

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第4754674号
(P4754674)

(45) 発行日 平成23年8月24日(2011.8.24)

(24) 登録日 平成23年6月3日(2011.6.3)

(51) Int.Cl.

F 1

A 6 1 B 19/00 (2006.01)

A 6 1 B 19/00 5 0 6

A 6 1 B 19/00 5 0 2

請求項の数 1 (全 16 頁)

(21) 出願番号 特願2000-193223 (P2000-193223)
(22) 出願日 平成12年6月27日(2000.6.27)
(65) 公開番号 特開2002-11022 (P2002-11022A)
(43) 公開日 平成14年1月15日(2002.1.15)
審査請求日 平成19年6月21日(2007.6.21)

(73) 特許権者 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 100084618
弁理士 村松 貞男
(74) 代理人 100100952
弁理士 風間 鉄也
(74) 代理人 100097559
弁理士 水野 浩司
(72) 発明者 溝口 正和
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
(72) 発明者 中西 一仁
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
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 手術用顕微鏡

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

術部を立体観察する鏡体と、
前記鏡体の観察像に画像を表示させる視野内表示手段及び又は画像重畳表示手段と、
前記視野内表示手段及び又は画像重畳表示手段に画像情報を表示する表示制御手段と、
前記表示制御手段と接続された生検監視モニターと、
前記生検監視モニターから出力される画像情報によって患者の状態を検出する比較演算部と、
を有し、
前記表示制御手段は、前記比較演算部の状態検出結果に基づいて、前記視野内表示手段及び又は画像重畳表示手段への前記画像情報の表示・非表示の制御を行なうことを特徴とする手術用顕微鏡。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

この発明は、特に脳神経外科等で微細部位の手術に使用される手術用顕微鏡に関する。

【0002】

【従来の技術】

従来、脳神経外科領域では、より微細な手術を確実にを行うために、術部を立体で拡大観察する手術用顕微鏡が多く利用されている。さらに、近年では手術を確実にを行うため、手

10

20

術用顕微鏡観察下のみで行なっていた従来の手術に、内視鏡観察が併用されており、手術用顕微鏡観察像と内視鏡観撮像とを手術用顕微鏡視野内で同時に観察できることが望まれている。また、内視鏡観撮像にとどまらず、術前のＣＴやＭＲの画像及び術中の神経モニター等の情報の同時観察も望まれている。

【０００３】

従来技術としては、例えば、特開平９－５６６６９号公報、特開平１１－２５８５１４号公報及び特願平１１－２８８３２８号が知られている。これらは、術部を観察する第１の観察手段としての顕微鏡観察像の視野内に第２の観察手段の観察像の少なくとも一部が表示され、顕微鏡観察像では観察できない死角部分や組織内部の状態を認識できるようにしたものである。すなわち、液晶フィルタを用いて顕微鏡観察像を遮蔽し、その遮蔽部分へ画像投影を行ない、任意の位置に画像表示可能としたものである。

10

【０００４】

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、前述した従来技術のものは、内視鏡観察のオリエンテーション操作中に、その画像表示自体が邪魔になったり、逆に大きな画像として観察することができない。

【０００５】

この発明は前記事情に着目してなされたもので、その目的とするところは、顕微鏡の死角を観察する内視鏡観察画像、ナビゲーション装置による顕微鏡、内視鏡観察位置の画像情報、さらには内視鏡観察方向等の画像情報を各々単独または任意に組み合わせて表示し、術者が手術状況に応じて画像情報が得られ、効率的に手術が遂行できる手術用顕微鏡を提供することにある。

20

【０００６】

【課題を解決するための手段】

この発明は、前記目的を達成するために、術部を立体観察する鏡体と、前記鏡体の観察像に画像を表示させる視野内表示手段及び又は画像重畳表示手段と、

前記視野内表示手段及び又は画像重畳表示手段に画像情報を表示する表示制御手段と、前記表示制御手段と接続された生検監視モニターと、前記生検監視モニターから出力される画像情報によって患者の状態を検出する比較演算部と、を有し、前記表示制御手段は、前記比較演算部の状態検出結果に基づいて、前記視野内表示手段及び又は画像重畳表示手段への前記画像情報の表示・非表示の制御を行なうことを特徴とする手術用顕微鏡である。

30

【０００７】

請求項２は、請求項１記載の手術用顕微鏡において、前記表示手段は、表示・非表示の制御のスレッシュホールドが設定可能であることを特徴とする。

【０００９】

前記構成によれば、操作入力手段の観察部選択及び表示選択を行なうことにより、顕微鏡観察視野内に顕微鏡の死角を観察する内視鏡画像及びナビゲーション画像を選択表示し、表示画面にモニターに表示された処置位置または手術用顕微鏡の観察位置に応じた断層画像、３次元構築画像等を選択的に表示でき、術者が手術状況に応じて画像情報が得られる。

40

【００１０】

【発明の実施の形態】

以下、この発明の各実施の形態を図面に基づいて説明する。

【００１１】

図１～図８は第１の実施形態を示す。図１及び図２は手術用顕微鏡の接眼鏡筒の光学系の構成を示し、図１は双眼接眼鏡筒部の内部構成を示す図で、図２は、図１における側面図で、図中左側観察光学系を示している。

【００１２】

図１及び図２に示すように、鏡体（図示しない）の固定ハウジング７の内部には左右一対の結像レンズ８ａ，８ｂが配置されており、前記結像レンズ８ａ，８ｂは鏡体から出射さ

50

れる左右観察光束を入射させるべく、鏡体の観察光学系と光学的に接続されている。

【0013】

また、9a、9bは前記結像レンズ8a、8bを介した光束を各々90°外方に反射させるミラーで、その出射光軸上にはイメージローテータプリズム10a、10bが配置されている。前記イメージローテータプリズム10a、10bの後方には、両観察光束を各々180°反転させるプリズム11a、11bが配置されており、さらにその後方には前記プリズム11a、11bからの出射光軸を、後述する接眼光学系による観察光軸OL、ORと並行方向に反射させる三角プリズム12a、12bが配置固定されている。三角プリズム12a、12bの後方には、前記結像レンズ8a、8bにより結像された第1の中間結像点13a、13bが位置する。

10

【0014】

ここで、前記第1の中間結像点13aの近傍には後述する導光手段としてのプリズム14a、14bの上面が略一致するよう設けられるとともに、前記第1の中間結像点13a、13bの後方には像をリレーするリレーレンズ15a、15bが設置固定されている。ここで、前記プリズム11a、11b、三角プリズム12a、12b、リレーレンズ15a、15bは可動ハウジング16内に内蔵されている。

【0015】

前記可動ハウジング16は、接続部17a、17bを介して軸O、すなわち前記プリズム11a、11bの入射光軸まわりに回転可能になっている。また、前記ローテータプリズム10a、10bは図示しないカム機構等により、前記可動ハウジング16の固定ハウジング7に対する回転に対して1/2の角度だけ軸O中心に回転可能になっている。

20

【0016】

また、符号18a、18bは入射反射面19a、19bと出射反射面20a、20bからなり、前記眼幅調整ハウジング4a、4bに内蔵された反射部材としての平行プリズムである。前記第1の中間結像点13a、13bから前記リレーレンズ15a、15bにより伝達された像は、前記平行プリズム18a、18bの出射反射面20a、20bから各々第2の中間結像点21a、21bに結像される。そして、前記接眼ハウジング5a、5bに内蔵された一对の接眼光学系22a、22bに導かれ、顕微鏡光学観察像として観察光軸OR、OLを構成している。

【0017】

30

ここで、前記眼幅調整ハウジング4a、4bは、前記可動ハウジング16に対し三角プリズム12a、12bからの出射光軸（図中垂直方向）と略一致した軸周りに回転自在に支持され、また、図2に示すように、抜け止め部材23a、23b（図2では23aのみ図示する。）により軸方向には前記可動ハウジング16に対し不動に支持されている。本構造と前記平行プリズム18a、18bにより、いわゆるジータントップ眼幅調整機構を構成している。

【0018】

また、図3に示す鏡体4には、対物光学系24と、変倍光学系25と、接眼光学系とが内蔵され、各々左右一对の光路が設けられている。ここで、対物光学系24には焦点可変機構及び焦点距離検出用センサが設けられている。さらに、変倍光学系25には変倍機構及び変倍検出用センサが設けられている。

40

【0019】

鏡体4にはハーフミラーからなる光路挿入手段26及び画像挿入光学系27が設けられ、この画像挿入光学系27は画像重畳用モニター28から出射した光束をアフォーカル光束にして光路挿入手段26に入射させるようになっている。なお、28aは画像重畳用モニター28に画像信号を送るためのケーブルである。

【0020】

一方、図2に示すように、第1の観察光学系の外側には第2の観察光学系を収納する第2の接眼ハウジング30が設けられている。第2の観察光学系は以下により構成されている。図中左側光路のみであるが、右側光路も同様の構成となっている。31は図示しないコ

50

ントローラからの制御により、内視鏡等の画像を電子画像として表示する小型ＬＣＤモニターで、前記眼幅調整ハウジング４aの下方における可動ハウジング１６との間に配置固定されている。

【００２１】

３２，３３は前記ＬＣＤモニター３１からの出射光軸Ｏ２Ｌ上に配置されるリレー光学系で、その内部には該光軸Ｏ２Ｌを略９０°反射させる、プリズム３４が配置されている。

【００２２】

また、３５は前記プリズム３４によって反射せしめられた光軸を前記観察光軸ＯＬ方向に向かって偏向させるプリズムで、その出射光軸Ｏ２Ｌ上には、第２の接眼光学系３６が光学的に配置接続されており、前記観察光軸ＯＬとＯ２Ｌはその射出瞳位置近傍で各々交差している。

10

【００２３】

図４はＬＣＤ光学系の斜視図であり、符号２４a，２４bは、図示しないコントローラからの制御により、内視鏡等の画像を電子画像として表示する小型ＬＣＤモニターである。符号２５a，２５bは前記ＬＣＤモニター２４a，２４bの出射光軸上に配置される投影光学系としての結像レンズで、ＬＣＤモニター２４a，２４bの画像を前記プリズム１４a，１４bの上面に結像させるよう配置固定されている。これらＬＣＤモニター２４a、結像レンズ２５a、プリズム１４aはＬＣＤ光学系２６aを構成している。

【００２４】

ＬＣＤ光学系２６a，２６bの固定板２７Aには前記ＬＣＤモニター２４a、結像レンズ２５a、プリズム１４aからなるＬＣＤ光学系２６aと同様な２６bが固定されている。前記固定板２７Aには光束を避ける穴部２７aが設けられている。前記固定板２７Aは駆動手段としてのＸＹテーブル２８aのＸテーブル２９a上に固定されており、前記Ｘテーブル２９aは光軸と直交する平面をＸＹ方向に移動可能に設けられている。

20

【００２５】

図５はＸＹテーブル２８aの内部構造を示す斜視図及び制御系のブロック図である。前記Ｘテーブル２９aはラック部２９a'と軸受け部２９a''を備えている。ラック部２９a'にはモータ３０aの回転軸に固定されたピニオンギア３１aが噛み合っている。また、軸受け部２９a''にはガイド軸３２aが貫通している。前記モータ３０aとガイド軸３２aは後述するＹテーブル３３aに固定されている。

30

【００２６】

前記Ｙテーブル３３aはラック部３３a'と軸受け部３３a''を備えている。ラック部３３a'にはモータ３４aの回転軸に固定されたピニオンギア３５aが噛み合っている。また、軸受け部３３a''にはガイド軸３６aが貫通している。

【００２７】

前記モータ３０aとモータ３４aはエンコーダを内蔵すると共に、後述する制御系と電氣的に接続されている。すなわち、モータ３０aはモータ駆動回路４１と接続され、エンコーダはＸテーブル位置検出回路４２に接続されている。また、モータ３４aはモータ駆動回路４３と接続され、エンコーダはＸテーブル位置検出回路４４に接続されている。そして、モータ駆動回路４１、Ｘテーブル位置検出回路４２、モータ駆動回路４３及びＸテーブル位置検出回路４４はＸＹテーブル制御部４５に接続されている。

40

【００２８】

一方、５１は術者が操作する操作入力手段としての操作部であり、この操作部５１にはＸＹテーブル２８aを操作するＸＹの４方向スイッチ５２、観察部選択スイッチ５３及び表示選択スイッチ５４が設けられている。

【００２９】

この操作部５１は表示制御部４６に接続されているとともに、この表示制御部４６には前記ＸＹテーブル制御部４５が接続されている。表示制御部４６は映像変換回路部３７及び視野内映像セクタ３８に接続され、視野内映像セクタ３８は内視鏡ＴＶカメラ５８及びナビゲーション装置５９に接続されている。映像変換回路部３７は表示駆動回路６５

50

を介してＬＣＤモニター２４ａ及び表示駆動回路６６を介してＬＣＤモニター２４ｂに接続されている。

【００３０】

前記表示制御部４６には画像観察用映像セクタ３９及びナビゲーション画像重畳用映像セクタ４０が接続されている。画像観察用映像セクタ３９は内視鏡ＴＶカメラ５８及びナビゲーション装置５９とも接続されており、ナビゲーション画像重畳用映像セクタ４０はナビゲーション装置５９と接続されているとともに、神経モニター１００と接続されている。

【００３１】

画像観察用映像セクタ３９は表示駆動回路６７を介してＬＣＤモニター７７ａに接続されているとともに、表示駆動回路６８を介してＬＣＤモニター７７ｂに接続されている。さらに、ナビゲーション画像重畳用映像セクタ４０は表示駆動回路６９を介してナビゲーション装置５９の表示用モニター６９ａと接続されている。

10

【００３２】

図６は手術用顕微鏡装置のシステム全体構成を示す斜視図である。図６に示すように、手術用顕微鏡装置は実体顕微鏡を有する手術用顕微鏡１０１と、この手術用顕微鏡１０１の観察像とは異なる観察像を得る硬性鏡からなる内視鏡１２１と、手術用顕微鏡１０１及び内視鏡１２１の観察画像を表示させる表示手段としての表示用モニター１４１を備えている。

【００３３】

20

また、手術用顕微鏡１０１には架台１０２と、この架台１０２の上部に配設されたバランスアーム１０３と、このバランスアーム１０３に支持された鏡体１０４とが設けられている。

【００３４】

ここで、バランスアーム１０３には複数の可動アームと、６軸の回動軸１０５ａ～１０５ｆとが設けられている。さらに、各回動軸１０５ａ～１０５ｆにはバランスアーム１０３の各回動アームの回動位置を固定するロック状態と、この回動位置のロックを解除するロック解除状態とに切り換える電磁鎖錠（図示しない）が設けられている。そして、鏡体１０４の電磁鎖錠のロック／ロック解除の切り換え動作に伴いバランスアーム１０３の各回動アームの６軸の各回動軸１０５ａ～１０５ｆを中心に空間的に位置移動自在に支持されている。

30

【００３５】

また、鏡体１０４には、センサアーム１０６と、この鏡体１０４の位置操作のグリップ１０７とが設けられている。このグリップ１０７には焦点調整用、変倍操作用、アーム操作の各操作スイッチが設けられている。

【００３６】

また、手術用顕微鏡１０１には鏡体制御部１１１及びアーム制御部１１２が内蔵されている。グリップ１０７の各スイッチには鏡体制御部１１１及びアーム制御部１１２に接続されている。さらに、これらの鏡体制御部１１１及びアーム制御部１１２にはグリップ１０７の各スイッチと同様に焦点調整用、変倍操作の各スイッチを有するフットスイッチ１１３が設けられている。

40

【００３７】

また、前記内視鏡１２１は手術台（図示しない）に取り付けられたスコープホルダ１２２により支持されている。このスコープホルダ１２２は複数の可動アーム１２３を備えた多関節アームによって構成され、各可動アーム１２３間の関節部がそれぞれ回動可能に連結されている。そして、内視鏡１２１はこのスコープホルダ１２２によって移動自在に支持されている。

【００３８】

さらに、スコープホルダ１２２の各回動部にはスコープホルダ１２２の各可動アーム１２３の回動位置を固定するロック状態と、この回動位置のロックを解除するロック解除状態

50

とに切り換える電磁鎖錠が設けられている。そして、内視鏡 1 2 1 はこのスコープホルダ 1 2 2 の電磁鎖錠のロック / ロック解除の切り換え動作に伴い移動可能に支持されている。

【 0 0 3 9 】

また、各回動部の電磁鎖錠は各々スコープホルダ駆動制御部 1 2 4 に接続されている。さらに、スコープホルダ 1 2 2 の先端部には電磁鎖錠操作用のスイッチ 1 2 2 A が設けられている。このスイッチ 1 2 2 A はスコープホルダ駆動制御部 1 2 4 に接続されている。さらに、内視鏡 1 2 1 には T V カメラ 1 2 5 と、略 V 字状の内視鏡用センサアーム 1 2 6 とが取り付けられている。

【 0 0 4 0 】

また、手術用顕微鏡 1 0 1 及び内視鏡 1 2 1 の観察位置を検出する撮影装置としてのデジタイザ 1 3 4 が設けられている。このデジタイザ 1 3 4 は手術用顕微鏡 1 0 1 の鏡体 1 0 4 におけるセンサアーム 1 0 6 及び内視鏡 1 2 1 におけるセンサアーム 1 2 6 とを検出することにより、手術用顕微鏡 1 0 1 及び内視鏡 1 2 1 の観察位置を検出するようになっている。

【 0 0 4 1 】

デジタイザ 1 3 4 はナビゲーション装置 5 9 が接続されている。このナビゲーション装置 5 9 には診断画像用のメモリ装置が内蔵され、診断画像との相関処理手段も備えている。さらに、ナビゲーション装置 5 9 には表示用モニター 1 4 1 と、インターフェースユニット 1 3 6 とが接続されている。そして、デジタイザ 1 3 4 による画像情報がナビゲーション装置 5 9 に入力され、患者頭部に取り付けられた基準指標との相関をナビゲーション装置 5 9 で算出するようになっている。

【 0 0 4 2 】

前述した構成によれば、術者は図示しない架台アームを操作して鏡体を所望の位置に配置固定し、さらに可動ハウジング 1 6 を軸 O 周りに回転させ、術者の眼の位置に接眼光学系 2 2 a , 2 2 b を配置する。この時、固定ハウジング 7 内のイメージローテータプリズム 1 0 a , 1 0 b が可動ハウジング 1 6 の軸 O まわりの回転に対して 1 / 2 の回転が行われる。

【 0 0 4 3 】

術部を発した光は、鏡体内の図示しない拡大光学系を介して、結像レンズ 8 a , 8 b に入射される。左右の光束はイメージローテータプリズム 1 0 a , 1 0 b を介すことで、可動ハウジング 1 6 の軸 O まわりの回転による像の回転が補正される。その後、プリズム 1 1 a , 1 1 b 及び三角プリズム 1 2 a , 1 2 b で反射され、第 1 の中間結像点 1 3 a , 1 3 b にて結像する。

【 0 0 4 4 】

その後、リレーレンズ 1 5 a , 1 5 b により伝達され、平行プリズム 1 8 a , 1 8 b により反射された後、第 2 の中間結像点にて再度結像する。そして接眼光学系 2 2 a , 2 2 b に導かれ、術者によって所望の拡大倍率で立体観察が行われる。左右の観察光軸 O L ~ O R 間の距離と術者の眼幅がずれていて立体観察できない場合は、接眼鏡筒 4 a および 4 b を回転させることで、左右の観察光軸 O L , O R と術者の眼幅に合わせるいわゆる眼幅調整を行う。

【 0 0 4 5 】

一方、内視鏡観察像や、C T、M R などの画像を顕微像と同時に観察したい場合は、術者は操作部 5 1 を操作して、L C D モニター 2 4 a , 2 4 b に表示させる。この時、L C D モニター 2 4 a , 2 4 b を発した光は結像レンズ 2 5 a , 2 5 b によりプリズム 1 4 a , 1 4 b の上面にて結像される。プリズム 1 4 a , 1 4 b の上面は第 1 の結像点近傍にあるため図 7 に示すように顕微鏡観察視野 O 上に内視鏡画像 M が表示される。

【 0 0 4 6 】

すなわち、顕微鏡観察視野 O 上に内視鏡画像 M を表示する場合には制御部 5 1 の表示選択スイッチ 5 4 によって内視鏡 T V カメラ 5 8 (内視鏡画像) とナビゲーション装置 5 9 (

10

20

30

40

50

ナビゲーション画像)を選択する。

【0047】

また、表示選択スイッチ54によって内視鏡TVカメラ58(内視鏡画像)を選択した状態で、操作部51の観察部選択スイッチ53をONすると、4方向スイッチ52がステップモードとなり、OFFするとフリーモードとなる。4方向スイッチ52を選択的にON操作してXYテーブル28aを駆動する。4方向スイッチ52の操作によりモータ駆動回路41を介してモータ30aを駆動すると、ピニオンギア31aが回転する。前記Xテーブル29aはYテーブル33aに固定されたガイド軸32aにより軸受け部29a''が支持されており、ピニオンギア31aの回転力をラック部29a'が受けることでガイド軸32aに沿ってX方向に動く。これによりXテーブル29a上に固定された固定板27Aも動き、プリズム14aが第1の中間結像点13a上で動き、この結果、内視鏡画像MがX方向に動く。

10

【0048】

4方向スイッチ52の操作によりモータ駆動回路43を介してモータ34aを駆動すると、ピニオンギア35aが回転する。Yテーブル33aはXテーブル29aに固定されたガイド軸36aにより軸受け部33a''が支持されており、ピニオンギア35aの回転力をラック部33a'が受けることでガイド軸36aに沿ってY方向に動く。これによりYテーブル33a上のXテーブル29aに固定された固定板27Aも動き、プリズム14aが第1の中間結像点13a上で動き、この結果、内視鏡画像MがY方向に動く。

20

【0049】

図7は顕微鏡観察視野Oを示す。操作部51の観察部選択スイッチ53及び表示選択スイッチ54を操作し、顕微鏡観察視野O内に顕微鏡の死角を観察する内視鏡観察像M及び顕微鏡観察視野内にて観察される内視鏡121の像Pと、さらにナビゲーションによる内視鏡121の斜視方向(矢印)Rを選択表示し、表示画面にLCDモニター24a, 24bに表示された処置位置または手術用顕微鏡の観察位置に応じた断層画像、3次元構築画像を表示したものである。

【0050】

すなわち、LCDモニター24a, 24bの表示画面にはその時の3方向の断層画像(Sagittal Coronal Axialの各断層画像情報)140a~140cと、それらを基に作成される3次元構築画像(3D)140dとがそれぞれ表示される。この3次元構築画像140dは、顕微鏡観察位置検出に基づき、観察点、観察方向、さらには術前等のシミュレーション結果に従うターゲット(設定病変部)等の重畳画像である。なお、LCDモニター24a, 24bの表示画面の側部には顕微鏡観察位置検出装置のデータ表示領域140eが配置されている。従って、顕微鏡の接眼光学系を覗くことにより術部の顕微鏡観察像とLCDモニター24a, 24bの表示画像が同時に観察できる。このとき、LCDモニター24a, 24bには3次元構築画像140dが表示され、LCDモニター24a, 24bの表示画像に(3D)の文字が表示される。

30

【0051】

図8は顕微鏡観察視野Oを示し、操作部51の観察部選択スイッチ53及び表示選択スイッチ54を操作し、顕微鏡観察視野O内にLCDモニター24a, 24bによる処置位置または手術用顕微鏡の観察位置に応じた断層画像と3次元構築画像及び内視鏡121による内視鏡画像M、さらにナビゲーション装置59による術前診断画像による腫瘍の外形表示Sを選択表示した場合である。

40

【0052】

顕微鏡観察視野O内にはLCDモニター24a, 24bの表示された画像、すなわち断層画像140a~140cと3次元構築画像(3D)140d及びLCDモニター69aに表示された画像、すなわち内視鏡121の斜視方向(矢印)Rが重畳表示される。また表示画面にはその時の内視鏡観察像Mが表示される。

【0053】

図9~図12は第2の実施形態を示し、神経モニター100(脳神経の機能をチェックす

50

る術中診断機器)の波形を監視する手段を設け、その結果に従って顕微鏡観察視野O内に表示を行なうことができるようにしたものである。

【0054】

図9は神経モニター監視のブロック図であり、設定入力部151は比較演算部152を介して映像変換部153に接続されている。神経モニター100は比較演算部152及び映像変換部153と接続されているとともに、比較演算部152は映像変換部153と接続する表示制御部154と接続されている。

【0055】

図10は神経モニター表示フローチャートを示し、図11は顕微鏡観察視野Oを示す。図10に示すように、ステップS1で表示する状態の設定を行ない、ステップS2で単位時間当たりの振幅回数が減るか否かを見る。そして、YESの場合、ステップS3に移り、監視モニター波形を表示する。ステップS2でNOの場合にはピーク値が設定以下となるか否かを見る。そして、YESの場合、監視モニター波形を表示する。ステップS4でNOの場合にはステップS2に戻る。

【0056】

図11は顕微鏡観察視野O内に「NERVE」の文字が重畳表示され、電子画像に神経モニター100の波形Qが表示された状態を示す。従って、顕微鏡の接眼光学系を覗くことにより手術用顕微鏡の観察位置に応じた断層画像、さらには3次元構築画像及び内視鏡121の像Pと同時に電子画像の監視モニター波形を観察できる。従って、脳神経等の付近の処置を行なう際にも、神経モニター100による監視を容易にでき、確実な手術が遂行できる。

【0057】

図12は顕微鏡観察視野O内に内視鏡121の像Pと同時に神経モニター100の波形Qが表示され、電子画像に手術用顕微鏡の観察位置に応じた断層画像、さらには3次元構築画像が表示された状態を示す。従って、顕微鏡の接眼光学系を覗くことにより手術用顕微鏡の観察位置に応じた断層画像、さらには3次元構築画像及び内視鏡121の像Pと同時に電子画像の監視モニター波形を観察できる。従って、脳神経等の付近の処置を行なう際にも、神経モニター100による監視を容易にでき、確実な手術が遂行できる。

【0058】

図13及び図14は第3の実施形態を示し、手術中に術者に直接指示を得るために、手術室で撮影する顕微鏡観察画像をカンファレンスルーム等へも送信し、ペンタッチで入力画像情報を手術室の顕微鏡の画像表示にて表示させることができるようにしたものである。

【0059】

すなわち、図13中、155は手術室であり、156はカンファレンスルームであり、壁157によって仕切られている。手術室155で撮影する顕微鏡観察画像はインターフェース158からカンファレンスルーム156の画像合成装置159を介してモニター160に送信され、図14に示すように、モニター160に顕微鏡観察画像が表示される。画像合成装置159にはペン型入力具161が設けられ、モニター160にペンタッチで指示画像162を入力することにより、術者に指示をすることができる。従って、術者は経験豊富なドクターからの指示を簡単かつ的確に受けることができ、臨機応変な対応をも行なうことができる。

【0060】

図15～図17は第4の実施形態を示し、操作入力用のメニュー画面を顕微鏡視野内に表示させ、表示画像の選択操作を行なうようにしたものである。

【0061】

図15はメニュー操作フローチャートであり、図16はPinPへのメニュー表示状態を示し、図17はメニュー重畳表示状態を示す。図15に示すように、ステップS1で、例えばフットスイッチ等によってメニューSWがONされたか否かを判断し、YESの場合にはステップS2に進み、ステップS1でNOの場合にはスタートに戻る。ステップS2で、PinPが表示中であるか否かを判断する。YESの場合にはステップS3に進み、

重畳表示が表示中か否かを判断し、YESの場合にはステップ4に進んでメニューを合成して重畳表示し、NOの場合にはステップ5に進んでメニューを重畳表示する。

【0062】

ステップS2でNOの場合にはステップS6に進んでPinPにメニューを表示し、さらにステップS7に進んで操作によるカーソルを移動する。さらに、ステップS8で操作入力による表示変更を行なった後、ステップS9でEXIT選択を行なって終了する。

【0063】

従って、図17に示すように、顕微鏡観察視野O内に「MENU」の文字とともにメニュー内容と手術用顕微鏡の観察位置に応じた断層画像、さらには3次元構築画像が重畳表示され、電子画像には顕微鏡観察像が表示される。

10

【0064】

このように術者自身が顕微鏡視野内のPinP、重畳画像、画像観察の表示選択操作を行なえるため、効率的に必要な画像情報の選択、表示、観察を行ないながら手術を遂行できる。

【0065】

図18～図20は第5の実施形態を示し、図18は図3に示す鏡体の変形例を示す断面図、図19は顕微鏡観察視野を示す図、図20はバイポーラ処置装置のブロック図である。図18に示すように、鏡体4内の光路に設けられた光路挿入光学系26を挟んでLCDモニター28と反対側には結像レンズ170を介してTVカメラの撮像素子171が設けられている。

20

【0066】

TVカメラの撮像素子171によるTVカメラ撮像範囲172と画像重畳させる画像重畳範囲173とを異なる範囲とし、TVカメラ撮像範囲172より画像重畳範囲173を大きく設定している。そして、TVカメラにより撮影されない情報表示範囲174にVTRでの録画状況の確認表示を行なうとともに、処置機器の情報を表示するようにしたものである。

【0067】

処置機器としては、例えば図20に示すバイポーラ175であり、このバイポーラ175はフットスイッチ176を有するコントローラ177に接続されている。コントローラ177はインターフェース178を介して表示制御部179に接続されている。また、VTR180もインターフェース181を介して表示制御部179に接続されている。

30

【0068】

このように構成することによってVTR180による録画時に、情報表示範囲174に「REC」の文字を表示し、TVカメラ撮像範囲172にバイポーラ175の出力を表示することができる。

【0069】

従って、顕微鏡の接眼光学系を覗くことにより顕微鏡観察視野内にVTRでの記録状態、処置機器の状態を確認することができる。

【0070】

前述した各実施の形態によれば、次のような構成が得られる。

40

【0071】

(付記1) 術部を立体観察する鏡体と、前記鏡体の左右の観察像に画像を表示させる視野内表示手段と、前記鏡体内に重畳表示を行なう画像重畳手段とを有する手術用顕微鏡において、前記視野内表示手段における各モニターと、画像観察手段における各モニターの表示制御用としてすべてのモニターに各々表示駆動手段を有し、各々の表示駆動手段の操作入力手段とを備えたことを特徴とする手術用顕微鏡。

【0072】

(付記2) 術部を立体観察する鏡体と、前記鏡体の左右の観察像に画像を表示させる視野内表示手段と、前記鏡体内に重畳表示を行なう画像重畳手段と、前記鏡体の接眼光学系と異なる画像観察手段とを有する手術用顕微鏡において、前記視野内表示手段における各モ

50

ニター、画像観察手段における各モニター、画像重畳手段のモニターの表示制御用に、すべてのモニターに各々表示駆動手段を有し、各々の表示駆動手段の操作入力手段とを備えたことを特徴とする手術用顕微鏡。

【 0 0 7 3 】

(付記 3) 術部を立体観察する鏡体と、前記鏡体の左右の観察像に画像を表示させる視野内表示手段と、前記鏡体の光学観察像に重畳させる画像重畳手段と、前記鏡体の接眼光学系と異なる画像観察手段とを有する手術用顕微鏡において、前記視野内表示手段における各モニター、画像観察手段における各モニター、画像重畳手段のモニターの表示制御用に、各々表示駆動手段を有し、各々の表示画像を選択する画像セクターと、選択された画像を対応するモニターへ表示すべく表示制御手段と、前記表示制御手段の操作入力手段とを備えたことを特徴とする手術用顕微鏡。

10

【 0 0 7 4 】

(付記 4) 前記表示駆動手段が、モニター駆動回路であることを特徴とする付記 1, 2 または 3 記載の手術用顕微鏡。

【 0 0 7 5 】

(付記 5) 前記表示制御手段が、モニター駆動回路であることを特徴とする付記 3 記載の手術用顕微鏡。

【 0 0 7 6 】

(付記 6) 術部を立体観察する鏡体と、前記鏡体の左右の観察像に画像を表示させる視野内表示手段と、前記鏡体内に重畳表示を行なう画像重畳手段とを有する手術用顕微鏡において、前記視野内表示手段における各モニター、画像観察手段における各モニターの表示制御用として、すべてのモニターに各々表示駆動手段の操作入力手段と、生体監視モニターと接続される表示制御手段とを備えたことを特徴とする手術用顕微鏡。

20

【 0 0 7 7 】

(付記 7) 前記表示制御手段は、生体監視モニターからの信号の変化を検出する手段と、その結果により表示駆動手段に表示画像情報を送信し表示を行なうことを特徴とする付記 6 記載の手術用顕微鏡。

【 0 0 7 8 】

(付記 8) 前記生体監視モニターは、神経モニター装置であることを特徴とする付記 6 記載の手術用顕微鏡。

30

【 0 0 7 9 】

(付記 9) 前記表示制御手段は、神経モニターからの出力の変化を検出する手段と、その結果に応じて、重畳表示を行なう画像重畳手段に表示させることを特徴とする付記 6 記載の手術用顕微鏡。

【 0 0 8 0 】

(付記 10) 術部を立体観察する鏡体と、前記鏡体内に重畳表示を行なう画像重畳手段と、前記鏡体の接眼光学系からなる画像観察手段とを有する手術用顕微鏡において、前記画像観察手段における各モニターと、画像重畳手段におけるモニターへの表示制御用として、すべてのモニターに各々表示駆動手段を有し、各々の表示駆動手段の操作入力手段と、前記顕微鏡観察像を撮像する手段と、その撮影画像への合成手段と、その合成手段の出力を接続するインターフェースとを備えたことを特徴とする手術用顕微鏡。

40

【 0 0 8 1 】

(付記 11) 術部を立体観察する鏡体と、前記鏡体の左右の観察像に画像を表示させる視野内表示手段と、前記鏡体内に重畳表示を行なう画像重畳手段とを有する手術用顕微鏡において、前記視野内表示手段における各モニターと、画像観察手段における各モニターの表示制御用として、すべてのモニターに各々表示駆動手段を有し、各々の表示駆動手段の操作入力手段と、操作入力手段の状態を表示する操作用画像を構成する手段とを備えたことを特徴とする手術用顕微鏡。

【 0 0 8 2 】

(付記 12) 前記表示制御部は、視野内表示手段の表示に応じて前記操作用画像を表示す

50

る手段を選択することを特徴とする付記 1 1 記載の手術用顕微鏡。

【 0 0 8 3 】

(付記 1 3) 術部を立体観察する鏡体と、前記鏡体内に重畳表示を行なう画像重畳手段と、前記鏡体に設けた撮像光学系とを有する手術用顕微鏡において、顕微鏡観察像に対する前記画像重畳手段における表示範囲と前記撮像光学系による撮影範囲とが異なることを特徴とする手術用顕微鏡。

【 0 0 8 4 】

(付記 1 4) 前記画像重畳手段における表示範囲は、前記撮像光学系による撮影範囲より大きいことを特徴とする付記 1 3 記載の手術用顕微鏡。

【 0 0 8 5 】

【 発明の効果 】

以上説明したように、この発明によれば、顕微鏡の死角を観察する内視鏡観察画像、ナビゲーション装置による顕微鏡、内視鏡観察位置の画像情報、さらには内視鏡観察方向等の画像情報を各々単独または任意に組み合わせて表示し、術者が手術状況に応じて画像情報が得られ、効率的に手術が遂行できるという効果がある。

【 図面の簡単な説明 】

【 図 1 】 この発明の第 1 の実施形態を示し、手術用顕微鏡の双眼接眼鏡筒部の光学構成を示す図。

【 図 2 】 同実施形態を示し、図 1 における図中左側観察光学系を示す側面図。

【 図 3 】 同実施形態の鏡体の縦断面図。

【 図 4 】 同実施形態を示し、LCD 光学系の斜視図。

【 図 5 】 同実施形態を示し、XY テーブルの斜視及び制御系のブロック図。

【 図 6 】 同実施形態を示し、手術用顕微鏡システムの全体構成図。

【 図 7 】 同実施形態を示し、顕微鏡観察視野の作用説明図。

【 図 8 】 同実施形態を示し、顕微鏡観察視野の作用説明図。

【 図 9 】 この発明の第 2 の実施形態を示す神経モニター監視ブロック図。

【 図 1 0 】 同実施形態を示し、監視モニター表示のフローチャート図。

【 図 1 1 】 同実施形態を示し、顕微鏡観察視野の作用説明図。

【 図 1 2 】 同実施形態を示し、顕微鏡観察視野の作用説明図。

【 図 1 3 】 この発明の第 3 の実施形態を示すブロック図。

【 図 1 4 】 同実施形態の顕微鏡観察視野の作用説明図。

【 図 1 5 】 この発明の第 4 の実施形態を示すフローチャート図。

【 図 1 6 】 同実施形態のメニュー表示を示す図。

【 図 1 7 】 同実施形態の顕微鏡観察視野の作用説明図。

【 図 1 8 】 この発明の第 5 の実施形態を示す鏡体の縦断面図。

【 図 1 9 】 同実施形態の顕微鏡観察視野の作用説明図。

【 図 2 0 】 同実施形態のブロック図。

【 符号の説明 】

2 4 a , 2 4 b , 7 7 a , 7 7 b , 6 9 a ... LCD モニター

6 5 , 6 6 , 6 7 , 6 8 , 6 9 ... 表示駆動回路

5 1 ... 操作部 (操作入力手段)

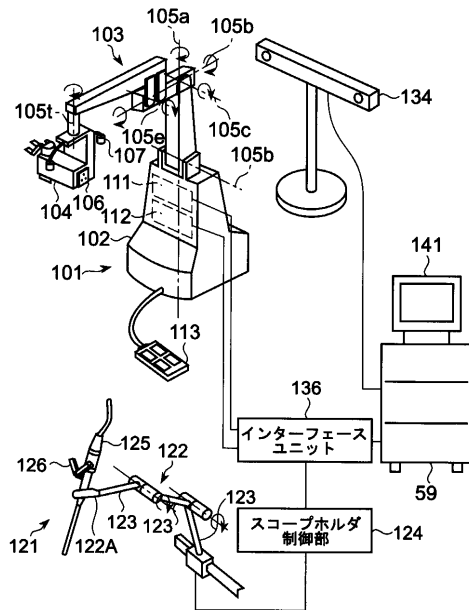
10

20

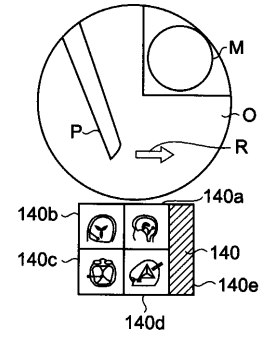
30

40

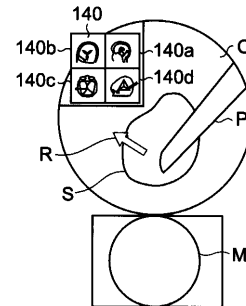
【図 6】



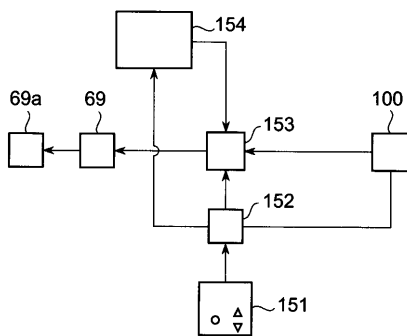
【図 7】



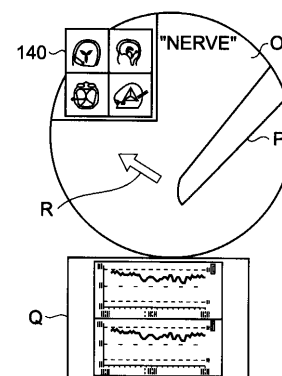
【図 8】



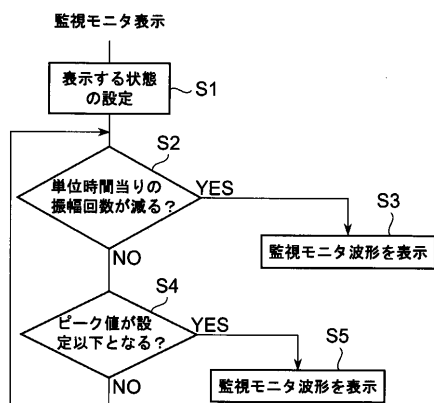
【図 9】



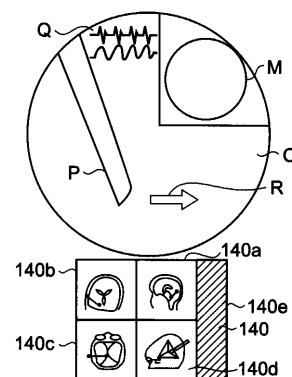
【図 11】



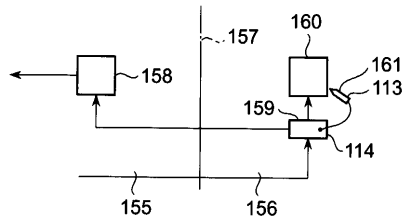
【図 10】



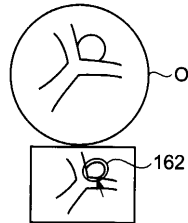
【図 12】



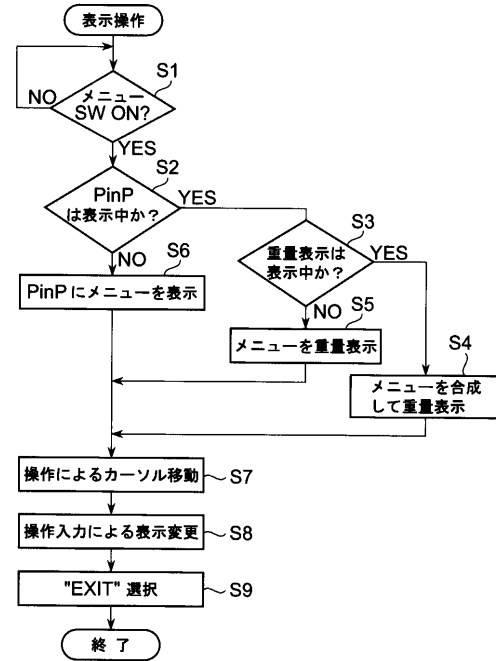
【図 13】



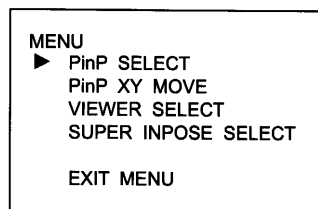
【図 14】



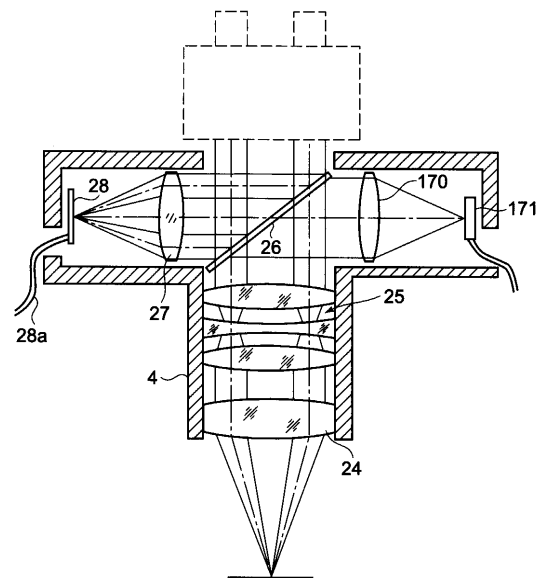
【図 15】



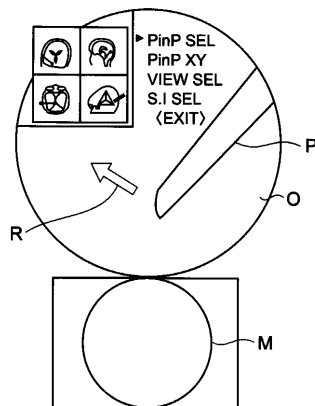
【図 16】



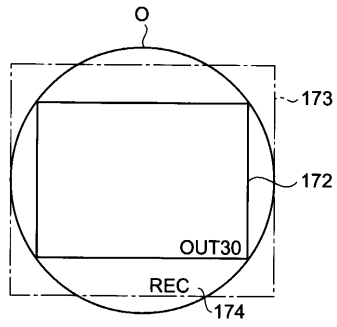
【図 18】



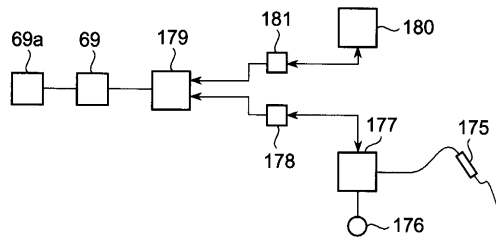
【図 17】



【図 19】



【図 20】



フロントページの続き

- (72)発明者 植田 昌章
東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オリンパス光学工業株式会社内
- (72)発明者 大野 渉
東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オリンパス光学工業株式会社内
- (72)発明者 塩田 敬司
東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オリンパス光学工業株式会社内
- (72)発明者 新村 徹
東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オリンパス光学工業株式会社内
- (72)発明者 絹川 正彦
東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オリンパス光学工業株式会社内
- (72)発明者 深谷 孝
東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オリンパス光学工業株式会社内

審査官 菅家 裕輔

- (56)参考文献 特開平11-258514(JP,A)
特開平08-140991(JP,A)
特開平08-196513(JP,A)
特開平05-211991(JP,A)
特開平03-284254(JP,A)
特開平09-266919(JP,A)
特開平07-163527(JP,A)

- (58)調査した分野(Int.Cl., DB名)
A61B 19/00
A61B 1/00 - 1/04

专利名称(译)	手术用顕微鏡		
公开(公告)号	JP4754674B2	公开(公告)日	2011-08-24
申请号	JP2000193223	申请日	2000-06-27
[标]申请(专利权)人(译)	奥林巴斯株式会社		
申请(专利权)人(译)	オリンパス光学工業株式会社		
当前申请(专利权)人(译)	奥林巴斯公司		
[标]发明人	溝口正和 中西一仁 植田昌章 大野涉 塩田敬司 新村徹 絹川正彦 深谷孝		
发明人	溝口 正和 中西 一仁 植田 昌章 大野 涉 塩田 敬司 新村 徹 絹川 正彦 深谷 孝		
IPC分类号	A61B19/00 G02B21/00 A61B1/00 A61B1/04 G02B27/22 G02F1/13		
FI分类号	A61B19/00.506 A61B19/00.502 A61B1/00.300.D A61B1/00.550 A61B1/04 A61B1/04.370 A61B1/045.622 A61B34/20 A61B90/20 G02B21/00 G02B27/22 G02B30/20 G02B30/35 G02B30/36 G02F1/13.505		
F-TERM分类号	2H052/AA13 2H052/AB10 2H052/AB15 2H052/AB19 2H052/AB23 2H052/AD04 2H052/AD05 2H052/AF01 2H052/AF11 2H052/AF21 2H052/AF22 2H088/EA22 2H199/BA05 2H199/BA49 2H199/BA56 2H199/BB02 2H199/BB17 2H199/BB27 4C061/AA23 4C061/BB01 4C061/BB06 4C061/CC06 4C061/DD00 4C061/NN05 4C061/VV04 4C061/WW10 4C061/XX01 4C161/AA23 4C161/BB01 4C161/BB06 4C161/CC06 4C161/DD00 4C161/NN05 4C161/VV04 4C161/WW10 4C161/XX01		
代理人(译)	水野浩二		
审查员(译)	菅谷佑介		
其他公开文献	JP2002011022A5 JP2002011022A		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

要解决的问题：提供操作显微镜，操作员可根据操作情况，通过单独或组合显示有关内窥镜检查的图像信息，导航设备显微镜，内窥镜检查位置或方向来操作图像信息内窥镜检查。解决方案：用于操作的显微镜配备有用于操作部件的立体检查的镜体，视野显示意味着在镜体的左右检查屏幕上显示图像，以及图像叠加装置以显示叠加的图像在镜体上，每个监视器24a，24b，77a，77b，69a在视野显示装置和每个显示驱动电路65,66,67,68,69中，用于每个监视器，用于图像检查装置中的显示控制以及提供了用于每个显示驱动电路的操纵部分51。

