D 4 5 や L C D モニタや補助具の 1 つである P D A (登録商標) 等との電氣的接続部になるコネクタ部 4 6 が略対称な位置関係で設けられている。符号 4 7 は前記湾曲レバー 3 1 を保護する略コ字形状のガード部材である。

10

【 0 0 2 8 】

前記画像静止スイッチ 4 1 は、前記モニタ 3 に表示されている内視鏡画像を静止させるスイッチである。前記画像録画スイッチ 4 2 は前記モニタ 3 に表示されている内視鏡画像の録画を指示するスイッチである。前記ブライトネススイッチ 4 3 はモニタ 3 の画面上に表示される内視鏡画像の明るさを調整するスイッチであり、 A U T O E X P O S U R E 制御 (以下 A E 制御と略記する) の目標値を換えることによって、明るさ調整を例えば 8 段階で切り換えられるようにしている。

20

【 0 0 2 9 】

前記ブライトネススイッチ 4 3 は、具体的には、1 段階目を最も暗くなる設定、8 段階目を最も明るくなる設定にして、1 段階目 ~ 5 段階目をスローシャッター O F F にして目標値制御を行い、6 段階目 ~ 8 段階目はスローシャッター併用 A E 制御としている。そして、6 段階目、7 段階目、8 段階目の順で最大露光時間が延長され、前記 5 段階目以降の A E 目標値は最高値を設定する。

30

【 0 0 3 0 】

すなわち、スローシャッター動作可能段階の 1 段階前までに A E の目標値を十分に上げ、5 段階目で明るさが不足する場合に 6 段階目に移行することによってスローシャッターが働いて内視鏡画像が明るくなる。そして、ブライトネススイッチ 4 3 を 1 つとするときには、このスイッチをロータリ変更方式 (1 2 , ... , 7 8 1 2 , ... の順で操作毎に切り換わる) とし、2 つ配置可能なときにはそれぞれのスイッチに U P 機能と D O W N 機能とを割り付けて、明るさの段階を上下方向に適宜切り換えられる構成にする。

【 0 0 3 1 】

なお、スイッチの配置構成と機能との関係は上述した形態に限定されるものではない。また、本実施形態では各スイッチ 4 1 , 4 2 , 4 3 , 4 4 を操作部 2 4 A を構成する各面から出っ張らせて指による識別を容易にする構成としているが、各スイッチ 4 1 , 4 2 , 4 3 , 4 4 に限らず L E D 4 5、コネクタ部 4 6 を各面と面一致状態或いは凹んだ状態に構成するようにしてもよい。

40

また、ガード部材を図 9 (a)、(b) に示すように前記湾曲レバー 3 1 の先端側周囲を囲む板状ガード部材 4 8 としてもよい。

【 0 0 3 2 】

ここで、図 1 0 のモータ制御部の構成例を説明する図を参照にしてモータ制御に関して説明する。

50

【 0 0 3 3 】

図 1 0 に示すように本実施形態では装置本体 4 内に前記モータ 3 5 のモータ電流を検知するモータ電流検知回路 5 1 を設けている。このモータ電流検知回路 5 1 は、モータにかかる負荷が大きくなったときにモータ電流が大きくなる特性を利用したものであり、モータ電流を検知し、その検知結果に基づいて湾曲レバー 3 1 の操作力量を制御する。具体的には、モータ電流が大きくなったとき、湾曲レバー 3 1 の操作力量を重くすることによって、モータ 3 5 にかかっている負荷が大きいことを使用者に告知してモータ 3 5 に過剰な負荷がかかることを未然に防止する。

【 0 0 3 4 】

そのため、制御部 5 0 にはモータ 3 5 を制御するモータ制御回路 5 2、前記モータ電流検知回路 5 1、このモータ電流検知回路 5 1 で検出された電流データを基にモータ 3 5 の負荷を判定し、その判定結果に基づいた制御信号をレバー力量制御回路 5 4 に出力するマイクロコントローラ 5 3 とが設けられている。

10

【 0 0 3 5 】

前記レバー力量制御回路 5 4 では前記マイクロコントローラ 5 3 からモータ 3 5 にかかる負荷が大きいため湾曲レバー 3 1 の操作力量を重くする制御信号が出力されることによって、湾曲レバー 3 1 の操作力量を重くして使用者にモータ 3 5 にかかる負荷が大きくなっていることを告知する。

【 0 0 3 6 】

一方、前記モータ電流検知回路 5 1 で検知したモータ電流が一定レベルを超えているときには、このモータ電流検知回路 5 1 から前記操作部 2 4 A に設けられている LED 4 5 を例えば点滅させるなどしてモータ 3 5 が過負荷状態であることを視覚的に使用者に告知したり、モータ制御回路 5 2 に対してモータ停止指示信号を出力してモータ 3 5 の駆動を停止させる。このことによって、使用者がモータの過負荷状態で操作しつづける不具合が確実に防止される。

20

【 0 0 3 7 】

なお、前記モータ 3 5 が過負荷状態であるとき、CPU 回路 5 5 によって光源部 4 a の照明光を暗くしたり、画像処理部 4 b による映像信号の生成を停止させて、内視鏡装置全体の動作を停止させ制御を行うようにしてもよい。

【 0 0 3 8 】

上述した実施形態では、表示装置であるモニタ 3 を装置本体 4 に設けた一例を示したが、表示装置を内視鏡の操作部に着脱自在に設ける構成も考えられる。以下に、その構成を説明する。

30

【 0 0 3 9 】

図 1 1 ないし図 1 3 は内視鏡の操作部に表示装置を着脱自在に設ける構成にかかり、図 1 1 は操作部近傍に液晶モニタを配置した状態を説明する図、図 1 2 はステアの操作部への装着状態を説明する図、図 1 3 は挿入部固定部の他の構成を説明する図である。

【 0 0 4 0 】

なお、図 1 1 (a) は液晶モニタが取り付けられた操作部を側方から見たときの図、図 1 1 (b) は液晶モニタが取り付けられた操作部を正面から見たときの図である。

40

【 0 0 4 1 】

図 1 1 (a)、(b) に示すように操作部 2 4 A には表示装置である例えば液晶モニタ 6 0 がステア 6 1 に設けたマウント 6 2 に着脱自在に取り付けられるようになっている。このマウント 6 2 は、例えば液晶モニタ 6 0 が着脱される第 1 マウント 6 2 a と、挿入部固定部 6 1 b に一体に固定された第 2 マウント 6 2 b とで構成されている。

【 0 0 4 2 】

図 1 1 (a) ないし図 1 2 に示す様に前記ステア 6 1 は、ステア本体 6 1 a と、前記挿入部 2 0 を構成する折れ止め部材 2 0 a に配置される挿入部固定部 6 1 b と、このステア本体 6 1 a の挿入軸方向への進退移動を防止するように操作部 2 4 A のモーターカバー部 2 4 d に取り付けられる係止リング部 6 1 c とで構成されている。そして、前記挿入部固定

50

部 6 1 b にはステア 6 1 の着脱を素早く確実にを行うための弾性部材で形成したフック 6 3 及びこの挿入部固定部 6 1 b の所定位置に回動自在な図示しないカム機構部を有するロックレバー 6 4 とが設けられている。

【 0 0 4 3 】

したがって、まず、モーターカバー部 2 4 d に係止リング部 6 1 c を係入配置し、この状態で、前記挿入部固定部 6 1 b を折れ止め部材 2 0 a に取り付ける。このとき、フック 6 3 の有する弾性力で一体的に取り付け、ロックレバー 6 4 を操作して前記カム機構部によりフック 6 3 を押さえる。このことによって、ステア 6 1 が確実に操作部 2 4 A に配置された状態になる。次いで、第 1 マウント 6 2 a に液晶モニタ 6 0 を取り付け、すると、操作部 2 4 A に一体に液晶モニタ 6 0 が配置される。

10

【 0 0 4 4 】

なお、前記第 1 マウント 6 2 a に液晶モニタ 6 0 を配置する代わりに P D A (登録商標) を配置するようにしてもよい。

また、前記ステア 6 1 の挿入部固定部 6 1 b をフック 6 3 及びロックレバー 6 4 で構成する代わりに、図 1 3 に示すように所定の付勢力を備えた例えば一对の板ばね 6 5 を配置して、この板ばね 6 5 の付勢力を利用して挿入部固定部 6 1 b を前記折れ止め部材 2 0 a に対して着脱自在な構成にしてもよい。

【 0 0 4 5 】

さらに、本構成の内視鏡装置においては図 1 4 の収納ケースの構成を説明する図に示すような収納ケース 5 が用意されており、この収納ケース 5 内に前記内視鏡 2 及び装置本体 4 が収納される。前記収納ケース 5 はケース本体 5 a と蓋部材 5 b とで構成されており、このケース本体 5 a 側に内装材として設けられた保護部材 5 c には内視鏡用凹部 5 d や補助具用凹部 5 e が複数形成され、内視鏡用凹部 5 d に前記内視鏡 2 及び装置本体 4 が配置され、補助具用凹部 5 e に前記液晶モニタ 6 0 、図示しない P D A (登録商標) 及びステア 6 1 が配置される。

20

【 0 0 4 6 】

前記内視鏡 2 は、操作部 2 4 A に対して前記挿入部 2 0 及びユニバーサルコード 2 6 が一体的(つまり、着脱自在な構成ではない)に設けられるとともに、このユニバーサルコード 2 6 の端部も装置本体 4 に対して一体に設けられている。このことによって、収納ケース 5 から取り出してすぐに内視鏡 2 の使用が可能である。また、内視鏡 2 に設けられている撮像素子の有する特性に合わせて画像処理部の調整を行って最良の観察性能を得られる。

30

【 0 0 4 7 】

前記蓋部材 5 b 側にも保護部材 5 c が設けられている。符号 5 f はキャスター、符号 5 g は第 1 ハンドル、符号 5 h は第 2 ハンドル、符号 5 i は伸縮自在な第 3 ハンドルである。

【 0 0 4 8 】

次に、図 1 5 ないし図 2 0 を参照して、具体的な内視鏡装置の構成例を説明する。

図 1 5 は内視鏡及び装置本体の構成が異なる内視鏡装置を説明する図、図 1 6 は操作部の構成を説明する図、図 1 7 は操作部の構成を説明する断面図、図 1 8 は装置本体を説明する図、図 1 9 は作業者が内視鏡装置を使用している状態を説明する図、図 2 0 は操作部を装置本体に取り付けた状態で装置本体を作業机上に載置した状態を示す図である。

40

【 0 0 4 9 】

なお、図 1 6 (a) は操作部を示す側面図、図 1 6 (b) は図 1 6 (a) の矢印 B 方向から操作部の上面を見たときの図、図 1 7 (a) は操作部を作業机上に載置した状態の側面方向の断面図、図 1 7 (b) は図 1 7 (a) の矢印 C 方向から把持部の基端面側側部を見たときの図である。

【 0 0 5 0 】

図 1 5 に示すように本実施形態の内視鏡装置 1 A では内視鏡 2 A の操作部 7 0 を構成する操作部本体 7 1 の所定位置にガード部材 1 1 及びフック部材 1 2 等を設けるとともに、ユニバーサルコード 2 6 を把持部 7 2 の側面部から延出する構成にしている。一方、装置本

50

体 4 A の側壁の所定位置に前記フック部材 1 2 が挿入される穴部 8 1 a を有するフック受け 8 1 及びこの装置本体 4 A を作業者が身につける際に使用する肩ベルト 8 2、腰ベルト 8 3 が設けられている。

【 0 0 5 1 】

図 1 6 (a) ないし図 1 7 (b) に示すように前記内視鏡 2 A の操作部 7 0 は、操作部本体 7 1 と、この操作部本体 7 1 より徐々に幅寸法が狭くなるように形成した把持部 7 2 とで構成されている。前記操作部本体 7 1 の内部にはモータ 3 5、プーリー 3 4 等を備えた湾曲装置 3 0 が配置されている。

【 0 0 5 2 】

本実施形態の内視鏡 2 A では前記操作部 7 0 を作業台上に載置させた状態で操作可能なように、前記操作部本体 7 1 の底面 7 1 a と前記把持部 7 2 の底面 7 2 a とを同一面上に位置するように形成している。そして、前記操作部本体 7 1 の底面 7 1 a 及び把持部 7 2 の底面 7 2 a に、滑り性及び安定した設置性を考慮して、ゴム製で所定形状の脚部 7 3 を複数設けている。また、前記把持部 7 2 の基端面側側部 7 2 b に、ユニバーサルコード 2 6 が配置される切り欠き部 7 4 を形成している。前記切り欠き部 7 4 の底面側には逃がし部 7 4 a が形成されており、端面側には口金 7 5 が配置されており、この口金 7 5 を介して前記湾曲装置 3 0 に接続される電気ケーブル等を挿通したユニバーサルコード 2 6 が延出している。

10

【 0 0 5 3 】

本実施形態における前記把持部 7 2 の軸は、上述と同様、前記挿入部 2 0 の挿入軸に対して交叉している。加えて、作業機 9 0 上に載置することを考慮して、前記挿入部 2 0 の挿入軸を水平線に対して所定角度 a (例えば a を約 1 0 度に設定する) だけ挿入部基端から挿入部先端に向かうに伴って下方に傾けるとともに、作業台面から折れ止め 7 6 の先端位置までの隙間 h 1 を所定量確保している。また、湾曲レバー 3 1 の軸を鉛直方向に対して所定角度 b (例えば b を約 4 0 度に設定する) だけ傾けて、操作部 7 0 を把持した状態での操作及びこの操作部 7 0 を作業機 9 0 に載置した状態での操作を共に良好に行えるようにしている。

20

これらのことによって、前記操作部 7 0 を作業機 9 0 上に載置させるとき、この操作部 7 0 から延出しているユニバーサルコード 2 6 及び挿入部 2 0 に邪魔されることなく、この操作部 7 0 に設けた脚部 7 3 を作業機 9 0 上に設置させて容易に載置状態を得られる。

30

【 0 0 5 4 】

前記操作部 7 0 には把持部 7 2 を把持している手で操作可能な複数の操作スイッチ 7 7 が操作性を考慮して設けられている。例えば、湾曲レバー 3 1 が突設している操作部本体 7 1 の上面 7 2 c の湾曲レバー 3 1 近傍にはアップ用ボタン及びダウン用ボタンとで構成したブライトネススイッチ 7 7 a、7 7 b 及びパワースイッチ 7 7 c が設けられ、操作部本体 7 1 の両側の側面 7 2 d、7 2 e には左右どちらの手で把持部 7 2 を把持している状態でもその把持している手の指で操作可能な画像静止スイッチ 7 7 d 及び画像録画スイッチ 7 7 e が設けられ、前記把持部 7 2 の例えば前記切り欠き部 7 4 に対向する前方側側面部 7 2 f には前記把持部 7 2 を把持している状態での操作が可能なズームスイッチ 7 7 f が設けられている。

40

このことによって、作業者が把持部 7 2 を把持している状態で、その把持している手の指で操作部 7 0 に設けられている各種操作スイッチ 7 7 a、...、7 7 f の操作を容易に行える。

【 0 0 5 5 】

前記操作部本体 7 1 の前方側面 7 2 g には前記湾曲レバー 3 1 より例えば寸法 d だけ突出した衝撃吸収部材である例えば硬質ゴムで形成したガード部材 1 1 が前記前方側面 7 2 g の略全面にわたって設けられている。このガード部材 1 1 の湾曲レバー 3 1 側部には変形を容易にさせて衝撃吸収性を高める目的の穴部 1 1 a が設けられている。

このことによって、前記操作部 7 0 を誤って落下させてしまったときや、ぶつけてしまったときに、前記ガード部材 1 1 が衝撃を和らげて湾曲レバー 3 1 及び操作部 7 0 全体を衝

50

撃から保護している。

【0056】

一方、図18に示すように前記装置本体4Aには内視鏡画像が表示されるモニタ4が固定ネジ84によって取り付け部材85一体的に固定されている。この取り付け部材85はヒンジ部86を介して装置本体4Aに取り付けられており、このことによって前記モニタ4が前記装置本体4Aに対して所定の傾倒角度に調整可能になっている。

【0057】

前記装置本体4Aの上面87aには前記操作部70に設けられている各操作スイッチ77a、...、77fと同様の機能を有したり、後述するPCカード収容部に収容されたPCカード内のファイルを表示したり、削除する機能を有する各種スイッチ88が設けられている。また、装置本体の側面の所定位置には前記内視鏡2Aのフック12が配置されるフック受け81が設けられている。

10

【0058】

このことによって、図19に示すように作業者がこの装置本体4Aを身につけた状態のとき、前記フック12を前記フック受け81に配置することによって、前記操作部70を装置本体4Aに取り付けた状態にして作業を行える。また、図20に示すように前記フック12を前記フック受け81に配置した状態にして、装置本体4Aを作業机90上に載置した状態で内視鏡2Aの取扱いを行える。このとき、前記把持部72の底面72aと作業机90の表面との間にはh2の隙間が形成されるとともに、ユニバーサルコード26が逃げ部74aに沿って延出する。

20

【0059】

なお、符号89aはヒューズであり、符号89bはバッテリー、符号89cはPCカード収容部、符号89dはDC変換アダプタ接続部、符号89eは電源切替スイッチ、符号89fはメインスイッチ、符号89gはバッテリー収容部、符号89hは収容扉である。本実施形態の内視鏡装置1Aにおいては交流電源及びバッテリー89bによる駆動が可能になっている。また、前記ガード部材11に設けた穴部11aを架台に引っ掛ける際に利用するようにしてもよい。さらに、図21のモニタを回動可能にするヒンジの他の配置例を説明する図に示すように、ヒンジ91をモニタ3の両側面部に設けて装置本体4Aに対する傾倒角度を所定角度に調整できるようにしてもよい。

30

【0060】

なお、本発明は、以上述べた実施形態のみ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。

【0061】

[付記]

(1) 操作部に設けた操作指示手段からの指示に基づいて駆動される駆動手段の駆動力によって牽引部材を移動させて挿入部の先端側に位置する湾曲部を所望の方向に湾曲動作させる内視鏡において、

前記操作部に、前記挿入部の挿入軸と異なる軸を有する把持部を設けた内視鏡。

【0062】

(2) 前記把持部の先端側に前記操作指示手段を配置した付記1に記載の内視鏡。

40

【0063】

(3) 前記操作指示手段は傾倒操作可能な湾曲操作指示レバーである付記2記載の内視鏡。

【0064】

(4) 前記把持部の軸を所定の角度、傾斜させて、前記挿入部の挿入軸に対して交叉させた付記1又は付記2に記載の内視鏡。

【0065】

(5) 前記把持部の軸を所定の角度、傾斜させて、前記挿入部の挿入軸を含む水平面に対して交叉させた付記1又は付記2に記載の内視鏡

(6) 前記操作部を、操作部本体と把持部とで構成する一方、前記操作部の底面及び前記

50

把持部の底面を同一平面に設定した付記 1 記載の内視鏡。

【 0 0 6 6 】

(7) 前記操作部の底面及び前記把持部の底面に脚部を設けた付記 6 記載の内視鏡。

【 0 0 6 7 】

【 発明の効果 】

本発明の内視鏡は、内視鏡を把持する使用者の腕への負担を軽減し、挿入部の捻じり操作や湾曲部の湾曲操作を自在に行える把持性及び操作性に優れた内視鏡を提供することができる。

【 図面の簡単な説明 】

【 図 1 】 内視鏡装置を説明する図

10

【 図 2 】 内視鏡の操作部の構成を説明する図

【 図 3 】 湾曲装置の構成を説明する図

【 図 4 】 図 2 の矢印 A 側から見たときの湾曲装置を説明する図

【 図 5 】 操作部の把持状態を説明する図

【 図 6 】 操作部の他の構成例を説明する図

【 図 7 】 図 7 及び図 8 は内視鏡の操作部の具体的な構成例を説明するものであり、図 7 は内視鏡の操作部を説明する側面図

【 図 8 】 図 7 の操作部を矢印 A 方向から見たときの図

【 図 9 】 他のガード部材を説明する図

【 図 1 0 】 モータ制御部の構成例を説明する図

20

【 図 1 1 】 図 1 1 ないし図 1 3 は内視鏡の操作部に表示装置を着脱自在に設ける構成にかかり、図 1 1 は操作部近傍に液晶モニタを配置した状態を説明する図

【 図 1 2 】 ステアの操作部への装着状態を説明する図

【 図 1 3 】 挿入部固定部の他の構成を説明する図

【 図 1 4 】 収納ケースの構成を説明する図

【 図 1 5 】 図 1 5 ないし図 2 0 は具体的な内視鏡装置の構成例を説明する図であり、図 1 5 は内視鏡及び装置本体の構成が異なる内視鏡装置を説明する図

【 図 1 6 】 操作部の構成を説明する図

【 図 1 7 】 操作部の構成を説明する断面図

【 図 1 8 】 装置本体を説明する図

30

【 図 1 9 】 作業者が内視鏡装置を使用している状態を説明する図

【 図 2 0 】 操作部を装置本体に取り付けた状態で装置本体を作業机上に載置した状態を示す図

【 図 2 1 】 モニタを回動可能にするヒンジの他の配置例を説明する図

【 図 2 2 】 従来の内視鏡操作部の構成例を説明する図

【 符号の説明 】

2 ... 内視鏡

2 0 ... 挿入部

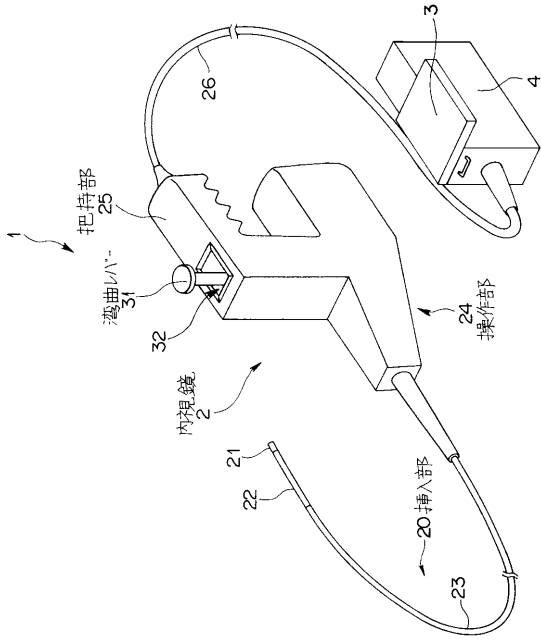
2 4 ... 操作部

2 5 ... 把持部

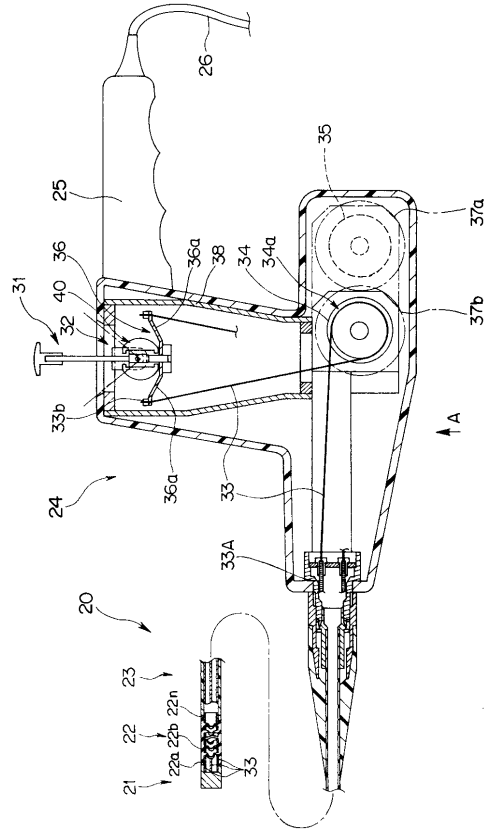
40

3 1 ... 湾曲レバー

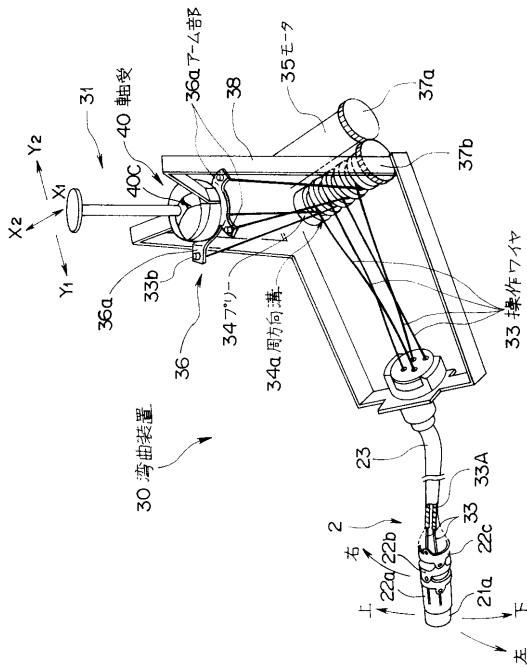
【 図 1 】



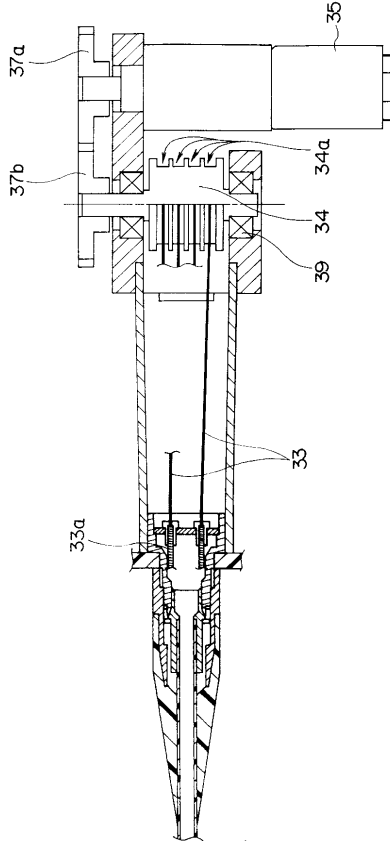
【 図 2 】



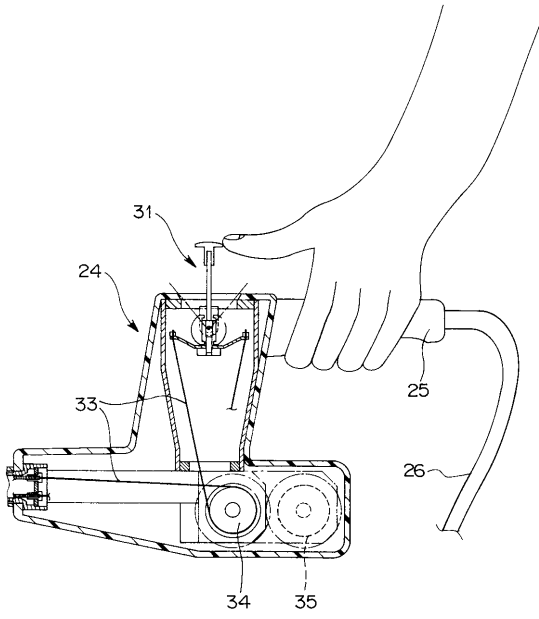
【 図 3 】



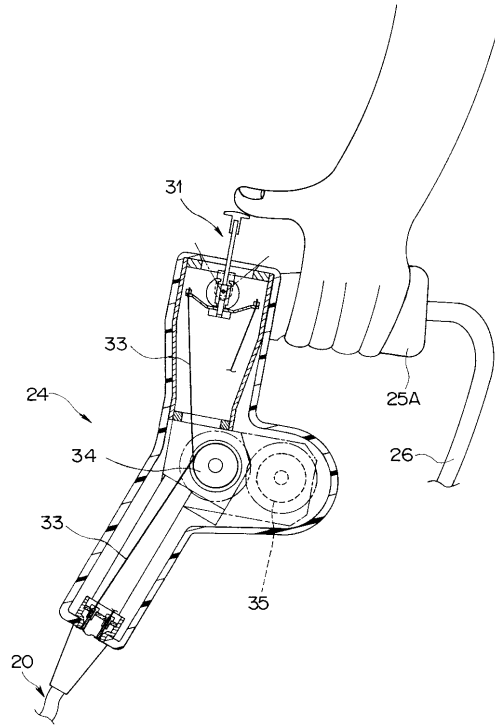
【 図 4 】



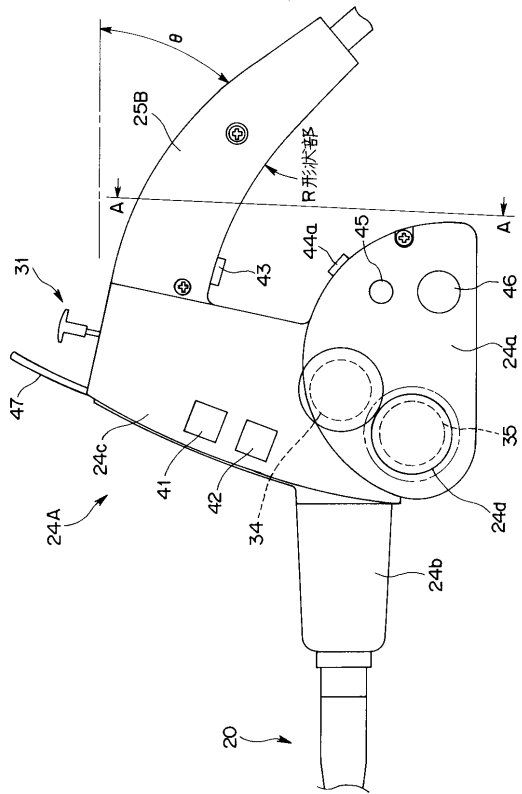
【 図 5 】



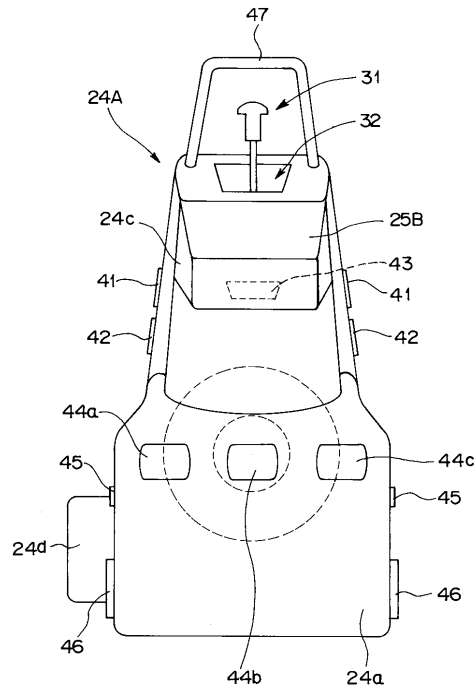
【 図 6 】



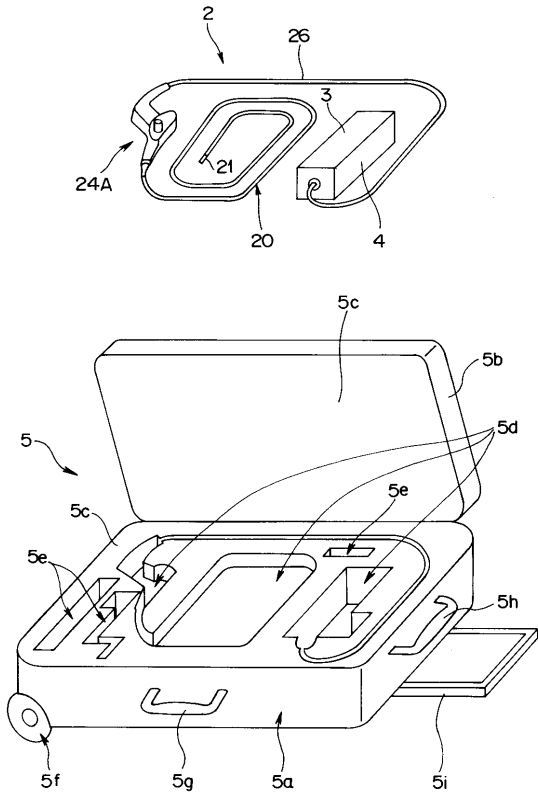
【 図 7 】



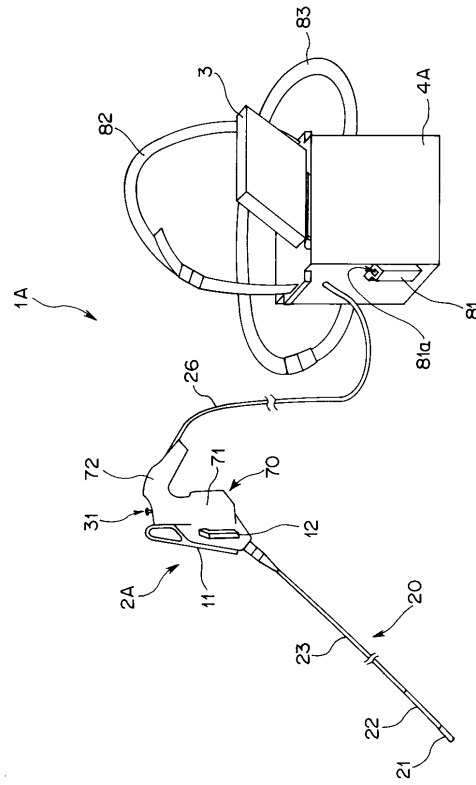
【 図 8 】



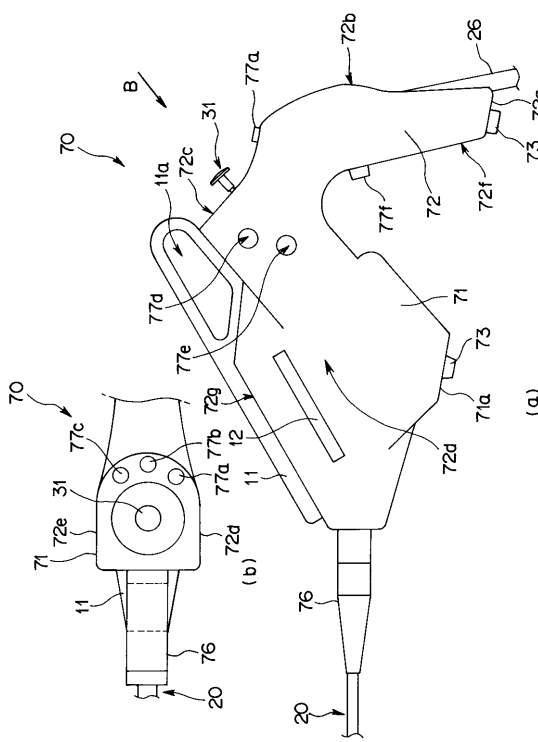
【 図 1 4 】



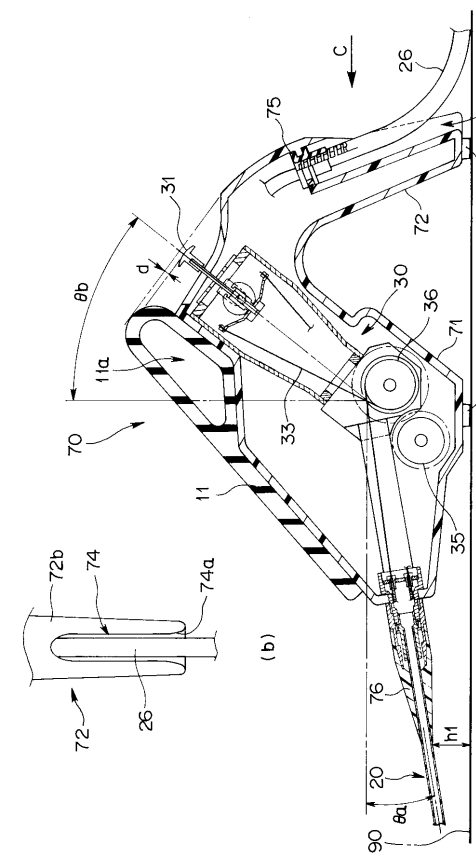
【 図 1 5 】



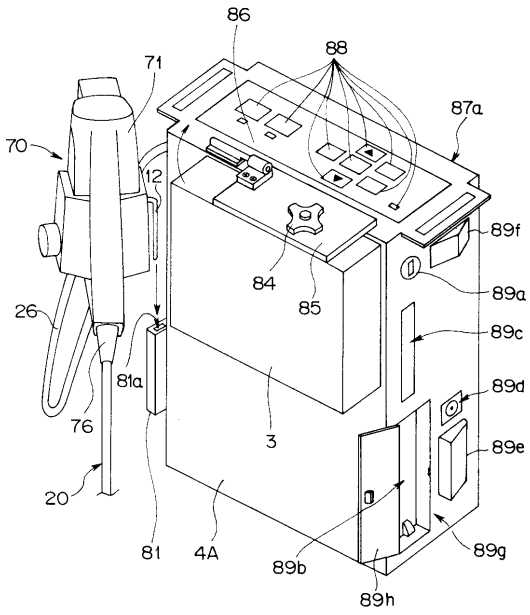
【 図 1 6 】



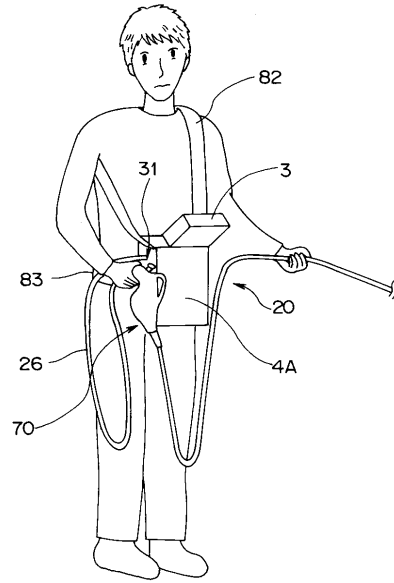
【 図 1 7 】



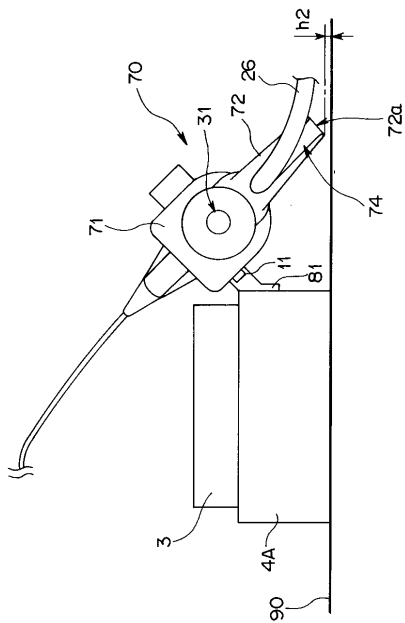
【 図 1 8 】



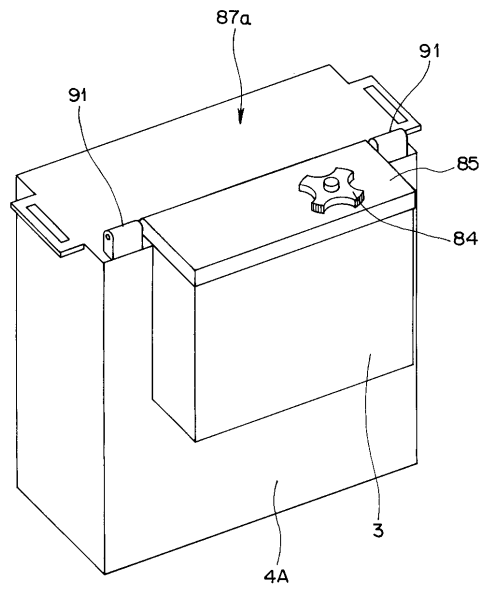
【 図 1 9 】



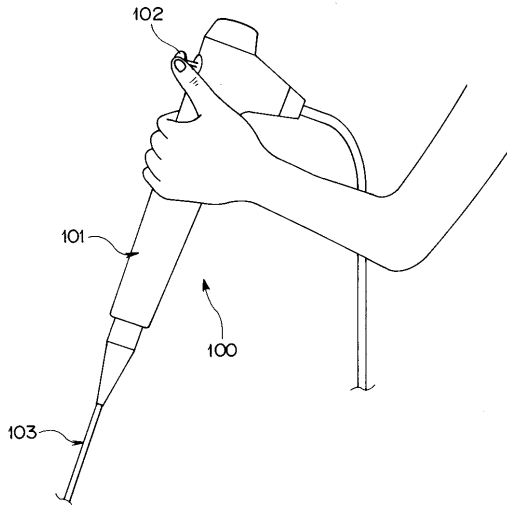
【 図 2 0 】



【 図 2 1 】



【 図 2 2 】



专利名称(译)	内视镜		
公开(公告)号	JP2004081797A	公开(公告)日	2004-03-18
申请号	JP2002324337	申请日	2002-11-07
[标]申请(专利权)人(译)	奥林巴斯株式会社		
申请(专利权)人(译)	奥林巴斯公司		
[标]发明人	石神崇和		
发明人	石神 崇和		
IPC分类号	G02B23/24 A61B1/00		
CPC分类号	A61B1/0016		
FI分类号	A61B1/00.300.A A61B1/00.310.G G02B23/24.A A61B1/00.710 A61B1/00.711 A61B1/005.523 A61B1/008.512		
F-TERM分类号	2H040/AA02 2H040/BA21 2H040/DA14 2H040/DA21 2H040/DA43 2H040/GA02 2H040/GA11 4C061/AA29 4C061/BB01 4C061/CC06 4C061/DD03 4C061/FF12 4C061/HH33 4C061/JJ11 4C161/AA29 4C161/BB01 4C161/CC06 4C161/DD03 4C161/FF12 4C161/HH33 4C161/JJ11		
代理人(译)	伊藤 进		
优先权	2002183266 2002-06-24 JP		
其他公开文献	JP4460821B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

解决的问题：提供一种握持性和操作性优异的内窥镜，其中减轻了用户的手臂握住内窥镜的负担，并且可以自由地进行插入部的扭曲操作和弯曲部的弯曲操作。那个内窥镜（2A）包括细长且挠性的插入部（20），与基端部连接的操作部（24），以及挠性通用线（26）。插入部20包括从前端侧起依次形成的前端部21，在后述的弯曲片连续地设置并沿上下左右方向弯曲的弯曲部22，具有挠性的挠性管部23。它是由组成。操作部24被构造大致h形，并且设有抓握部72，该抓握部72的轴线与插入部20的插入轴线不同。作为使弯曲部22弯曲的操作指示单元的弯曲杆31从握持部72的前端侧的开口32突出。[选择图]图5

