

(19) 日本国特許庁(JP)

再公表特許(A1)

(11) 国際公開番号

WO2007/077922

発行日 平成21年6月11日 (2009. 6. 11)

(43) 国際公開日 平成19年7月12日 (2007. 7. 12)

(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 2 0 B	4 C 0 3 8
A 6 1 B 5/07 (2006.01)	A 6 1 B 1/00 3 0 0 B	4 C 0 6 1
	A 6 1 B 5/07	

審査請求 未請求 予備審査請求 未請求 (全 114 頁)

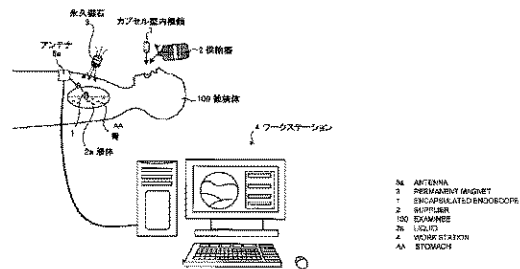
出願番号 特願2007-552983 (P2007-552983)	(71) 出願人 304050923
(21) 国際出願番号 PCT/JP2006/326239	オリンパスメディカルシステムズ株式会社
(22) 国際出願日 平成18年12月28日 (2006.12.28)	東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号
(31) 優先権主張番号 特願2005-380454 (P2005-380454)	(74) 代理人 100089118
(32) 優先日 平成17年12月28日 (2005.12.28)	弁理士 酒井 宏明
(33) 優先権主張国 日本国 (JP)	(72) 発明者 河野 宏尚
	東京都渋谷区幡ヶ谷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
	(72) 発明者 瀧澤 寛伸
	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
	(72) 発明者 瀬川 英建
	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

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 被検体内導入システムおよび被検体内観察方法

(57) 【要約】

本発明は、被検体内に対する撮像視野の位置および方向の少なくとも一つを能動的に制御でき、被検体内の所望の観察部位を短時間且つ確実に観察できることを目的とする。本発明にかかる被検体内導入システムは、被検体100内に導入されるカプセル型内視鏡1と、永久磁石3とを備える。被検体100内の画像を撮像するカプセル型内視鏡1の撮像部は、筐体の内部に固定配置される。また、カプセル型内視鏡1は、被検体100内に導入した液体2a中で前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる駆動部を有する。永久磁石3は、液体2a中で前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる前記駆動部の動作を制御する。



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

被検体内に導入され、前記被検体内に対する特定の観察方向を有する撮像部を少なくとも一つ備えた筐体と、
前記被検体内に導入する液体と、
前記液体中の前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる駆動部と、
を備えたことを特徴とする被検体内導入システム。

【請求項 2】

前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して小さいことを特徴とする請求項 1 に記載の被検体内導入システム。

10

【請求項 3】

前記筐体の比重は、前記液体の比重の 1 / 2 に比して大きいことを特徴とする請求項 2 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 4】

前記撮像部は、前記筐体が前記液体中に位置する際に前記観察方向が鉛直下方向になるように、前記筐体内部に配置されることを特徴とする請求項 2 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 5】

前記被検体内で気体を発生する発泡剤をさらに備え、
前記撮像部は、前記筐体が前記液体中に位置する際に前記観察方向が鉛直上方向になるように、前記筐体内部に配置されることを特徴とする請求項 2 に記載の被検体内導入システム。

20

【請求項 6】

前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して大きいことを特徴とする請求項 1 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 7】

前記駆動部は、前記筐体の比重を変化させる比重変化部を備えたことを特徴とする請求項 1 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 8】

前記比重変化部は、分離部を備え、前記筐体から前記分離部を分離することによって前記筐体の比重を変化させることを特徴とする請求項 7 に記載の被検体内導入システム。

30

【請求項 9】

前記分離部を分離する前の前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して小さく、
前記分離部の比重は、前記液体の比重に比して小さいことを特徴とする請求項 8 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 10】

前記分離部を分離する前の前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して大きく、
前記分離部の比重は、前記液体の比重に比して大きいことを特徴とする請求項 8 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 11】

前記分離部は、前記撮像部の反対側に配置されることを特徴とする請求項 8 に記載の被検体内導入システム。

40

【請求項 12】

前記分離部を分離する前の前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して小さく、
前記撮像部は、前記筐体が前記液体中に位置する際に鉛直下方向の画像を取得するように、前記筐体内部に配置されることを特徴とする請求項 11 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 13】

前記分離部を分離する前の前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して大きく、
前記撮像部は、前記筐体が前記液体中に位置する際に鉛直上方向の画像を取得するよう

50

に、前記筐体内部に配置されることを特徴とする請求項 1 1 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 1 4】

前記比重変化部は、前記筐体と前記分離部とを連結し、前記被検体内の胃内部で溶解する溶解部をさらに備えることを特徴とする請求項 8 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 1 5】

前記比重変化部は、前記筐体と前記分離部との連結を分離するアクチュエータをさらに備えることを特徴とする請求項 8 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 1 6】

前記筐体は、前記撮像部を複数備え、

前記複数の撮像部の観察方向は、異なることを特徴とする請求項 1 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 1 7】

前記駆動部は、前記液体中で前記筐体を推進させることによって、前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる推進部であることを特徴とする請求項 1 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 1 8】

前記駆動部は、前記液体中で前記筐体を振動させることによって、前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる振動部であることを特徴とする請求項 1 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 1 9】

前記駆動部は、

前記筐体内部に配置される磁性体と、

前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部と、

を備えたことを特徴とする請求項 1 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 2 0】

前記駆動部は、前記磁界発生部が前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変更する第 1 の磁界強度変更部をさらに備えることを特徴とする請求項 1 9 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 2 1】

前記磁界発生部は、電磁石であり、

前記第 1 の磁界強度変更部は、前記電磁石に流す電流を変更することを特徴とする請求項 2 0 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 2 2】

前記磁界発生部は、電磁石または永久磁石であり、

前記第 1 の磁界強度変更部は、前記被検体と前記磁界発生部との距離を変更する磁界発生部距離変更部を備えたことを特徴とする請求項 2 0 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 2 3】

前記磁界発生部は、磁界強度が異なる複数の永久磁石からなることを特徴とする請求項 2 0 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 2 4】

前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、

前記駆動部は、前記液体中での前記筐体の姿勢を制御する第 1 の姿勢制御部を備えたことを特徴とする請求項 1 9 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 2 5】

前記磁化方向と前記撮像部の観察方向との成す角度は、 0° 以上、 90° 未満であることを特徴とする請求項 2 4 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 2 6】

前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して大きいことを特徴とする請求項 2 4 に記載の被検体内導入システム。

10

20

30

40

50

【請求項 27】

前記磁界発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直上方向または鉛直下方向に配置されることを特徴とする請求項 26 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 28】

前記第 1 の姿勢制御部は、前記磁界発生部の方向を変更する第 1 の磁界発生部方向変更部であることを特徴とする請求項 27 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 29】

前記第 1 の姿勢制御部は、前記磁界発生部の水平方向の位置を変更する第 1 の磁界発生部水平位置変更部であることを特徴とする請求項 27 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 30】

前記磁界発生部は、前記被検体内の液体に対して水平横方向に配置されることを特徴とする請求項 26 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 31】

前記第 1 の姿勢制御部は、前記磁界発生部の方向を変更する第 2 の磁界発生部方向変更部であることを特徴とする請求項 30 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 32】

前記第 1 の姿勢制御部は、前記磁界発生部の鉛直方向の位置を変更する第 1 の磁界発生部鉛直位置変更部であることを特徴とする請求項 30 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 33】

前記磁界発生部は、複数の磁界発生要素からなり、

前記第 1 の姿勢制御部は、前記複数の磁界発生要素が前記磁性体に対して発生する磁界の強度をそれぞれ変更する第 2 の磁界強度変更部であることを特徴とする請求項 26 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 34】

前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して小さいことを特徴とする請求項 24 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 35】

前記磁界発生部は、前記被検体内の液体に対して鉛直上方向または鉛直下方向に配置されることを特徴とする請求項 34 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 36】

前記磁界発生部は、磁気引力を発生する第 1 の磁気引力発生部を備え、

前記第 1 の姿勢制御部は、前記第 1 の磁気引力発生部の方向を変更する磁気引力発生部方向変更部を備えたことを特徴とする請求項 34 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 37】

前記磁界発生部は、

磁気引力を発生する第 2 の磁気引力発生部と、

前記第 2 の磁気引力発生部の周りに配置された 1 以上の磁界発生要素と、

を備え、前記第 1 の姿勢制御部は、前記磁界発生要素が前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変更する第 3 の磁界強度変更部を備えたことを特徴とする請求項 34 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 38】

前記複数の磁界発生要素は、4 個の磁界発生要素からなり、

前記 4 個の磁界発生要素は、前記第 2 の磁気引力発生部の周辺に略均等に配置されたことを特徴とする請求項 37 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 39】

前記第 1 の姿勢制御部は、前記第 2 の磁気引力発生部を中心に前記磁界発生部を回転する磁界発生部回転機構を備えたことを特徴とする請求項 37 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 40】

前記磁化方向と前記撮像部の観察方向との成す角度は、略垂直であり、

10

20

30

40

50

前記磁界発生部は、回転磁界を発生し、

前記第 1 の姿勢制御部は、前記回転磁界の回転面の方向を変更する回転磁界面変更部を備えたことを特徴とする請求項 2 4 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 4 1】

前記磁化方向と前記撮像部の観察方向との成す角度は、略垂直であり、

前記筐体の重心位置は、前記磁界発生部が磁界を発生していない状態である際に前記磁化方向が前記液体の液面に対して略平行となるように、設定されることを特徴とする請求項 2 4 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 4 2】

前記駆動部は、前記液体中の前記筐体の水平方向の位置を制御する第 1 の水平位置制御部を備えたことを特徴とする請求項 1 9 に記載の被検体内導入システム。 10

【請求項 4 3】

前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して小さいことを特徴とする請求項 4 2 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 4 4】

前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、

前記駆動部は、前記液体中の前記筐体の姿勢を制御する第 2 の姿勢制御部を備えたことを特徴とする請求項 4 3 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 4 5】

前記磁界発生部は、前記被検体内の液体に対して鉛直上方向または鉛直下方向に配置されることを特徴とする請求項 4 4 に記載の被検体内導入システム。 20

【請求項 4 6】

前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、

前記第 1 の水平位置制御部は、前記液体中の前記筐体の姿勢を制御することを特徴とする請求項 4 3 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 4 7】

前記磁界発生部は、前記被検体内の液体に対して水平横方向に配置されることを特徴とする請求項 4 6 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 4 8】

前記磁界発生部は、前記磁性体に対して磁気引力を発生する第 3 の磁気引力発生部であることを特徴とする請求項 4 2 に記載の被検体内導入システム。 30

【請求項 4 9】

前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、

前記筐体の重心位置は、前記磁界発生部が磁界を発生していない状態である際に前記磁化方向が前記液体の液面と 10° 以上の角度差を有するように、設定されることを特徴とする請求項 4 8 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 5 0】

前記第 3 の磁気引力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直上方向または鉛直下方向に配置され、

前記第 3 の磁気引力発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが同方向であることを特徴とする請求項 4 9 に記載の被検体内導入システム。 40

【請求項 5 1】

前記第 3 の磁気引力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して水平横方向に配置され、

前記第 3 の磁気引力発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが逆方向であることを特徴とする請求項 4 9 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 5 2】

前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、

前記筐体の重心位置は、前記磁界発生部が磁界を発生していない状態である際に前記磁化方向が前記液体の液面に対して略平行となるように、設定されることを特徴とする請求 50

項 4 8 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 5 3】

前記第 3 の磁気引力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直上方向または鉛直下方向に配置され、

前記第 3 の磁気引力発生部の磁化方向は、前記液体の液面に対して略平行であることを特徴とする請求項 5 2 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 5 4】

前記第 3 の磁気引力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して水平横方向に配置され、

前記第 3 の磁気引力発生部の磁化方向は、前記液体の液面に対して略平行であることを特徴とする請求項 5 2 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 5 5】

前記第 1 の水平位置制御部は、前記磁界発生部の水平方向の位置を変更する第 2 の磁界発生部水平位置変更部であることを特徴とする請求項 4 8 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 5 6】

前記第 1 の水平位置制御部は、前記磁界発生部が前記磁性体に発生する磁界の強度を変更する第 4 の磁界強度変更部を備えたことを特徴とする請求項 5 5 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 5 7】

前記磁界発生部は、複数の磁界発生要素からなり、
前記複数の磁界発生要素は、アレー状に配置され、
前記第 1 の水平位置制御部は、前記複数の磁界発生要素が前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変更する第 5 の磁界強度変更部を備えたことを特徴とする請求項 4 8 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 5 8】

前記磁界発生部は、前記磁性体に対して磁気斥力を発生する第 1 の磁気斥力発生部であることを特徴とする請求項 4 2 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 5 9】

前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、
前記筐体の重心位置は、前記磁界発生部が磁界を発生していない状態である際に前記磁化方向が前記液体の液面と 10° 以上の角度差を有するように、設定されることを特徴とする請求項 5 8 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 6 0】

前記第 1 の磁気斥力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直上方向または鉛直下方向に配置され、

前記第 1 の磁気斥力発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが逆方向であることを特徴とする請求項 5 9 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 6 1】

前記第 1 の磁気斥力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して水平横方向に配置され、

前記第 1 の磁気斥力発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが同方向であることを特徴とする請求項 5 9 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 6 2】

前記第 1 の磁気斥力発生部の鉛直方向の位置は、前記液体の液面の位置と略一致することを特徴とする請求項 6 1 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 6 3】

前記第 1 の磁気斥力発生部が任意の水平平面内の任意の位置で発生する磁界の強度は、前記第 1 の磁気斥力発生部が前記任意の水平平面内の前記任意の位置周辺で発生する磁界に比して小さいことを特徴とする請求項 5 9 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 6 4】

前記第 1 の磁気斥力発生部は、略円筒形状であり且つ磁化方向が軸方向である永久磁石であることを特徴とする請求項 6 3 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 6 5】

前記第 1 の水平位置制御部は、前記第 1 の磁気斥力発生部が任意の水平平面内で発生する磁界のバランスを変更する磁界バランス変更部を備えたことを特徴とする請求項 6 3 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 6 6】

前記磁界バランス変更部は、前記第 1 の磁気斥力発生部の傾きを変更する第 1 の磁気斥力発生部傾き変更部を備えたことを特徴とする請求項 6 5 に記載の被検体内導入システム。

10

【請求項 6 7】

前記第 1 の磁気斥力発生部は、複数の磁界発生要素からなり、

前記複数の磁界発生要素は、アレー状に配置されることを特徴とする請求項 6 3 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 6 8】

前記第 1 の水平位置制御部は、前記第 1 の磁気斥力発生部が任意の水平平面内で発生する磁界のバランスを変更する磁界バランス変更部を備え、

前記磁界バランス変更部は、前記複数の磁界発生要素の相対位置を変更する磁界発生要素相対位置変更部を備えたことを特徴とする請求項 6 7 に記載の被検体内導入システム。

20

【請求項 6 9】

前記第 1 の水平位置制御部は、前記第 1 の磁気斥力発生部が任意の水平平面内で発生する磁界のバランスを変更する磁界バランス変更部を備え、

前記磁界バランス変更部は、前記複数の磁界発生要素が前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変更する第 6 の磁界強度変更部を備えたことを特徴とする請求項 6 7 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 7 0】

前記第 1 の磁気斥力発生部は、同軸上に配置されたサイズの異なる 2 つの磁界発生要素からなり、

前記 2 つの磁界発生要素の磁化方向は、異なることを特徴とする請求項 6 3 に記載の被検体内導入システム。

30

【請求項 7 1】

前記第 1 の水平位置制御部は、前記第 1 の磁気斥力発生部の水平方向の位置を変更する第 3 の磁界発生部水平位置変更部であることを特徴とする請求項 5 9 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 7 2】

前記磁性体は、略円筒形状であり且つ前記円筒形状の外周および内周に磁極を有することを特徴とする請求項 5 8 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 7 3】

前記磁化方向は、前記液体の液面と略平行であることを特徴とする請求項 7 2 に記載の被検体内導入システム。

40

【請求項 7 4】

前記磁界発生部は、磁気引力と磁気斥力とを発生し、この発生した前記磁気引力と前記磁気斥力とによって、前記磁界発生部が発生する磁気力を切り替える引力・斥力切替部を備えたことを特徴とする請求項 4 2 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 7 5】

前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、

前記筐体の重心位置は、前記磁界発生部が磁界を発生していない状態である際に前記磁化方向が前記液体の液面と 10 ° 以上の角度差を有するように、設定されることを特徴とする請求項 7 4 に記載の被検体内導入システム。

50

【請求項 76】

前記引力・斥力切替部は、前記磁界発生部の鉛直方向の位置を変更する第2の磁界発生部鉛直位置変更部であることを特徴とする請求項75に記載の被検体内導入システム。

【請求項 77】

前記引力・斥力切替部は、前記磁界発生部の方向を変更する第3の磁界発生部方向変更部であることを特徴とする請求項75に記載の被検体内導入システム。

【請求項 78】

前記磁界発生部は、電磁石からなり、

前記引力・斥力切替部は、前記電磁石に流す電流の方向を切り替える電磁石電流切替部であることを特徴とする請求項75に記載の被検体内導入システム。

10

【請求項 79】

前記駆動部は、前記液体中の前記筐体の鉛直方向の位置を制御する鉛直位置制御部を備えたことを特徴とする請求項19に記載の被検体内導入システム。

【請求項 80】

前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して小さいことを特徴とする請求項79に記載の被検体内導入システム。

【請求項 81】

前記筐体の比重は、前記液体の比重の1/2に比して大きいことを特徴とする請求項80に記載の被検体内導入システム。

【請求項 82】

前記磁界発生部は、前記磁性体に対して磁気引力を発生する第4の磁気引力発生部であり、

20

前記第4の磁気引力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直下方向に配置されることを特徴とする請求項80に記載の被検体内導入システム。

【請求項 83】

前記第4の磁気引力発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とは、同方向であることを特徴とする請求項82に記載の被検体内導入システム。

【請求項 84】

前記磁界発生部は、前記磁性体に対して磁気斥力を発生する第2の磁気斥力発生部であり、

30

前記第2の磁気斥力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直上方向に配置されることを特徴とする請求項80に記載の被検体内導入システム。

【請求項 85】

前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、

前記筐体の重心位置は、前記磁界発生部が磁界を発生していない状態である際に前記磁化方向が前記液体の液面と10°以上の角度差を有するように、設定されることを特徴とする請求項84に記載の被検体内導入システム。

【請求項 86】

前記第2の磁気斥力発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とは、逆方向であることを特徴とする請求項85に記載の被検体内導入システム。

40

【請求項 87】

前記第二の磁気斥力発生部が任意の水平平面内の任意の位置で発生する磁界の強度は、前記第二の磁気斥力発生部が前記任意の水平平面内の前記任意の位置周辺で発生する磁界に比して小さいことを特徴とする請求項85に記載の被検体内導入システム。

【請求項 88】

前記磁性体は、略円筒形状であり且つ前記円筒形状の外周と内周とに磁極を有することを特徴とする請求項84に記載の被検体内導入システム。

【請求項 89】

前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して大きいことを特徴とする請求項79に記載の被検体内導入システム。

50

【請求項 9 0】

前記磁界発生部は、前記磁性体に対して磁気引力を発生する第 5 の磁気引力発生部であり、

前記第 5 の磁気引力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直上方向に配置されることを特徴とする請求項 8 9 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 9 1】

前記磁界発生部は、前記磁性体に対して磁気斥力を発生する第 3 の磁気斥力発生部であり、

前記第 3 の磁気斥力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直下方向に配置されることを特徴とする請求項 8 9 に記載の被検体内導入システム。

10

【請求項 9 2】

前記鉛直位置制御部は、前記磁界発生部が前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変更する第 7 の磁界強度変更部を備えたことを特徴とする請求項 7 9 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 9 3】

前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、

前記駆動部は、前記液体中の前記筐体の姿勢を制御する第 3 の姿勢制御部を備えたことを特徴とする請求項 9 2 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 9 4】

前記駆動部は、前記液体中の前記筐体の水平方向の位置を制御する第 2 の水平位置制御部を備えたことを特徴とする請求項 9 2 に記載の被検体内導入システム。

20

【請求項 9 5】

前記第 2 の水平位置制御部は、前記磁界発生部の水平方向の位置を変更する第 4 の磁界発生部水平位置変更部であることを特徴とする請求項 9 4 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 9 6】

前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、

前記駆動部が、前記液体中の前記筐体の姿勢を制御する第 4 の姿勢制御部を備えたことを特徴とする請求項 9 4 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 9 7】

前記磁界発生部は、前記第 6 の磁気引力発生部を備え、

前記鉛直位置制御部は、磁気引力によって前記筐体の鉛直方向位置を制御することを特徴とする請求項 9 6 に記載の被検体内導入システム。

30

【請求項 9 8】

前記磁界発生部は、前記第 4 の磁気斥力発生部を備え、

前記鉛直位置制御部は、磁気斥力によって前記筐体の鉛直方向位置を制御することを特徴とする請求項 9 6 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 9 9】

前記駆動部は、前記筐体の前記被検体内での位置を検出する位置検出部を備え、

前記第 7 の磁界強度変更部は、前記位置検出結果をもとに、前記磁界発生部が発生する磁界を変更することを特徴とする請求項 9 2 に記載の被検体内導入システム。

40

【請求項 1 0 0】

前記磁界発生部は、前記第 6 の磁気引力発生部であることを特徴とする請求項 9 9 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 1 0 1】

前記第 7 の磁界強度変更部は、前記磁界発生部が発生する磁界の強度を振動させることを特徴とする請求項 9 2 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 1 0 2】

前記筐体の比重は、前記液体の比重に比してほぼ等しいことを特徴とする請求項 7 9 に記載の被検体内導入システム。

50

【請求項 103】

予め決められたパターンに基づいて前記駆動部を駆動するパターン駆動部をさらに備えたことを特徴とする請求項 19 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 104】

前記駆動部は、

前記磁界発生部が発生した磁界によって前記筐体が反応したか否かを検出する磁界反応検出部と、

前記磁界反応検出部の検出結果をもとに、前記磁界発生部が発生する磁界の強度を変更する第 8 の磁界強度変更部と、

を備えたことを特徴とする請求項 19 に記載の被検体内導入システム。

10

【請求項 105】

前記磁性体は、永久磁石、電磁石、強磁性体、または電池のいずれかであることを特徴とする請求項 19 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 106】

前記撮像部が取得した画像を合成する画像合成部をさらに備え、

前記駆動部は、前記被検体内での前記筐体の位置および姿勢を検出する位置・姿勢検出部を有し、

前記画像合成部は、前記位置・姿勢検出部が検出した結果をもとに、前記撮像部が取得した画像を合成することを特徴とする請求項 19 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 107】

前記被検体内は、前記被検体の胃内であることを特徴とする請求項 19 に記載の被検体内導入システム。

20

【請求項 108】

前記被検体内は、前記被検体の大腸内であることを特徴とする請求項 19 に記載の被検体内導入システム。

【請求項 109】

被検体内で画像を取得する筐体を前記被検体内に導入する筐体導入ステップと、

前記被検体内に液体を導入する液体導入ステップと、

前記液体導入ステップによって導入した前記液体中の前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる位置姿勢変化ステップと、

を含むことを特徴とする被検体内観察方法。

30

【請求項 110】

前記筐体導入ステップは、前記液体に比して比重が小さい前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする請求項 109 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 111】

前記筐体導入ステップは、前記液体に比して比重が大きい前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする請求項 109 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 112】

前記被検体内に導入した前記筐体の前記液体に対する比重を変化させる比重変化ステップをさらに含むことを特徴とする請求項 109 に記載の被検体内観察方法。

40

【請求項 113】

前記筐体導入ステップは、磁性体を有する前記筐体を前記被検体内に導入し、

前記位置姿勢変化ステップは、前記磁性体に対して発生する磁界によって前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる磁気的位置姿勢変化ステップを含むことを特徴とする請求項 109 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 114】

前記磁気的位置姿勢変化ステップは、前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変化させる磁界強度変化ステップを含むことを特徴とする請求項 113 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 115】

50

前記磁気的位置姿勢変化ステップは、前記磁性体に対して発生する磁界の方向を変化させる磁界方向変化ステップを含むことを特徴とする請求項 1 1 3 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 1 6】

前記筐体導入ステップは、前記液体に比して比重が大きい前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする請求項 1 1 5 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 1 7】

前記磁界方向変化ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を前記被検体の鉛直上方向または鉛直下方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする請求項 1 1 6 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 1 8】

前記磁界発生部配置ステップは、前記磁界発生部の方向を変化させる磁界発生部方向変化ステップを含むことを特徴とする請求項 1 1 7 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 1 9】

前記磁界発生部配置ステップは、前記磁界発生部の水平方向の位置を変化させる磁界発生部水平方向位置変化ステップを含むことを特徴とする請求項 1 1 7 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 2 0】

前記磁界方向変化ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を前記被検体の水平横方向に位置させる磁界発生部横配置ステップを含むことを特徴とする請求項 1 1 6 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 2 1】

前記磁界発生部横配置ステップは、前記磁界発生部の方向を変化させる磁界発生部方向変化ステップを含むことを特徴とする請求項 1 2 0 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 2 2】

前記磁界発生部横配置ステップは、前記磁界発生部の垂直方向の位置を変化させる磁界発生部位置変化ステップを含むことを特徴とする請求項 1 2 0 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 2 3】

前記筐体導入ステップは、前記液体に比して比重が小さい前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする請求項 1 1 5 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 2 4】

前記磁界方向変化ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を前記被検体の鉛直上方向または鉛直下方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする請求項 1 2 3 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 2 5】

前記磁気的位置姿勢変化ステップは、前記筐体の前記液体中での水平方向の位置を変化させる筐体水平方向位置変化ステップを含むことを特徴とする請求項 1 1 3 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 2 6】

前記筐体導入ステップは、前記液体に比して比重が小さい前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする請求項 1 2 5 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 2 7】

前記筐体水平方向位置変化ステップは、前記磁性体に対して磁気引力を発生し、前記筐体の水平方向の位置を変化させる磁気引力発生ステップを含むことを特徴とする請求項 1 2 5 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 2 8】

前記筐体導入ステップは、前記磁界が発生していない状態である際に前記液体の液面に対して磁化方向が 10° 以上の角度差をなす前記磁性体を有する前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする請求項 1 2 7 に記載の被検体内観察方法。

10

20

30

40

50

【請求項 1 2 9】

前記磁気引力発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を、前記磁界発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが同方向になるように、前記被検体の鉛直上方向または鉛直下方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする請求項 1 2 8 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 3 0】

前記磁気引力発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を、前記磁界発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが逆方向になるように、前記被検体の水平横方向に位置させる磁界発生部横配置ステップを含むことを特徴とする請求項 1 2 8 に記載の被検体内観察方法。

10

【請求項 1 3 1】

前記筐体導入ステップは、前記磁界が発生していない状態である際に前記液体の液面に対して磁化方向が略平行である前記磁性体を有する前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする請求項 1 2 7 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 3 2】

前記磁気引力発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を、前記磁界発生部の磁化方向と前記液体の液面とが平行になるように、前記被検体の鉛直上方向または鉛直下方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする請求項 1 3 1 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 3 3】

前記磁気引力発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を、前記磁界発生部の磁化方向と前記液体の液面とが平行になるように、前記被検体の水平横方向に位置させる磁界発生部横配置ステップを含むことを特徴とする請求項 1 3 1 に記載の被検体内観察方法。

20

【請求項 1 3 4】

前記磁気引力発生ステップは、前記磁性体に磁気引力を発生する磁界発生部の水平方向の位置を変化させる水平方向位置変化ステップを含むことを特徴とする請求項 1 2 7 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 3 5】

前記筐体水平方向位置変化ステップは、前記磁性体に磁気斥力を発生し、前記筐体の水平方向の位置を変化させる磁気斥力発生ステップを含むことを特徴とする請求項 1 2 5 に記載の被検体内観察方法。

30

【請求項 1 3 6】

前記筐体導入ステップは、前記磁界が発生していない状態である際に前記液体の液面に対して磁化方向が 10° 以上の角度差をなす前記磁性体を有する前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする請求項 1 3 5 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 3 7】

前記磁気斥力発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を、前記磁界発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが逆方向になるように、前記被検体の鉛直上方向または鉛直下方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする請求項 1 3 6 に記載の被検体内観察方法。

40

【請求項 1 3 8】

前記磁気斥力発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を、前記磁界発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが同方向になるように、前記被検体の水平横方向に位置させる磁界発生部横配置ステップを含むことを特徴とする請求項 1 3 6 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 3 9】

前記磁気斥力発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部の水平方向の位置を変化させる水平方向位置変化ステップを含むことを特徴とする請求項 1 3 5 に記載の被検体内観察方法。

50

【請求項 1 4 0】

前記筐体水平方向位置変化ステップは、前記磁性体に対して磁気引力と磁気斥力とを切り替えて発生する磁気力切替発生ステップを含むことを特徴とする請求項 1 2 5 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 4 1】

前記筐体導入ステップは、前記磁界が発生していない状態である際に前記液体の液面に対して磁化方向が 10° 以上の角度差をなす前記磁性体を有する前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする請求項 1 4 0 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 4 2】

前記磁気力切替発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部の鉛直方向の位置を変更する磁界発生部位置変更ステップを含むことを特徴とする請求項 1 4 1 に記載の被検体内観察方法。

10

【請求項 1 4 3】

前記磁気力切替発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部の方向を変化させる磁気発生部方向変化ステップを含むことを特徴とする請求項 1 4 1 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 4 4】

前記磁気的位置姿勢変化ステップは、前記筐体の前記液体中での鉛直方向の位置を変化させる筐体鉛直方向位置変化ステップを含むことを特徴とする請求項 1 1 3 に記載の被検体内観察方法。

20

【請求項 1 4 5】

前記筐体導入ステップは、前記液体に比して比重が小さい前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする請求項 1 4 4 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 4 6】

前記筐体鉛直方向位置変化ステップは、前記磁性体に対して磁気引力を発生する磁界発生部を前記被検体の鉛直下方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする請求項 1 4 5 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 4 7】

前記筐体鉛直方向位置変化ステップは、前記磁性体に対して磁気斥力を発生する磁界発生部を前記被検体の鉛直上方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする請求項 1 4 5 に記載の被検体内観察方法。

30

【請求項 1 4 8】

前記筐体導入ステップは、前記液体に比して比重が大きい前記筐体を導入することを特徴とする請求項 1 4 4 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 4 9】

前記筐体鉛直方向位置変化ステップは、前記磁性体に対して磁気引力を発生する磁界発生部を前記被検体の鉛直上方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする請求項 1 4 5 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 5 0】

前記筐体鉛直方向位置変化ステップは、前記磁性体に対して磁気引力を発生する磁界発生部を前記被検体の鉛直下方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする請求項 1 4 5 に記載の被検体内観察方法。

40

【請求項 1 5 1】

前記筐体鉛直方向位置変化ステップは、前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変更することによって前記筐体の位置を変化させる磁界強度変更ステップを含むことを特徴とする請求項 1 4 4 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 5 2】

前記磁気的位置姿勢変化ステップは、さらに前記筐体の前記液体中での姿勢を変化させる筐体姿勢変化ステップを含むことを特徴とする請求項 1 5 1 に記載の被検体内観察方法。

50

【請求項 1 5 3】

前記磁気的位置姿勢変化ステップは、前記筐体鉛直方向位置変化ステップの後に、前記筐体の前記液体中での水平方向の位置を変化させる筐体水平方向位置変化ステップをさらに含むことを特徴とする請求項 1 4 4 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 5 4】

前記筐体導入ステップは、経口によって前記筐体を前記被検体内に導入し、
前記液体導入ステップは、経口によって前記液体を前記被検体に摂取させ、
前記位置姿勢変化ステップは、前記被検体内の胃内に到達した前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させることを特徴とする請求項 1 0 9 に記載の被検体内観察方法。

10

【請求項 1 5 5】

前記筐体導入ステップは、経口によって前記筐体を前記被検体内に導入し、
前記液体導入ステップは、経口によって前記液体を前記被検体に摂取させ、
前記位置姿勢変化ステップは、前記被検体内の大腸内に到達した前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させることを特徴とする請求項 1 0 9 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 5 6】

前記筐体導入ステップは、経肛門によって前記筐体を前記被検体内に導入し、
前記液体導入ステップは、経肛門によって前記液体を前記被検体に摂取させ、
前記位置姿勢変化ステップは、前記被検体内の大腸内に到達した前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させることを特徴とする請求項 1 0 9 に記載の被検体内観察方法。

20

【請求項 1 5 7】

前記筐体および前記液体を摂取した前記被検体の体位を変更する体位変更ステップをさらに含むことを特徴とする請求項 1 1 3 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 5 8】

前記被検体内に導入した前記液体の水位を変更する水位変更ステップをさらに含むことを特徴とする請求項 1 1 3 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 5 9】

前記筐体導入ステップは、前記被検体内の画像を撮像する撮像部を備えた前記筐体を前記被検体内に導入し、
前記被検体内に導入された前記筐体の撮像部を任意の胃壁に近接させる撮像部近接ステップをさらに含むことを特徴とする請求項 1 1 3 に記載の被検体内観察方法。

30

【請求項 1 6 0】

前記撮像部近接ステップは、前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変化させて、前記筐体の撮像部を任意の胃壁に近接させることを特徴とする請求項 1 5 9 に記載の被検体内観察方法。

【請求項 1 6 1】

前記撮像部近接ステップは、前記被検体内に導入した前記液体の水位を変更して、前記筐体の撮像部を任意の胃壁に近接させることを特徴とする請求項 1 5 9 に記載の被検体内観察方法。

40

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0 0 0 1】

この発明は、被検体の内部に導入され、被検体内の画像を順次撮像する被検体内導入装置を用いた被検体内導入システムおよび被検体内観察方法に関するものである。

【背景技術】

【0 0 0 2】

近年、内視鏡分野においては、撮像機能と無線通信機能とを設けたカプセル型の被検体内導入装置（例えばカプセル型内視鏡）が提案され、このカプセル型内視鏡を用いて被検

50

体内の画像を取得する被検体内導入システムが開発されている。カプセル型内視鏡は、被検体内を観察（検査）するために、例えば被検体の口から飲込まれ、その後、自然排出されるまでの間、体腔内たとえば胃、小腸等の臓器の内部をその蠕動運動に従って移動するとともに、例えば0.5秒間隔で被検体内の画像を撮像するように機能する。

【0003】

カプセル型内視鏡が被検体内を移動する間、このカプセル型内視鏡によって撮像された画像は、被検体の体表面に配置したアンテナを介して外部の画像表示装置に受信される。この画像表示装置は、カプセル型内視鏡に対する無線通信機能と画像のメモリ機能とを有し、被検体内のカプセル型内視鏡から受信した画像をメモリに順次格納する。医師または看護師は、かかる画像表示装置に蓄積された画像、すなわち被検体の消化管内の画像をモニタ表示することによって、被検体内を観察（検査）し、診断することができる。

10

【0004】

このような被検体内導入装置として、例えば、被検体内に導入した液体中を浮揚可能な比重を有し、被検体の体腔内を流れる液体によって運ばれるとともに体腔内の画像を撮像する生体内センシング装置がある（特許文献1参照）。

【0005】

【特許文献1】特表2004-529718号公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0006】

しかしながら、上述した従来の被検体内導入装置は、体腔内を満たす液体の流れに依存して被検体内を移動するので、液体の流れに頼らずに能動的に体腔内で動くことが困難な場合が多く、体腔内での撮像視野の位置または方向を能動的に変えることが困難である。このため、被検体内の所望の観察部位、例えば胃または大腸等の消化管内を全体的に撮像することは困難な場合が多く、観察部位を隈なく観察することが困難になり、被検体内の観察に多大な時間がかかるとともに、例えば観察部位に発生した患部または出血部等を見落とす虞があるという問題点があった。

20

【0007】

この発明は、上記事情に鑑みてなされたものであって、被検体内に対する撮像視野の位置および方向の少なくとも一つを能動的に制御でき、被検体内の所望の観察部位を短時間且つ確実に観察できる被検体内導入システムおよび被検体内観察方法を提供することを目的とする。

30

【課題を解決するための手段】

【0008】

上述した課題を解決し、目的を達成するために、本発明にかかる被検体内導入システムは、被検体内に導入され、前記被検体内に対する特定の観察方向を有する撮像部を少なくとも一つ備えた筐体と、前記被検体内に導入する液体と、前記液体中の前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる駆動部と、を備えたことを特徴とする。

【0009】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して小さいことを特徴とする。

40

【0010】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記筐体の比重は、前記液体の比重の1/2に比して大きいことを特徴とする。

【0011】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記撮像部は、前記筐体が前記液体中に位置する際に前記観察方向が鉛直下方向になるように、前記筐体内部に配置されることを特徴とする。

【0012】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記被検体内で

50

気体を発生する発泡剤をさらに備え、前記撮像部は、前記筐体が前記液体中に位置する際に前記観察方向が鉛直上方向になるように、前記筐体内部に配置されることを特徴とする。

【 0 0 1 3 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して大きいことを特徴とする。

【 0 0 1 4 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記駆動部は、前記筐体の比重を変化させる比重変化部を備えたことを特徴とする。

【 0 0 1 5 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記比重変化部は、分離部を備え、前記筐体から前記分離部を分離することによって前記筐体の比重を変化させることを特徴とする。

【 0 0 1 6 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記分離部を分離する前の前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して小さく、前記分離部の比重は、前記液体の比重に比して小さいことを特徴とする。

【 0 0 1 7 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記分離部を分離する前の前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して大きく、前記分離部の比重は、前記液体の比重に比して大きいことを特徴とする。

【 0 0 1 8 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記分離部は、前記撮像部の反対側に配置されることを特徴とする。

【 0 0 1 9 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記分離部を分離する前の前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して小さく、前記撮像部は、前記筐体が前記液体中に位置する際に鉛直下方向の画像を取得するように、前記筐体内部に配置されることを特徴とする。

【 0 0 2 0 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記分離部を分離する前の前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して大きく、前記撮像部は、前記筐体が前記液体中に位置する際に鉛直上方向の画像を取得するように、前記筐体内部に配置されることを特徴とする。

【 0 0 2 1 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記比重変化部は、前記筐体と前記分離部とを連結し、前記被検体内の胃内部で溶解する溶解部をさらに備えることを特徴とする。

【 0 0 2 2 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記比重変化部は、前記筐体と前記分離部との連結を分離するアクチュエータをさらに備えることを特徴とする。

【 0 0 2 3 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記筐体は、前記撮像部を複数備え、前記複数の撮像部の観察方向は、異なることを特徴とする。

【 0 0 2 4 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記駆動部は、前記液体中で前記筐体を推進させることによって、前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる推進部であることを特徴とする。

【 0 0 2 5 】

10

20

30

40

50

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記駆動部は、前記液体中で前記筐体を振動させることによって、前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる振動部であることを特徴とする。

【0026】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記駆動部は、前記筐体内に配置される磁性体と、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部と、を備えたことを特徴とする。

【0027】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記駆動部は、前記磁界発生部が前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変更する第1の磁界強度変更部をさらに備えることを特徴とする。

10

【0028】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、電磁石であり、前記第1の磁界強度変更部は、前記電磁石に流す電流を変更することを特徴とする。

【0029】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、電磁石または永久磁石であり、前記第1の磁界強度変更部は、前記被検体と前記磁界発生部との距離を変更する磁界発生部距離変更部を備えたことを特徴とする。

【0030】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、磁界強度が異なる複数の永久磁石からなることを特徴とする。

20

【0031】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、前記駆動部は、前記液体中での前記筐体の姿勢を制御する第1の姿勢制御部を備えたことを特徴とする。

【0032】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁化方向と前記撮像部の観察方向との成す角度は、 0° 以上、 90° 未満であることを特徴とする。

【0033】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して大きいことを特徴とする。

30

【0034】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直上方向または鉛直下方向に配置されることを特徴とする。

【0035】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第1の姿勢制御部は、前記磁界発生部の方向を変更する第1の磁界発生部方向変更部であることを特徴とする。

40

【0036】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第1の姿勢制御部は、前記磁界発生部の水平方向の位置を変更する第1の磁界発生部水平位置変更部であることを特徴とする。

【0037】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、前記被検体内の液体に対して水平横方向に配置されることを特徴とする。

【0038】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第1の姿勢制御部は、前記磁界発生部の方向を変更する第2の磁界発生部方向変更部であることを特

50

徴とする。

【 0 0 3 9 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第 1 の姿勢制御部は、前記磁界発生部の鉛直方向の位置を変更する第 1 の磁界発生部鉛直位置変更部であることを特徴とする。

【 0 0 4 0 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、複数の磁界発生要素からなり、前記第 1 の姿勢制御部は、前記複数の磁界発生要素が前記磁性体に対して発生する磁界の強度をそれぞれ変更する第 2 の磁界強度変更部であることを特徴とする。

【 0 0 4 1 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して小さいことを特徴とする。

【 0 0 4 2 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、前記被検体内の液体に対して鉛直上方向または鉛直下方向に配置されることを特徴とする。

【 0 0 4 3 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、磁気引力を発生する第 1 の磁気引力発生部を備え、前記第 1 の姿勢制御部は、前記第 1 の磁気引力発生部の方向を変更する磁気引力発生部方向変更部を備えたことを特徴とする。

【 0 0 4 4 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、磁気引力を発生する第 2 の磁気引力発生部と、前記第 2 の磁気引力発生部の周りに配置された 1 以上の磁界発生要素と、を備え、前記第 1 の姿勢制御部は、前記磁界発生要素が前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変更する第 3 の磁界強度変更部を備えたことを特徴とする。

【 0 0 4 5 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記複数の磁界発生要素は、4 個の磁界発生要素からなり、前記 4 個の磁界発生要素は、前記第 2 の磁気引力発生部の周辺に略均等に配置されたことを特徴とする。

【 0 0 4 6 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第 1 の姿勢制御部は、前記第 2 の磁気引力発生部を中心に前記磁界発生部を回転する磁界発生部回転機構を備えたことを特徴とする。

【 0 0 4 7 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁化方向と前記撮像部の観察方向との成す角度は、略垂直であり、前記磁界発生部は、回転磁界を発生し、前記第 1 の姿勢制御部は、前記回転磁界の回転面の方向を変更する回転磁界面変更部を備えたことを特徴とする。

【 0 0 4 8 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁化方向と前記撮像部の観察方向との成す角度は、略垂直であり、前記筐体の重心位置は、前記磁界発生部が磁界を発生していない状態である際に前記磁化方向が前記液体の液面に対して略平行となるように、設定されることを特徴とする。

【 0 0 4 9 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記駆動部は、前記液体中の前記筐体の水平方向の位置を制御する第 1 の水平位置制御部を備えたことを特徴とする。

10

20

30

40

50

【 0 0 5 0 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して小さいことを特徴とする。

【 0 0 5 1 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、前記駆動部は、前記液体中の前記筐体の姿勢を制御する第2の姿勢制御部を備えたことを特徴とする。

【 0 0 5 2 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、前記被検体内の液体に対して鉛直上方向または鉛直下方向に配置されることを特徴とする。

10

【 0 0 5 3 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、前記第1の水平位置制御部は、前記液体中の前記筐体の姿勢を制御することを特徴とする。

【 0 0 5 4 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、前記被検体内の液体に対して水平横方向に配置されることを特徴とする。

【 0 0 5 5 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、前記磁性体に対して磁気引力を発生する第3の磁気引力発生部であることを特徴とする。

20

【 0 0 5 6 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、前記筐体の重心位置は、前記磁界発生部が磁界を発生していない状態である際に前記磁化方向が前記液体の液面と10°以上の角度差を有するように、設定されることを特徴とする。

【 0 0 5 7 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第3の磁気引力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直上方向または鉛直下方向に配置され、前記第3の磁気引力発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが同方向であることを特徴とする。

30

【 0 0 5 8 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第3の磁気引力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して水平横方向に配置され、前記第3の磁気引力発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが逆方向であることを特徴とする。

【 0 0 5 9 】

また、本発明にかかる被被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、前記筐体の重心位置は、前記磁界発生部が磁界を発生していない状態である際に前記磁化方向が前記液体の液面に対して略平行となるように、設定されることを特徴とする。

40

【 0 0 6 0 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第3の磁気引力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直上方向または鉛直下方向に配置され、前記第3の磁気引力発生部の磁化方向は、前記液体の液面に対して略平行であることを特徴とする。

【 0 0 6 1 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第3の磁気引力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して水平横方向に配置され、前記第3の磁気

50

引力発生部の磁化方向は、前記液体の液面に対して略平行であることを特徴とする。

【 0 0 6 2 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第 1 の水平位置制御部は、前記磁界発生部の水平方向の位置を変更する第 2 の磁界発生部水平位置変更部であることを特徴とする。

【 0 0 6 3 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第 1 の水平位置制御部は、前記磁界発生部が前記磁性体に発生する磁界の強度を変更する第 4 の磁界強度変更部を備えたことを特徴とする。

【 0 0 6 4 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、複数の磁界発生要素からなり、前記複数の磁界発生要素は、アレー状に配置され、前記第 1 の水平位置制御部は、前記複数の磁界発生要素が前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変更する第 5 の磁界強度変更部を備えたことを特徴とする。

【 0 0 6 5 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、前記磁性体に対して磁気斥力を発生する第 1 の磁気斥力発生部であることを特徴とする。

【 0 0 6 6 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、前記筐体の重心位置は、前記磁界発生部が磁界を発生していない状態である際に前記磁化方向が前記液体の液面と 10° 以上の角度差を有するように、設定されることを特徴とする。

【 0 0 6 7 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第 1 の磁気斥力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直上方向または鉛直下方向に配置され、前記第 1 の磁気斥力発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが逆方向であることを特徴とする。

【 0 0 6 8 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第 1 の磁気斥力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して水平横方向に配置され、前記第 1 の磁気斥力発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが同方向であることを特徴とする。

【 0 0 6 9 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第 1 の磁気斥力発生部の鉛直方向の位置は、前記液体の液面の位置と略一致することを特徴とする。

【 0 0 7 0 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第 1 の磁気斥力発生部が任意の水平平面内の任意の位置で発生する磁界の強度は、前記第 1 の磁気斥力発生部が前記任意の水平平面内の前記任意の位置周辺で発生する磁界に比して小さいことを特徴とする。

【 0 0 7 1 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第 1 の磁気斥力発生部は、略円筒形状であり且つ磁化方向が軸方向である永久磁石であることを特徴とする。

【 0 0 7 2 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第 1 の水平位置制御部は、前記第 1 の磁気斥力発生部が任意の水平平面内で発生する磁界のバランスを変更する磁界バランス変更部を備えたことを特徴とする。

【 0 0 7 3 】

10

20

30

40

50

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界バランス変更部は、前記第1の磁気斥力発生部の傾きを変更する第1の磁気斥力発生部傾き変更部を備えたことを特徴とする。

【0074】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第1の磁気斥力発生部は、複数の磁界発生要素からなり、前記複数の磁界発生要素は、アレー状に配置されることを特徴とする。

【0075】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第1の水平位置制御部は、前記第1の磁気斥力発生部が任意の水平平面内で発生する磁界のバランスを変更する磁界バランス変更部を備え、前記磁界バランス変更部は、前記複数の磁界発生要素の相対位置を変更する磁界発生要素相対位置変更部を備えたことを特徴とする。

10

【0076】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第1の水平位置制御部は、前記第1の磁気斥力発生部が任意の水平平面内で発生する磁界のバランスを変更する磁界バランス変更部を備え、前記磁界バランス変更部は、前記複数の磁界発生要素が前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変更する第6の磁界強度変更部を備えたことを特徴とする。

【0077】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第1の磁気斥力発生部は、同軸上に配置されたサイズの異なる2つの磁界発生要素からなり、前記2つの磁界発生要素の磁化方向は、異なることを特徴とする。

20

【0078】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第1の水平位置制御部は、前記第1の磁気斥力発生部の水平方向の位置を変更する第3の磁界発生部水平位置変更部であることを特徴とする。

【0079】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁性体は、略円筒形状であり且つ前記円筒形状の外周および内周に磁極を有することを特徴とする。

【0080】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁化方向は、前記液体の液面と略平行であることを特徴とする。

30

【0081】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、磁気引力と磁気斥力とを発生し、この発生した前記磁気引力と前記磁気斥力とによって、前記磁界発生部が発生する磁気力を切り替える引力・斥力切替部を備えたことを特徴とする。

【0082】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、前記筐体の重心位置は、前記磁界発生部が磁界を発生していない状態である際に前記磁化方向が前記液体の液面と10°以上の角度差を有するように、設定されることを特徴とする。

40

【0083】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記引力・斥力切替部は、前記磁界発生部の鉛直方向の位置を変更する第2の磁界発生部鉛直位置変更部であることを特徴とする。

【0084】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記引力・斥力切替部は、前記磁界発生部の方向を変更する第3の磁界発生部方向変更部であることを特徴とする。

50

【 0 0 8 5 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、電磁石からなり、前記引力・斥力切替部は、前記電磁石に流す電流の方向を切り替える電磁石電流切替部であることを特徴とする。

【 0 0 8 6 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記駆動部は、前記液体中の前記筐体の鉛直方向の位置を制御する鉛直位置制御部を備えたことを特徴とする。

【 0 0 8 7 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して小さいことを特徴とする。

10

【 0 0 8 8 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記筐体の比重は、前記液体の比重の $1/2$ に比して大きいことを特徴とする。

【 0 0 8 9 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、前記磁性体に対して磁気引力を発生する第4の磁気引力発生部であり、前記第4の磁気引力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直下方向に配置されることを特徴とする。

【 0 0 9 0 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第4の磁気引力発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とは、同方向であることを特徴とする。

20

【 0 0 9 1 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、前記磁性体に対して磁気斥力を発生する第2の磁気斥力発生部であり、前記第2の磁気斥力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直上方向に配置されることを特徴とする。

【 0 0 9 2 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、前記筐体の重心位置は、前記磁界発生部が磁界を発生していない状態である際に前記磁化方向が前記液体の液面と 10° 以上の角度差を有するように、設定されることを特徴とする。

30

【 0 0 9 3 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第2の磁気斥力発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とは、逆方向であることを特徴とする。

【 0 0 9 4 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第二の磁気斥力発生部が任意の水平平面内の任意の位置で発生する磁界の強度は、前記第二の磁気斥力発生部が前記任意の水平平面内の前記任意の位置周辺で発生する磁界に比して小さいことを特徴とする。

40

【 0 0 9 5 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁性体は、略円筒形状であり且つ前記円筒形状の外周と内周とに磁極を有することを特徴とする。

【 0 0 9 6 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記筐体の比重は、前記液体の比重に比して大きいことを特徴とする。

【 0 0 9 7 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部

50

は、前記磁性体に対して磁気引力を発生する第5の磁気引力発生部であり、前記第5の磁気引力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直上方向に配置されることを特徴とする。

【0098】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、前記磁性体に対して磁気斥力を発生する第3の磁気斥力発生部であり、前記第3の磁気斥力発生部は、前記被検体内の前記液体に対して鉛直下方向に配置されることを特徴とする。

【0099】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記鉛直位置制御部は、前記磁界発生部が前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変更する第7の磁界強度変更部を備えたことを特徴とする。

10

【0100】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、前記駆動部は、前記液体中の前記筐体の姿勢を制御する第3の姿勢制御部を備えたことを特徴とする。

【0101】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記駆動部は、前記液体中の前記筐体の水平方向の位置を制御する第2の水平位置制御部を備えたことを特徴とする。

20

【0102】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第2の水平位置制御部は、前記磁界発生部の水平方向の位置を変更する第4の磁界発生部水平位置変更部であることを特徴とする。

【0103】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁性体は、特定の磁化方向を有し、前記駆動部が、前記液体中の前記筐体の姿勢を制御する第4の姿勢制御部を備えたことを特徴とする。

【0104】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、前記第6の磁気引力発生部を備え、前記鉛直位置制御部は、磁気引力によって前記筐体の鉛直方向位置を制御することを特徴とする。

30

【0105】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、前記第4の磁気斥力発生部を備え、前記鉛直位置制御部は、磁気斥力によって前記筐体の鉛直方向位置を制御することを特徴とする。

【0106】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記駆動部は、前記筐体の前記被検体内での位置を検出する位置検出部を備え、前記第7の磁界強度変更部は、前記位置検出結果をもとに、前記磁界発生部が発生する磁界を変更することを特徴とする。

40

【0107】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁界発生部は、前記第6の磁気引力発生部であることを特徴とする。

【0108】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記第7の磁界強度変更部は、前記磁界発生部が発生する磁界の強度を振動させることを特徴とする。

【0109】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記筐体の比重は、前記液体の比重に比してほぼ等しいことを特徴とする。

50

【 0 1 1 0 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、予め決められたパターンに基づいて前記駆動部を駆動するパターン駆動部をさらに備えたことを特徴とする。

【 0 1 1 1 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記駆動部は、前記磁界発生部が発生した磁界によって前記筐体が反応したか否かを検出する磁界反応検出部と、前記磁界反応検出部の検出結果をもとに、前記磁界発生部が発生する磁界の強度を変更する第 8 の磁界強度変更部と、を備えたことを特徴とする。

【 0 1 1 2 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記磁性体は、永久磁石、電磁石、強磁性体、または電池のいずれかであることを特徴とする。

【 0 1 1 3 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記撮像部が取得した画像を合成する画像合成部をさらに備え、前記駆動部は、前記被検体内での前記筐体の位置および姿勢を検出する位置・姿勢検出部を有し、前記画像合成部は、前記位置・姿勢検出部が検出した結果をもとに、前記撮像部が取得した画像を合成することを特徴とする。

【 0 1 1 4 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記被検体内は、前記被検体の胃内であることを特徴とする。

【 0 1 1 5 】

また、本発明にかかる被検体内導入システムは、上記の発明において、前記被検体内は、前記被検体の大腸内であることを特徴とする。

【 0 1 1 6 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、被検体内で画像を取得する筐体を前記被検体内に導入する筐体導入ステップと、前記被検体内に液体を導入する液体導入ステップと、前記液体導入ステップによって導入した前記液体中の前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる位置姿勢変化ステップと、を含むことを特徴とする。

【 0 1 1 7 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、前記液体に比して比重が小さい前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする。

【 0 1 1 8 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、前記液体に比して比重が大きい前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする。

【 0 1 1 9 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記被検体内に導入した前記筐体の前記液体に対する比重を変化させる比重変化ステップをさらに含むことを特徴とする。

【 0 1 2 0 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、磁性体を有する前記筐体を前記被検体内に導入し、前記位置姿勢変化ステップは、前記磁性体に対して発生する磁界によって前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる磁氣的な位置姿勢変化ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 2 1 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁氣的な位置姿勢変化ステップは、前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変化させる磁界強度変化ステップを含むことを特徴とする。

10

20

30

40

50

【 0 1 2 2 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁気的位置姿勢変化ステップは、前記磁性体に対して発生する磁界の方向を変化させる磁界方向変化ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 2 3 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、前記液体に比して比重が大きい前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする。

【 0 1 2 4 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁界方向変化ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を前記被検体の鉛直上方向または鉛直下方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする。

10

【 0 1 2 5 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁界発生部配置ステップは、前記磁界発生部の方向を変化させる磁界発生部方向変化ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 2 6 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁界発生部配置ステップは、前記磁界発生部の水平方向の位置を変化させる磁界発生部水平方向位置変化ステップを含むことを特徴とする。

20

【 0 1 2 7 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁界方向変化ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を前記被検体の水平横方向に位置させる磁界発生部横配置ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 2 8 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁界発生部横配置ステップは、前記磁界発生部の方向を変化させる磁界発生部方向変化ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 2 9 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁界発生部横配置ステップは、前記磁界発生部の垂直方向の位置を変化させる磁界発生部位置変化ステップを含むことを特徴とする。

30

【 0 1 3 0 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、前記液体に比して比重が小さい前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする。

【 0 1 3 1 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁界方向変化ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を前記被検体の鉛直上方向または鉛直下方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする。

40

【 0 1 3 2 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁気的位置姿勢変化ステップは、前記筐体の前記液体中での水平方向の位置を変化させる筐体水平方向位置変化ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 3 3 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、前記液体に比して比重が小さい前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする。

【 0 1 3 4 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体水平方向位

50

置変化ステップは、前記磁性体に対して磁気引力を発生し、前記筐体の水平方向の位置を変化させる磁気引力発生ステップを含むことを特徴とする。

【0135】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、前記磁界が発生していない状態である際に前記液体の液面に対して磁化方向が10°以上の角度差をなす前記磁性体を有する前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする。

【0136】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁気引力発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を、前記磁界発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが同方向になるように、前記被検体の鉛直上方向または鉛直下方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする。

10

【0137】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁気引力発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を、前記磁界発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが逆方向になるように、前記被検体の水平横方向に位置させる磁界発生部横配置ステップを含むことを特徴とする。

【0138】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、前記磁界が発生していない状態である際に前記液体の液面に対して磁化方向が略平行である前記磁性体を有する前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする。

20

【0139】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁気引力発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を、前記磁界発生部の磁化方向と前記液体の液面とが平行になるように、前記被検体の鉛直上方向または鉛直下方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする。

【0140】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁気引力発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を、前記磁界発生部の磁化方向と前記液体の液面とが平行になるように、前記被検体の水平横方向に位置させる磁界発生部横配置ステップを含むことを特徴とする。

30

【0141】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁気引力発生ステップは、前記磁性体に磁気引力を発生する磁界発生部の水平方向の位置を変化させる水平方向位置変化ステップを含むことを特徴とする。

【0142】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体水平方向位置変化ステップは、前記磁性体に磁気斥力を発生し、前記筐体の水平方向の位置を変化させる磁気斥力発生ステップを含むことを特徴とする。

40

【0143】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、前記磁界が発生していない状態である際に前記液体の液面に対して磁化方向が10°以上の角度差をなす前記磁性体を有する前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする。

【0144】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁気斥力発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を、前記磁界発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが逆方向になるように、前記被検体の鉛直上方向または鉛直下方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする。

50

【 0 1 4 5 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁気斥力発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部を、前記磁界発生部の磁化方向の鉛直成分と前記磁性体の磁化方向の鉛直成分とが同方向になるように、前記被検体の水平横方向に位置させる磁界発生部横配置ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 4 6 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁気斥力発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部の水平方向の位置を変化させる水平方向位置変化ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 4 7 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体水平方向位置変化ステップは、前記磁性体に対して磁気引力と磁気斥力とを切り替えて発生する磁気力切替発生ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 4 8 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、前記磁界が発生していない状態である際に前記液体の液面に対して磁化方向が10°以上の角度差をなす前記磁性体を有する前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする。

【 0 1 4 9 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁気力切替発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部の鉛直方向の位置を変更する磁界発生部位置変更ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 5 0 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁気力切替発生ステップは、前記磁性体に対して磁界を発生する磁界発生部の方向を変化させる磁気発生部方向変化ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 5 1 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁気的位置姿勢変化ステップは、前記筐体の前記液体中での鉛直方向の位置を変化させる筐体鉛直方向位置変化ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 5 2 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、前記液体に比して比重が小さい前記筐体を前記被検体内に導入することを特徴とする。

【 0 1 5 3 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体鉛直方向位置変化ステップは、前記磁性体に対して磁気引力を発生する磁界発生部を前記被検体の鉛直下方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 5 4 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体鉛直方向位置変化ステップは、前記磁性体に対して磁気斥力を発生する磁界発生部を前記被検体の鉛直上方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 5 5 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、前記液体に比して比重が大きい前記筐体を導入することを特徴とする。

【 0 1 5 6 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体鉛直方向位置変化ステップは、前記磁性体に対して磁気引力を発生する磁界発生部を前記被検体の鉛直上方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする。

10

20

30

40

50

【 0 1 5 7 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体鉛直方向位置変化ステップは、前記磁性体に対して磁気引力を発生する磁界発生部を前記被検体の鉛直下方向に位置させる磁界発生部配置ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 5 8 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体鉛直方向位置変化ステップは、前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変更することによって前記筐体の位置を変化させる磁界強度変更ステップを含むことを特徴とする。

【 0 1 5 9 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁気的位置姿勢変化ステップは、さらに前記筐体の前記液体中での姿勢を変化させる筐体姿勢変化ステップを含むことを特徴とする。

10

【 0 1 6 0 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記磁気的位置姿勢変化ステップは、前記筐体鉛直方向位置変化ステップの後に、前記筐体の前記液体中での水平方向の位置を変化させる筐体水平方向位置変化ステップをさらに含むことを特徴とする。

【 0 1 6 1 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、経口によって前記筐体を前記被検体内に導入し、前記液体導入ステップは、経口によって前記液体を前記被検体に摂取させ、前記位置姿勢変化ステップは、前記被検体内の胃内に到達した前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させることを特徴とする。

20

【 0 1 6 2 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、経口によって前記筐体を前記被検体内に導入し、前記液体導入ステップは、経口によって前記液体を前記被検体に摂取させ、前記位置姿勢変化ステップは、前記被検体内の大腸内に到達した前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させることを特徴とする。

【 0 1 6 3 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、経肛門によって前記筐体を前記被検体内に導入し、前記液体導入ステップは、経肛門によって前記液体を前記被検体に摂取させ、前記位置姿勢変化ステップは、前記被検体内の大腸内に到達した前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させることを特徴とする。

30

【 0 1 6 4 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体および前記液体を摂取した前記被検体の体位を変更する体位変更ステップをさらに含むことを特徴とする。

【 0 1 6 5 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記被検体内に導入した前記液体の水位を変更する水位変更ステップをさらに含むことを特徴とする。

40

【 0 1 6 6 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記筐体導入ステップは、前記被検体内の画像を撮像する撮像部を備えた前記筐体を前記被検体内に導入し、前記被検体内に導入された前記筐体の撮像部を任意の胃壁に近接させる撮像部近接ステップをさらに含むことを特徴とする。

【 0 1 6 7 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記撮像部近接ステップは、前記磁性体に対して発生する磁界の強度を変化させて、前記筐体の撮像部を任意

50

の胃壁に近接させることを特徴とする。

【 0 1 6 8 】

また、本発明にかかる被検体内観察方法は、上記の発明において、前記撮像部近接ステップは、前記被検体内に導入した前記液体の水位を変更して、前記筐体の撮像部を任意の胃壁に近接させることを特徴とする。

【発明の効果】

【 0 1 6 9 】

この発明によれば、液体によって被検体内導入装置に浮力が働き、この浮力の分だけ、被検体内導入装置に発生する重力を相殺できるため、この被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる駆動部を小型化することができ、これによって、被検体内導入装置を小型化できるため、被検体内に対する被検体内導入装置の導入性を向上することができるという効果を奏する。さらに、被検体内に対する撮像視野の位置および方向の少なくとも一つを能動的に制御でき、被検体内の所望の観察部位を短時間且つ確実に観察できる被検体内導入装置、被検体内導入システム、および被検体内観察方法を実現できるという効果を奏する。

10

【図面の簡単な説明】

【 0 1 7 0 】

【図 1】図 1 は、この発明の実施の形態 1 にかかる被検体内導入システムの一構成例を模式的に示す模式図である。

【図 2】図 2 は、この発明の実施の形態 1 にかかる被検体内導入装置の一構成例を示す模式図である。

20

【図 3】図 3 は、実施の形態 1 にかかるワークステーションの一構成例を模式的に示すブロック図である。

【図 4】図 4 は、実施の形態 1 にかかる被検体内導入装置による消化管内の画像をもとに被検体の消化管内を観察する処理手順を説明するフローチャートである。

【図 5】図 5 は、この実施の形態 1 にかかる被検体内導入装置を鉛直方向に変位させる動作を説明するための模式図である。

【図 6】図 6 は、実施の形態 1 にかかる被検体内導入装置を水平方向に変位させる永久磁石の動作を説明するための模式図である。

【図 7】図 7 は、実施の形態 1 にかかる被検体内導入装置の姿勢を変える永久磁石の動作を説明するための模式図である。

30

【図 8】図 8 は、実施の形態 1 にかかる被検体内導入装置の水平方向の位置および姿勢を変える永久磁石の動作を説明するための模式図である。

【図 9】図 9 は、ワークステーションの制御部が行う画像結合処理の処理手順を例示するフローチャートである。

【図 10】図 10 は、複数の画像を連結する制御部の動作を説明するための模式図である。

【図 11】図 11 は、複数の永久磁石を収納する収納装置の一構成例を模式的に示す模式図である。

【図 12】図 12 は、この発明の実施の形態 1 の変形例にかかる被検体内導入装置の一構成例を示す模式図である。

40

【図 13】図 13 は、実施の形態 1 の変形例にかかる被検体内導入装置を消化管内に導入した状態を例示する模式図である。

【図 14】図 14 は、この発明の実施の形態 2 にかかる被検体内導入システムの一構成例を示す模式図である。

【図 15】図 15 は、この発明の実施の形態 2 にかかる被検体内導入装置の一構成例を示す模式図である。

【図 16】図 16 は、実施の形態 2 にかかる被検体内導入装置の姿勢を変える永久磁石の動作を説明するための模式図である。

【図 17】図 17 は、実施の形態 2 にかかる被検体内導入装置を鉛直方向または水平方向

50

に変位させる永久磁石の動作を説明するための模式図である。

【図 18】図 18 は、この発明の実施の形態 3 にかかる被検体内導入システムの一構成例を示す模式図である。

【図 19】図 19 は、実施の形態 3 にかかるワークステーションおよび磁場発生装置の一構成例を模式的に示すブロック図である。

【図 20】図 20 は、実施の形態 3 にかかる磁場発生装置の磁場強度を制御する制御部の動作を説明するための模式図である。

【図 21】図 21 は、液体に沈んだ状態を維持しつつ被検体内導入装置を変位する磁場発生装置の動作を説明するための模式図である。

【図 22】図 22 は、この発明の実施の形態 4 にかかる被検体内導入システムの一構成例を示す模式図である。

【図 23】図 23 は、この発明の実施の形態 4 にかかる被検体内導入装置の一構成例を示す模式図である。

【図 24】図 24 は、実施の形態 4 にかかるワークステーションの一構成例を模式的に示すブロック図である。

【図 25】図 25 は、実施の形態 4 にかかる被検体内導入装置の駆動を制御する制御部の動作を説明するための模式図である。

【図 26】図 26 は、磁場制御部によって制御された鉛直方向の磁力の強度変化を例示する模式図である。

【図 27】図 27 は、実施の形態 4 にかかる鉛直磁場発生部および水平磁場発生部の一構成例を示す模式図である。

【図 28】図 28 は、実施の形態 4 にかかる被検体内導入装置による消化管内の画像をもとに被検体の消化管内を観察する処理手順を説明するフローチャートである。

【図 29】図 29 は、実施の形態 4 にかかる被検体内導入装置の位置および姿勢を制御するカプセル誘導装置の動作を説明するための模式図である。

【図 30】図 30 は、この発明の実施の形態 4 の変形例 1 にかかる被検体内導入システムの一構成例を示す模式図である。

【図 31】図 31 は、実施の形態 4 の変形例 1 にかかるカプセル誘導装置およびワークステーションの一構成例を模式的に示すブロック図である。

【図 32】図 32 は、実施の形態 4 の変形例 1 にかかるカプセル誘導装置の鉛直磁場発生部および水平磁場発生部の一配置例を示す模式図である。

【図 33】図 33 は、この発明の実施の形態 4 の変形例 2 にかかる被検体内導入システムの一構成例を示す模式図である。

【図 34】図 34 は、実施の形態 4 の変形例 2 にかかるカプセル誘導装置およびワークステーションの一構成例を模式的に示すブロック図である。

【図 35】図 35 は、回転磁場を発生するカプセル誘導装置の磁場発生装置の一構成例を示す模式図である。

【図 36】図 36 は、被検体内導入装置に対して発生させる回転磁場を例示する模式図である。

【図 37】図 37 は、回転磁場の別態様を例示する模式図である。

【図 38】図 38 は、この発明の実施の形態 5 にかかる被検体内導入システムの一構成例を示す模式図である。

【図 39】図 39 は、この発明の実施の形態 5 にかかる被検体内導入装置の一具体例を示す模式図である。

【図 40】図 40 は、実施の形態 5 にかかるワークステーションの一構成例を模式的に示すブロック図である。

【図 41】図 41 は、実施の形態 5 にかかる被検体内導入装置による消化管内の画像をもとに被検体の消化管内を観察する処理手順を説明するフローチャートである。

【図 42】図 42 は、液体の底部で筐体を振動させて揺動する被検体内導入装置の動作を説明する模式図である。

10

20

30

40

50

【図 4 3】図 4 3 は、液体に比して大きい状態から小さい状態に比重を変化させて撮像視野を反転させる被検体内導入装置の動作を説明する模式図である。

【図 4 4】図 4 4 は、この発明の実施の形態 5 の変形例 1 にかかる被検体内導入装置の一構成例を示す模式図である。

【図 4 5】図 4 5 は、浮きの着脱によって液体中での撮像視野を反転させる被検体内導入装置の動作を説明する模式図である。

【図 4 6】図 4 6 は、この発明の実施の形態 5 の変形例 1 の別態様であるカプセル型内視鏡の一構成例を示す模式図である。

【図 4 7】図 4 7 は、スポンジの吸水によって液体中での撮像視野を反転させる被検体内導入装置の動作を説明する模式図である。

【図 4 8】図 4 8 は、この発明の実施の形態 5 の変形例 2 にかかる被検体内導入装置の一構成例を示す模式図である。

【図 4 9】図 4 9 は、液体の出し入れによって液体中での撮像視野を反転させる被検体内導入装置の動作を説明する模式図である。

【図 5 0】図 5 0 は、この発明の実施の形態 6 にかかる被検体内導入システムの一構成例を示す模式図である。

【図 5 1】図 5 1 は、この発明の実施の形態 6 にかかる被検体内導入装置の一具体例を示す模式図である。

【図 5 2】図 5 2 は、実施の形態 6 にかかるワークステーションの一構成例を模式的に示すブロック図である。

【図 5 3】図 5 3 は、実施の形態 6 にかかる被検体内導入装置による消化管内の画像をもとに被検体の消化管内を観察する処理手順を説明するフローチャートである。

【図 5 4】図 5 4 は、液体中で筐体を推進させて撮像視野の位置および方向を変化させる被検体内導入装置の動作を説明する模式図である。

【図 5 5】図 5 5 は、実施の形態 6 にかかる被検体内導入装置の別態様 1 の動作を説明する模式図である。

【図 5 6】図 5 6 は、実施の形態 6 にかかる被検体内導入装置の別態様 2 の動作を説明する模式図である。

【図 5 7】図 5 7 は、図 5 6 に示す被検体内導入装置を上方から見た状態を例示する模式図である。

【図 5 8】図 5 8 は、超音波方式の位置検出手段の構成例を示す模式図である。

【図 5 9】図 5 9 は、音波方式の位置検出手段の構成例を示す模式図である。

【図 6 0】図 6 0 は、磁気方式の位置検出手段の構成例を示す模式図である。

【図 6 1】図 6 1 は、筐体に対して永久磁石を着脱可能にしたカプセル型内視鏡の一構成例を示す模式図である。

【図 6 2】図 6 2 は、筐体に対して円筒状の永久磁石を着脱可能にしたカプセル型内視鏡の一構成例を示す模式図である。

【図 6 3】図 6 3 は、外部の永久磁石を変位せずに向きを変えてカプセル型内視鏡の姿勢を変化させる動作を説明する模式図である。

【図 6 4】図 6 4 は、立位または座位の被検体内のカプセル型内視鏡を外部の永久磁石に近づく方向に水平移動させる動作を説明する模式図である。

【図 6 5】図 6 5 は、立位または座位の被検体内のカプセル型内視鏡を外部の永久磁石から離れる方向に水平移動させる動作を説明する模式図である。

【図 6 6】図 6 6 は、立位または座位の被検体内のカプセル型内視鏡の姿勢を変化させる動作を説明する模式図である。

【図 6 7】図 6 7 は、病変部を拡大観察するためのカプセル型内視鏡の位置および姿勢の制御を説明する模式図である。

【図 6 8】図 6 8 は、対称軸上にカプセル型内視鏡をトラップする複数の電磁石の一構成例を示す模式図である。

【図 6 9】図 6 9 は、カプセル型内視鏡の内部に配置する円筒形状の永久磁石を例示する

10

20

30

40

50

模式図である。

【図 7 0】図 7 0 は、液体よりも比重が大きいカプセル型内視鏡を対称軸上にトラップして位置制御する動作を説明する模式図である。

【図 7 1】図 7 1 は、電磁石に代えてカプセル型内視鏡を対称軸上にトラップするリング状永久磁石を例示する模式図である。

【図 7 2】図 7 2 は、液体よりも比重が小さいカプセル型内視鏡を対称軸上にトラップして位置制御する動作を説明する模式図である。

【図 7 3】図 7 3 は、互いに撮像視野が異なる複数の撮像部を有するカプセル型内視鏡の一構成例を示す模式図である。

【図 7 4】図 7 4 は、臓器内壁に接触した状態のカプセル型内視鏡の方向を永久磁石の姿勢変化によって変化させる具体例を説明する模式図である。

【図 7 5】図 7 5 は、臓器内壁に接触した状態のカプセル型内視鏡の方向を永久磁石の垂直方向の変位によって変化させる具体例を説明する模式図である。

【図 7 6】図 7 6 は、液体に比して小さい比重のカプセル型内視鏡の方向および姿勢を変化させる別の具体例を説明する模式図である。

【符号の説明】

【 0 1 7 1 】

- 1 カプセル型内視鏡
- 2 供給器
- 2 a 液体
- 3 永久磁石
- 4 ワークステーション
- 5 通信部
- 5 a アンテナ
- 6 入力部
- 7 表示部
- 8 記憶部
- 9 制御部
- 9 a 表示制御部
- 9 b 通信制御部
- 9 c 磁石選択部
- 9 d 画像処理部
- 9 e 画像結合部
- 9 f 位置姿勢検出部
- 9 g 状態判断部
- 1 0 筐体
- 1 0 a ケース本体
- 1 0 b ドーム部材
- 1 0 c 空間領域
- 1 1 永久磁石
- 1 2 撮像部
- 1 3 角速度センサ
- 1 4 加速度センサ
- 1 5 磁気センサ
- 1 6 信号処理部
- 1 7 通信処理部
- 1 7 a アンテナ
- 1 8 制御部
- 1 8 a 移動量検出部
- 1 8 b 角度検出部

10

20

30

40

50

1 9	電源部	
2 0	筐体	
2 0 a	ケース本体	
2 0 d	空間領域	
3 0	筐体	
3 0 a	ケース本体	
3 1	カプセル型内視鏡	
3 2	錘	
4 0	ワークステーション	
4 3	磁場発生装置	10
4 3 a	磁場発生部	
4 3 b	アーム部	
4 3 c	操作部	
4 9	制御部	
4 9 c	磁場制御部	
5 0	筐体	
5 0 a	ケース本体	
5 0 d	空間領域	
5 1	カプセル型内視鏡	
5 2	永久磁石	20
6 0	カプセル誘導装置	
6 0 a	ベッド	
6 1	鉛直磁場発生部	
6 1 a , 6 1 b	電磁石	
6 2	水平磁場発生部	
6 3	回転テーブル	
6 4 , 6 5	可動台	
6 3 a , 6 4 a , 6 5 a	駆動部	
6 5 b , 6 6 a , 6 6 b	レール	
7 0	ワークステーション	30
7 6	操作部	
7 9	制御部	
7 9 h	駆動制御部	
7 9 i	磁場制御部	
8 0	カプセル誘導装置	
8 1	磁場発生装置	
8 1 a	鉛直磁場発生部	
8 1 b ~ 8 1 g	水平磁場発生部	
8 3	テーブル	
9 0	ワークステーション	40
9 9	制御部	
9 9 h	駆動制御部	
9 9 i	磁場制御部	
1 0 0	被検体	
1 0 1 , 1 0 2	患部	
1 1 0	収納装置	
1 1 1 ~ 1 1 6	収納部	
1 1 1 a ~ 1 1 6 a	箱部材	
1 1 1 b ~ 1 1 6 b	蓋	
1 1 1 c ~ 1 1 6 c	磁石検出部	50

1 1 1 d ~ 1 1 6 d	ロック部	
1 1 7	台	
1 1 8	制御部	
2 0 0	カプセル誘導装置	
2 0 1	磁場発生装置	
2 0 1 a	鉛直磁場発生部	
2 0 1 b ~ 2 0 1 e	水平磁場発生部	
2 1 0	ワークステーション	
2 1 9	制御部	
2 1 9 i	磁場制御部	10
2 2 0	筐体	
2 2 0 a	ケース本体	
2 2 1	カプセル型内視鏡	
2 2 2	振動モータ	
2 2 3	錘	
2 2 3 a	継ぎ手部	
2 2 4	錘連結機構	
2 2 4 a	把持部	
2 2 4 b	駆動部	
2 2 5 a, 2 2 5 b	錘	20
2 2 6	制御部	
2 3 0	ワークステーション	
2 3 9	制御部	
2 3 9 h	比重切替指示部	
2 3 9 i	動作指示部	
2 4 0	筐体	
2 4 0 a	ケース本体	
2 4 1	カプセル型内視鏡	
2 4 2	浮き	
2 4 3	浮き接続機構	30
2 4 3 a	接続部材	
2 4 3 b	駆動部	
2 4 4	制御部	
2 5 0	筐体	
2 5 0 a	ケース本体	
2 5 1	カプセル型内視鏡	
2 5 3	比重切替機構	
2 5 3 a	スポンジ	
2 5 3 b	押圧板	
2 5 3 c	ストッパ	40
2 5 3 d	駆動部	
2 5 3 e	タンク	
2 5 4	管路	
2 5 5	制御部	
2 6 0	筐体	
2 6 0 a	ケース本体	
2 6 3	比重切替機構	
2 6 3 a	ピストン	
2 6 3 b	シリンダー	
2 6 3 c	駆動部	50

2 6 4	管路	
2 6 5	制御部	
2 7 0	筐体	
2 7 0 a	ケース本体	
2 7 0 d	管路	
2 7 1	カプセル型内視鏡	
2 7 2	推進機構	
2 7 2 a	スクリュー	
2 7 2 b	駆動軸	
2 7 2 c	駆動部	10
2 7 3	錘	
2 7 4	制御部	
2 8 0	ワークステーション	
2 8 9	制御部	
2 8 9 h	推進指示部	
2 9 1 , 3 0 1	カプセル型内視鏡	
3 0 2 a , 3 0 2 b	水掻き部	
4 0 1	超音波プローブ	
4 0 2	音源	
4 0 3	ドライブコイル	20
4 0 4	センスコイル	
5 0 0 a	カプセル本体	
5 0 0 b	シース	
5 0 1	カプセル型内視鏡	
5 0 2 , 5 0 2 a , 5 0 2 f , 5 0 3 , 5 0 3 a , 5 0 3 b	永久磁石	
6 0 1	カプセル型内視鏡	
6 0 2	永久磁石	
6 1 0 ~ 6 1 3	電磁石	
6 2 0	リング状永久磁石	
7 0 1	カプセル型内視鏡	30
7 0 2 , 7 0 3	撮像部	
7 1 1 , 7 2 1 , 7 3 1	カプセル型内視鏡	
7 1 3 , 7 1 3 , 7 2 2 , 7 2 3 , 7 3 2 , 7 3 3	永久磁石	
7 1 4 , 7 2 4 , 7 3 4	撮像部	
C 1	長軸	
C 2 a , C 2 b	径軸	
C 3	コイル軸	
E _p	エピポーラ線	
G 1 , G 7	自重	
G 2 , G 4 , G 5	磁力	40
G 3 , G 8	浮力	
H 1	鉛直磁場	
H 2 , H 3	水平磁場	
H 4 , H 5	回転磁場	
P ₀ , P ₀₁	画像	
R ₀	参照点	
R ₁	対応点	
【発明を実施するための最良の形態】		
【0172】		
以下、図面を参照して、この発明にかかる被検体内導入装置、被検体内導入システム、		

および被検体内観察方法の好適な実施の形態を詳細に説明する。なお、この実施の形態によってこの発明が限定されるものではない。

【0173】

(実施の形態1)

図1は、この発明の実施の形態1にかかる被検体内導入システムの一構成例を模式的に示す模式図である。図1に示すように、この実施の形態1にかかる被検体内導入システムは、被検体100の内部に導入して被検体100の消化管内の画像を撮像するカプセル型内視鏡1と、カプセル型内視鏡1を浮揚させる液体2aを被検体100の内部に導入する供給器2と、液体2a中に浮揚するカプセル型内視鏡1の位置および姿勢の少なくとも一つを制御するための永久磁石3と、カプセル型内視鏡1によって撮像された画像をモニタに表示するワークステーション4とを有する。

10

【0174】

カプセル型内視鏡1は、被検体100内を撮像する撮像機能と、撮像した画像等の各種情報をワークステーション4に送信する無線通信機能とを有する。また、カプセル型内視鏡1は、被検体100に導入し易い大きさに形成され、液体2aの比重と同程度またはそれ未満の比重を有する。このようなカプセル型内視鏡1は、被検体100に飲み込まれた場合、被検体100の蠕動運動等によって消化管内を移動するとともに、所定の間隔、例えば0.5秒間隔で消化管内の画像を逐次撮像する。また、カプセル型内視鏡1は、このように撮像した消化管内の画像をワークステーション4に送信する。

【0175】

供給器2は、カプセル型内視鏡1を浮揚させる液体2aを被検体100の内部に供給するためのものである。具体的には、供給器2は、例えば水または生理食塩水等の所望の液体2aを内包し、被検体100の口から体内に液体2aを供給する。かかる供給器2によって供給された液体2aは、例えば被検体100の胃に導入され、この胃内部においてカプセル型内視鏡1を浮揚する。

20

【0176】

永久磁石3は、被検体100内でのカプセル型内視鏡1の位置および姿勢の少なくとも一つを制御する制御手段として機能する。具体的には、永久磁石3は、被検体100の内部(例えば胃の内部)に導入されたカプセル型内視鏡1に対して磁場を発生し、かかる磁場の磁力によって、液体2a中でのカプセル型内視鏡1の動作(すなわち筐体の動き)を制御する。永久磁石3は、かかるカプセル型内視鏡1の動作を制御することによって、被検体100内でのカプセル型内視鏡1の位置および姿勢の少なくとも一つを制御する。この場合、カプセル型内視鏡1は、かかる永久磁石3によって印加された磁力に反応して筐体を動作する磁石を内蔵する。

30

【0177】

なお、永久磁石3は、所定の磁力を有する単一のものを用いてもよいが、互いに異なる磁力を有する複数の永久磁石を準備し、これら複数の永久磁石の中から選択したものをを用いることが望ましい。この場合、永久磁石3は、被検体100の体型(例えば身長、体重、胸回り等)または制御するカプセル型内視鏡1の動作(例えば移動、揺動、またはその両動作)に応じ、適切な磁場を発生するものを選択すればよい。

40

【0178】

ワークステーション4は、カプセル型内視鏡1によって撮像された画像等の各種情報を受信する無線通信機能と、カプセル型内視鏡1から受信した画像等をモニタに表示する表示機能とを有する。具体的には、ワークステーション4は、カプセル型内視鏡1に対して無線信号を送受信するアンテナ5aを有し、例えば被検体100の体表に配置されたアンテナ5aを介してカプセル型内視鏡1からの各種情報を取得する。また、ワークステーション4は、このようなアンテナ5aを介し、カプセル型内視鏡1の駆動制御を行うための制御信号(例えばカプセル型内視鏡1の撮像動作の開始または停止を制御する制御信号)を送信できる。

【0179】

50

アンテナ 5 a は、例えばループアンテナを用いて実現され、カプセル型内視鏡 1 とワークステーション 4 との間で無線信号を送受信する。具体的には、アンテナ 5 a は、図 1 に例示するように、被検体 1 0 0 の体表上の所定位置、例えば被検体 1 0 0 の胃近傍の位置に配置される。この場合、アンテナ 5 a は、被検体 1 0 0 の胃に導入されたカプセル型内視鏡 1 とワークステーション 4 との無線通信を可能にする。なお、アンテナ 5 a は、被検体 1 0 0 内でのカプセル型内視鏡 1 の通過経路に対応する被検体 1 0 0 の体表上に配置されればよい。また、このようなアンテナ 5 a の配置数は、特に 1 つに限定されず、複数であってもよい。

【 0 1 8 0 】

つぎに、この発明にかかる被検体内導入装置の一例であるカプセル型内視鏡 1 の構成について詳細に説明する。図 2 は、カプセル型内視鏡 1 の一構成例を示す模式図である。図 2 に示すように、カプセル型内視鏡 1 は、被検体 1 0 0 の内部に導入し易い大きさに形成されたカプセル型の筐体 1 0 と、上述した永久磁石 3 の磁力によって筐体 1 0 を動作する永久磁石 1 1 とを有する。また、カプセル型内視鏡 1 は、被検体 1 0 0 の内部を撮像するための撮像部 1 2 と、筐体 1 0 が揺動する際の角速度を検出する角速度センサ 1 3 と、筐体 1 0 が移動する際の加速度を検出する加速度センサ 1 4 と、カプセル型内視鏡 1 に対して発生した永久磁石 3 の磁場強度を検出する磁気センサ 1 5 とを有する。さらに、カプセル型内視鏡 1 は、撮像部 1 2 によって撮像された画像に対応する画像信号を生成する信号処理部 1 6 と、外部のアンテナ 5 a との間で無線信号を送受信するアンテナ 1 7 a と、外部のワークステーション 4 に対して送信する画像信号等の各種信号を無線信号に変調し、またはアンテナ 1 7 a を介して受信した無線信号を復調する通信処理部 1 7 とを有する。また、カプセル型内視鏡 1 は、カプセル型内視鏡 1 の各構成部の駆動を制御する制御部 1 8 と、カプセル型内視鏡 1 の各構成部に対して駆動電力を供給する電源部 1 9 とを有する。

【 0 1 8 1 】

筐体 1 0 は、被検体 1 0 0 の内部に導入し易い大きさに形成されたカプセル型の部材であり、カプセル型内視鏡 1 の各構成部を内蔵するケース本体 1 0 a と、筐体 1 0 の前端部を形成するドーム部材 1 0 b とによって実現される。ケース本体 1 0 a は、例えば図 2 に示すように、筐体 1 0 の中心部に比して後端側に永久磁石 1 1 および電源部 1 9 を有し、前端部に撮像部 1 2 を有する。ドーム部材 1 0 b は、光透過性のある略透明なドーム状部材であり、撮像部 1 2 を覆う態様でケース本体 1 0 a の前端部に取り付けられる。この場合、ドーム部材 1 0 b は、その内壁とケース本体 1 0 a の前端部とに囲まれる空間領域 1 0 c を形成する。このようなケース本体 1 0 a およびドーム部材 1 0 b によって形成される筐体 1 0 は、液体 2 a に比して同程度またはそれ未満の比重を有し、且つ後端側に重心を有する。

【 0 1 8 2 】

永久磁石 1 1 は、外部に発生した磁場の磁力によって筐体 1 0 を動作する駆動手段として機能する。具体的には、永久磁石 1 1 は、筐体 1 0 の長手方向に磁化し、例えば外部の永久磁石 3 が永久磁石 1 1 に対して磁場を発生した場合、この磁場によって印加された磁力に基づいて液体 2 a 中の筐体 1 0 を移動または揺動する。これによって、永久磁石 1 1 は、液体 2 a 中のカプセル型内視鏡 1 の姿勢および位置の少なくとも一つを磁力によって変えることができる。

【 0 1 8 3 】

なお、ここでいうカプセル型内視鏡 1 の姿勢は、所定の空間座標系 $x y z$ における筐体 1 0 の姿勢である。具体的には、カプセル型内視鏡 1 の姿勢は、筐体 1 0 の長手方向の中心軸上に軸ベクトルとして後端部から前端部に向かう方向の長軸 $C 1$ を設定した場合、空間座標系 $x y z$ での長軸 $C 1$ の方向によって決定される。また、ここでいうカプセル型内視鏡 1 の位置は、空間座標系 $x y z$ における筐体 1 0 の座標位置によって決定される。すなわち、カプセル型内視鏡 1 が被検体 1 0 0 の内部に導入された場合、被検体 1 0 0 内でのカプセル型内視鏡 1 の姿勢は、空間座標系 $x y z$ における長軸 $C 1$ の方向によって決定

され、被検体 100 内でのカプセル型内視鏡 1 の位置は、空間座標系 $x y z$ における筐体 10 の座標位置によって決定される。

【0184】

撮像部 12 は、例えば被検体 100 の消化管内の画像を撮像するためのものである。具体的には、撮像部 12 は、CCD または CMOS 等の撮像素子と、この撮像素子の撮像視野を照明する LED 等の発光素子と、この撮像素子に対して撮像視野からの反射光を結像するレンズ等の光学系とを用いて実現される。撮像部 12 は、上述したようにケース本体 10 a の前端部に固定され、ドーム部材 10 b を介して受光する撮像視野からの反射光を結像し、例えば被検体 100 の消化管内の画像を撮像する。撮像部 12 は、得られた画像情報を信号処理部 16 に送信する。なお、撮像部 12 の光学系は、広角のものであることが望ましい。これによって、撮像部 12 は、例えば 100 ~ 140 度程度の視野角を有することができ、撮像視野を広範囲にすることができる。この発明の実施の形態 1 にかかる被検体内導入システムは、このような広範囲の撮像視野を有するカプセル型内視鏡 1 を用いることによって、被検体 100 内の観察性を高めることができる。

10

【0185】

ここで、かかる筐体 10 の内部に固定配置された撮像部 12 の撮像視野の方向は、空間座標系 $x y z$ における筐体 10 の方向によって決定される。すなわち、撮像部 12 の受光面は、筐体 10 に関する所定の方向、例えば長軸 C1 に対して垂直に配置される。この場合、撮像部 12 の撮像視野の中心軸（すなわち光軸）は、長軸 C1 に略一致し、撮像部 12 の受光面は、長軸 C1 に対して垂直な軸ベクトルである 2 つの径軸 C2 a, C2 b に対して平行である。なお、径軸 C2 a, C2 b は、筐体 10 の径方向の軸ベクトルであり、長軸 C1 および径軸 C2 a, C2 b は、互いに直交する。このような撮像部 12 は、空間座標系 $x y z$ における長軸 C1 の方向によって受光面の法線方向、すなわち撮像視野の方向が決定され、長軸 C1 を回転中心にした径軸 C2 a の回転角度によって受光面の回転角度、すなわち長軸 C1 を回転中心にした撮像視野の回転角度が決定される。

20

【0186】

角速度センサ 13 は、カプセル型内視鏡 1 の姿勢が変化する際の筐体 10 の角速度を検出するためのものである。具体的には、角速度センサ 13 は、MEMS ジャイロ等を用いて実現され、筐体 10 が揺動する際の角速度、すなわち、空間座標系 $x y z$ において方向が変化する長軸 10 の角速度を検出する。また、角速度センサ 13 は、長軸 C1 を回転中心にして回転する際の筐体 10 の角速度を検出する。この場合、角速度センサ 13 は、長軸 C1 を回転中心にして回転する径軸 C2 a の角速度を検出する。角速度センサ 13 は、このような角速度の各検出結果を制御部 18 に送信する。

30

【0187】

加速度センサ 14 は、カプセル型内視鏡 1 が変位する際の筐体 10 の加速度を検出するためのものである。具体的には、加速度センサ 14 は、筐体 10 が移動する際の加速度、すなわち、空間座標系 $x y z$ において座標位置が変化する筐体 10 の加速度を検出する。この場合、加速度センサ 14 は、このような筐体 10 の加速度の大きさおよび方向を検出する。加速度センサ 14 は、このような加速度の検出結果を制御部 18 に送信する。

【0188】

磁気センサ 15 は、カプセル型内視鏡 1 に対して作用する外部の磁場強度を検出するためのものである。具体的には、磁気センサ 15 は、例えば外部の永久磁石 3 がカプセル型内視鏡 1 に対して磁場を発生した場合、かかる永久磁石 3 の磁場強度を検出する。磁気センサ 15 は、このような磁場強度の検出結果を制御部 18 に送信する。

40

【0189】

なお、このようなカプセル型内視鏡 1 に対する磁場強度の検出には、磁気センサ 15 に限らず、角度センサ 13 または加速度センサ 14 を利用するようにしてもよい。この場合、制御部 18 は、角速度センサ 13 または加速度センサ 14 の検出結果をもとに、外部の永久磁石 3 の磁場によるカプセル型内視鏡 1 の方向変化または変位を検出し、かかるカプセル型内視鏡 1 の方向変化または変位に基づいて永久磁石 3 の磁場強度を検出する。

50

【 0 1 9 0 】

信号処理部 1 6 は、撮像部 1 2 によって撮像された画像に対応する画像信号を生成するためのものである。具体的には、信号処理部 1 6 は、撮像部 1 2 から受信した画像情報を含む画像信号を生成する。さらに、信号処理部 1 6 は、制御部 1 8 から受信した筐体 1 0 の動き情報（後述する）を画像信号のプランキング期間に含める。これによって、信号処理部 1 6 は、撮像部 1 2 によって撮像された画像と撮像時の筐体 1 0 の動き情報とを対応付ける。信号処理部 1 6 は、このような画像情報と動き情報とを含む画像信号を通信処理部 1 7 に送信する。

【 0 1 9 1 】

通信処理部 1 7 は、信号処理部 1 6 から受信した画像信号に対して所定の変調処理等を行い、この画像信号を無線信号に変調する。これとほぼ同様に、通信処理部 1 7 は、制御部 1 8 から受信した磁場検出信号（後述する）を無線信号に変調する。通信処理部 1 7 は、このように生成した無線信号をアンテナ 1 7 a に出力する。アンテナ 1 7 a は、例えばコイルアンテナであり、信号処理部 1 7 から受信した無線信号を例えば外部のアンテナ 5 a に送信する。この場合、この無線信号は、アンテナ 5 a を介してワークステーション 4 に受信される。一方、通信処理部 1 7 は、アンテナ 1 7 a を介して例えばワークステーション 4 からの無線信号を受信する。この場合、通信処理部 1 7 は、アンテナ 1 7 a を介して受信した無線信号に対して所定の復調処理等を行い、この無線信号を例えばワークステーション 4 からの制御信号に復調する。その後、通信処理部 1 7 は、得られた制御信号を制御部 1 8 に送信する。

【 0 1 9 2 】

制御部 1 8 は、撮像部 1 2、角速度センサ 1 3、加速度センサ 1 4、磁気センサ 1 5、信号処理部 1 6、通信処理部 1 7 の各駆動を制御し、これら各構成部における信号の入出力制御を行う。この場合、制御部 1 8 は、撮像部 1 2 が画像を撮像する際の筐体 1 0 の角速度および加速度を検出するように、撮像部 1 2、角速度センサ 1 4、および加速度センサ 1 4 の動作タイミングを制御する。また、制御部 1 8 は、通信処理部 1 7 からワークステーション 4 からの制御信号を受信した場合、この制御信号に基づいて撮像部 1 2 の駆動を開始または停止する。この場合、制御部 1 8 は、撮像開始の制御信号に基づき、所定の間隔、例えば 0 . 5 秒間隔で被検体 1 0 0 内の画像を撮像するように撮像部 1 2 の駆動を制御し、撮像停止の制御信号に基づき、撮像部 1 2 の駆動を停止する。さらに、制御部 1 8 は、磁気センサ 1 5 から受信した検出結果をもとに外部の磁場強度を把握し、この磁場強度に対応する磁場検出信号を通信処理部 1 7 に送信する。

【 0 1 9 3 】

なお、制御部 1 8 は、上述したようにワークステーション 4 からの制御信号に基づいて撮像部 1 2 の駆動を制御してもよいし、電源部 1 9 によって駆動電力が供給されてから所定の時間が経過した場合に撮像部 1 2 の駆動制御を開始してもよい。

【 0 1 9 4 】

また、制御部 1 8 は、カプセル型内視鏡 1 が変位する際の筐体 1 0 の移動量を検出する移動量検出部 1 8 a と、カプセル型内視鏡 1 の姿勢が変化する際の筐体 1 0 の回転角度を検出する角度検出部 1 8 b とを有する。移動量検出部 1 8 a は、加速度センサ 1 4 によって検出された加速度に対して所定の積分処理を行い、空間座標系 x y z における筐体 1 0 の移動量を算出する。かかる移動量検出部 1 8 a によって算出された移動量は、空間座標系 x y z での筐体 1 0 の移動距離および移動方向を示すベクトル量である。一方、角度検出部 1 8 b は、角速度センサ 1 3 によって検出された角速度に対して所定の積分処理を行い、空間座標系 x y z における長軸 C 1 の回転角度および径軸 C 2 a の回転角度を算出する。制御部 1 8 は、かかる移動量検出部 1 8 a によって検出した移動量と角度検出部 1 8 b によって検出した各回転角度とを筐体 1 0 の動き情報として信号処理部 1 6 に送信する。

【 0 1 9 5 】

つぎに、この発明の実施の形態 1 にかかる被検体内導入システムのワークステーション

4 について詳細に説明する。図 3 は、ワークステーション 4 の一構成例を模式的に示すブロック図である。図 3 に示すように、ワークステーション 4 は、アンテナ 5 a を用いてカプセル型内視鏡 1 に対する無線通信を行う通信部 5 と、ワークステーション 4 に対する各種指示情報等を入力する入力部 6 と、カプセル型内視鏡 1 によって撮像された画像等を表示する表示部 7 と、画像情報等の各種情報を記憶する記憶部 8 と、ワークステーション 4 の各構成部の駆動を制御する制御部 9 とを有する。

【 0 1 9 6 】

通信部 5 は、上述したアンテナ 5 a がケーブルを介して接続され、アンテナ 5 a を介して受信した無線信号に対して所定の復調処理を行い、カプセル型内視鏡 1 から送信された各種情報を取得する。この場合、通信部 5 は、撮像部 1 2 によって得られた画像情報および筐体 1 0 の動き情報を取得し、取得した画像情報および動き情報を制御部 9 に送信する。また、通信部 5 は、磁気センサ 1 5 による磁場強度の検出結果に対応する磁場検出信号を取得し、取得した磁場検出信号を制御部 9 に送信する。一方、通信部 5 は、制御部 9 から受信したカプセル型内視鏡 1 に対する制御信号に対して所定の変調処理等を行い、この制御信号を無線信号に変調する。この場合、通信部 5 は、生成した無線信号をアンテナ 5 a に送信し、このアンテナ 5 a を介してカプセル型内視鏡 1 に無線信号を送信する。これによって、通信部 5 は、カプセル型内視鏡 1 に対し、例えば撮像部 1 2 の駆動開始を指示する制御信号を送信できる。

【 0 1 9 7 】

入力部 6 は、キーボードまたはマウス等を用いて実現され、医師または看護師等の検査者による入力操作によって、制御部 9 に対して各種情報を入力する。この場合、入力部 6 は、例えば制御部 9 に対して指示する各種指示情報または被検体 1 0 0 に関する患者情報等を入力する。なお、この指示情報として、例えば、カプセル型内視鏡 1 から取得した画像を表示部 7 に表示するための指示情報、カプセル型内視鏡 1 から取得した画像を加工するための指示情報等が挙げられる。また、この患者情報として、例えば被検体 1 0 0 の名前（患者名）、性別、生年月日、および患者 ID 等の被検体 1 0 0 を特定するための情報、被検体 1 0 0 の身長、体重、胸回り等の身体的情報等が挙げられる。

【 0 1 9 8 】

表示部 7 は、CRT ディスプレイまたは液晶ディスプレイ等のディスプレイを用いて実現され、制御部 9 によって表示指示された各種情報を表示する。この場合、表示部 7 は、例えばカプセル型内視鏡 1 によって撮像された画像および被検体 1 0 0 の患者情報等の被検体 1 0 0 の内部を観察し、診断するために必要な各種情報を表示する。また、表示部 7 は、制御部 9 によって所定の加工処理が行われた画像を表示する。

【 0 1 9 9 】

記憶部 8 は、制御部 9 によって書込み指示された各種情報を保存する。具体的には、記憶部 8 は、例えばカプセル型内視鏡 1 から受信した各種情報、入力部 6 によって入力された各種情報、および制御部 9 によって所定の加工処理が行われた画像情報等を保存する。この場合、記憶部 8 は、上述した画像情報と動き情報とを対応付けて記憶する。また、記憶部 8 は、制御部 9 によって読み出し指示された情報を制御部 9 に送信する。

【 0 2 0 0 】

制御部 9 は、ワークステーション 4 の各構成部、例えば通信部 5、入力部 6、表示部 7、および記憶部 8 の駆動制御を行い、これら各構成部に対する情報の入出力制御と、これら各構成部との間で各種情報を入出力するための情報処理とを行う。また、制御部 9 は、入力部 6 から入力された指示情報に基づいて、カプセル型内視鏡 1 に対する各種制御信号を通信部 5 に出力する。この場合、カプセル型内視鏡 1 に対する制御信号は、アンテナ 5 a を介してカプセル型内視鏡 1 に送信される。すなわち、ワークステーション 4 は、カプセル型内視鏡 1 の駆動を制御する制御手段として機能する。

【 0 2 0 1 】

このような制御部 9 は、表示部 7 による各種情報の表示動作を制御する表示制御部 9 a と、上述した通信部 5 の駆動を制御する通信制御部 9 b とを有する。また、制御部 9 は、

10

20

30

40

50

液体 2 a 中でカプセル型内視鏡 1 を動かすに十分な磁場を発生する永久磁石を選択する磁石選択部 9 c と、カプセル型内視鏡 1 から受信した画像信号をもとに例えば被検体 1 0 0 内の画像を生成する画像処理部 9 d とを有する。さらに、制御部 9 は、画像処理部 9 d によって生成された複数の画像の共通部分を合成し、例えば被検体 1 0 0 内の複数の画像を結合する画像結合部 9 e と、カプセル型内視鏡 1 の位置および姿勢を検出する位置姿勢検出部 9 f と、永久磁石 3 の磁場によってカプセル型内視鏡 1 の動きが制御可能な状態であるか否かを判断する状態判断部 9 g とを有する。

【 0 2 0 2 】

磁石選択部 9 c は、状態判断部 9 g の判断結果をもとに、液体 2 a 中でカプセル型内視鏡 1 を動かすに十分な磁場を発生する永久磁石を選択する。この場合、状態判断部 9 g は、カプセル型内視鏡 1 から受信した磁場検出信号をもとにカプセル型内視鏡 1 に対する永久磁石 3 の磁場強度を検出し、この検出した磁場強度と所定の磁場強度範囲とを比較する比較処理を行う。状態判断部 9 g は、この比較処理の結果をもとに、永久磁石 3 の磁場によってカプセル型内視鏡 1 の動きが制御可能な状態であるか否かを判断する。すなわち、状態判断部 9 g は、検出した磁場強度が所定の磁場強度範囲内である場合、永久磁石 3 の磁場強度はカプセル型内視鏡 1 の動きを制御するに十分なものであると判断する。また、状態判断部 9 g は、検出した磁場強度が所定の磁場強度範囲を下回る場合、永久磁石 3 の磁場強度は不足であると判断し、所定の磁場強度範囲を上回る場合、永久磁石 3 の磁場強度は過度であると判断する。磁石選択部 9 c は、状態判断部 9 g によって磁場強度が充分であると判断された永久磁石を選択する。また、磁石選択部 9 c は、状態判断部 9 g によって磁場強度が不十分であると判断された場合、現在の永久磁石に比して強い磁場を発生する永久磁石を選択し、磁場強度が過度であると判断された場合、現在の永久磁石に比して弱い磁場を発生する永久磁石を選択する。表示制御部 9 a は、かかる磁石選択部 9 c による永久磁石の選択結果を表示部 7 に表示させる。この場合、検査者は、表示部 7 に表示された永久磁石の選択結果を視認することによって、複数の永久磁石の中からカプセル型内視鏡 1 の動きを制御するに好適な永久磁石を容易に選択できる。

【 0 2 0 3 】

なお、状態判断部 9 g は、このような永久磁石 3 の磁場強度の状態（すなわちカプセル型内視鏡 1 に印加する磁場の過不足等の強度状態）を判断することによって、カプセル型内視鏡 1 を所望通りに誘導できているか否かを判断でき、カプセル型内視鏡 1 が永久磁石 3 による外部の磁場に反応したか否かの判断結果を表示部 7 に表示させることができる。これにより、使用している外部の永久磁石 3 の磁場強度や被検体 1 0 0 の体表への押し付け具合が十分であることを確認でき、カプセル型内視鏡 1 に印加する磁場強度の過大や不足によって観察部位の見落としが発生することを防止することができる。

【 0 2 0 4 】

また、カプセル型内視鏡 1 が外部の磁場に反応したか否かの判断には、上述した角度センサ 1 3、加速度センサ、または磁気センサ 1 5 に限らず、消化管内のカプセル型内視鏡 1 の位置を検出する位置検出機能を有するセンサ等を用いるようにしてもよい。また、外部の永久磁石 3 としては、磁場強度の異なる複数種類の永久磁石を選択自在に予め用意しておき、かかる状態判断部 9 g の判断結果（例えばカプセル型内視鏡 1 に印加する外部の磁場の過大や不足）に応じて選択的に使い分けるようにすることが望ましい。また、被検体 1 0 0 の体型に合わせて、使用する外部の永久磁石 3 の強度を決めるようにしてもよい。すなわち、被検体 1 0 0 の体重、身長、胴回り等に応じて、使用する外部の永久磁石 3 の磁場強度を決定する。この際、被検体 1 0 0 の体重、身長、胴回りの各値をもとに外部の永久磁石 3 を決定するためのシートを予め用意しておけば、使用する永久磁石の選択が適正且つ容易となる。これにより、被検体 1 0 0 の体型による個人差を吸収し、より正確且つ効率的に検査を行うことができる。なお、制御部 9 には、被検体 1 0 0 の体重、身長、胴回りの各値を入力することによって、使用する外部の永久磁石 3 を決定するプログラムが設定されてもよい。あるいは、体重、身長、胴回り等のデータに代えて、CT スキャン等により予め取得された CT データ等を用いるようにしてもよい。

【 0 2 0 5 】

画像処理部 9 d は、カプセル型内視鏡 1 からの画像信号をもとに、カプセル型内視鏡 1 によって撮像された画像を生成する。この場合、表示制御部 9 a は、画像処理部 9 d によって生成された画像を時系列に沿って表示部 7 に順次表示させる。また、画像結合部 9 e は、かかる画像処理部 9 d によって生成された複数の画像を一つの画像に結合する画像結合処理を行う。表示制御部 9 a は、画像結合部 9 e によって結合された加工画像（例えば被検体 1 0 0 の消化管内を表すパノラマ画像）を表示部 7 に表示させる。なお、画像結合部 9 e の画像結合処理については、後述する。

【 0 2 0 6 】

位置姿勢検出部 9 f は、カプセル型内視鏡 1 から受信した動き情報をもとに、空間座標系 $x y z$ におけるカプセル型内視鏡 1 の位置および姿勢を検出する。具体的には、位置姿勢検出部 9 f は、まず、カプセル型内視鏡 1 の位置および姿勢を決定する空間座標系 $x y z$ を設定する。ここで、この空間座標系 $x y z$ は、例えば、静止状態のカプセル型内視鏡 1 の位置を原点 O とし、このカプセル型内視鏡 1 の径軸 $C 2 a$, $C 2 b$ および長軸 $C 1$ をそれぞれ z 軸、 x 軸、 y 軸とする空間座標系である。

【 0 2 0 7 】

つぎに、位置姿勢検出部 9 f は、この原点 O を始点として移動または揺動するカプセル型内視鏡 1 の座標位置 (x, y, z) と長軸 $C 1$ の方向とを逐次検出する。この場合、位置姿勢検出部 9 f は、カプセル型内視鏡 1 から順次受信する動き情報をもとに、空間座標系 $x y z$ においてカプセル型内視鏡 1 が移動または揺動した際の筐体 1 0 の移動量（ベクトル量）、長軸 $C 1$ の回転角度、および径軸 $C 2 a$ の回転角度を順次取得する。位置姿勢検出部 9 f は、このように順次取得した筐体 1 0 の移動量、長軸 $C 1$ の回転角度、および径軸 $C 2 a$ の回転角度をもとに、原点 O に対する筐体 1 0 の相対位置、すなわち空間座標系 $x y z$ における筐体 1 0 の座標位置 (x, y, z) と、空間座標系 $x y z$ における長軸 $C 1$ のベクトル方向とを検出する。かかる位置姿勢検出部 9 f によって検出された筐体 1 0 の座標位置 (x, y, z) および長軸 $C 1$ のベクトル方向は、空間座標系 $x y z$ におけるカプセル型内視鏡 1 の位置および姿勢にそれぞれ相当する。

【 0 2 0 8 】

また、位置姿勢検出部 9 f は、上述した径軸 $C 2 a$ の回転角度をもとに、空間座標系 $x y z$ の z 軸に対する径軸 $C 2 a$ の傾きを検出する。ここで、径軸 $C 2 a$ は、撮像部 1 2 の受光面の上方方向を決定する軸ベクトルであり、撮像部 1 2 によって撮像された画像の上方方向を決定する軸ベクトルである。したがって、位置姿勢検出部 9 f は、かかる z 軸に対する径軸 $C 2 a$ の傾きを検出することによって、上述した長軸 $C 1$ を法線ベクトルとする画像（すなわち撮像部 1 2 によって撮像された画像）の z 軸に対する傾きを検出できる。

【 0 2 0 9 】

制御部 9 は、かかる位置姿勢検出部 9 f によって検出されたカプセル型内視鏡 1 の位置および姿勢と、撮像部 1 2 によって撮像された画像の z 軸に対する傾きとを位置姿勢情報として記憶部 8 に保存する。この場合、制御部 9 は、カプセル型内視鏡 1 から受信した画像情報毎に位置姿勢情報を取得し、かかる画像情報と位置姿勢情報とを対応付けて記憶部 8 に順次保存する。

【 0 2 1 0 】

つぎに、カプセル型内視鏡 1 によって撮像された画像をもとに被検体 1 0 0 の消化管内（例えば胃内部等）を観察する処理手順について説明する。図 4 は、被検体 1 0 0 内に導入したカプセル型内視鏡 1 による消化管内の画像をもとに被検体 1 0 0 の消化管内を観察する処理手順を説明するフローチャートである。

【 0 2 1 1 】

図 4 において、まず、検査者は、ワークステーション 4 または所定のスターターを用いてカプセル型内視鏡 1 の撮像動作を開始させ、このカプセル型内視鏡 1 を被検体 1 0 0 の内部に導入し、さらに供給器 2 を用いて被検体 1 0 0 の内部に液体 2 a を導入する（ステップ S 1 0 1）。この場合、カプセル型内視鏡 1 および液体 2 a は、例えば被検体 1 0 0

10

20

30

40

50

の口から飲み込まれ、その後、被検体 100 内の観察すべき所望の消化管に到達する。検査者は、カプセル型内視鏡 1 によって撮像された画像をワークステーション 4 に表示させ、この画像を視認することによって被検体 100 内でのカプセル型内視鏡 1 の位置を把握する。なお、検査者は、被検体 100 内にカプセル型内視鏡 1 を導入した後に、ワークステーション 4 を操作してカプセル型内視鏡 1 の撮像動作を開始させてもよい。

【0212】

つぎに、検査者は、被検体 100 内に発泡剤を適量の水とともに導入し（ステップ S 102）、カプセル型内視鏡 1 を導入した所望の消化管を伸展させる。これによって、カプセル型内視鏡 1 は、観察部位である消化管内を撮像視野に捉え易くなり、この消化管内の画像を撮像し易くなる。このように消化管内でのカプセル型内視鏡 1 の撮像視野を確保した後、検査者は、この発泡剤を導入した被検体 100 内の消化管に対して消泡剤を導入し（ステップ S 103）、この発泡剤によって液体 2 a の表面に発生した泡を消す。これによって、カプセル型内視鏡 1 は、この発泡剤によって発生した泡に撮像視野を遮られることなく、消化管内の画像を撮像することができる。

10

【0213】

その後、検査者は、カプセル型内視鏡 1 を導入した被検体 100 に対して永久磁石 3 を近接し（ステップ S 104）、被検体 100 内のカプセル型内視鏡 1 に対して磁場を発生させる。具体的には、永久磁石 3 は、カプセル型内視鏡 1 が導入された消化管の近傍になる被検体 100 の体表に近付けられる。かかるカプセル型内視鏡 1 に対して磁場を発生させる永久磁石 3 は、所定の磁力を有する単一のものであってもよいが、互いに異なる磁力を有する複数の永久磁石の中から選択されることが望ましい。この場合、検査者は、ワークステーション 4 に表示された永久磁石の選択結果を参照し、この選択結果に基づいて永久磁石を選択すればよい。これによって、検査者は、カプセル型内視鏡 1 に対して適切な磁場強度の磁場を発生する永久磁石を選択することができる。

20

【0214】

被検体 100 に永久磁石 3 を近接させた場合、検査者は、この永久磁石 3 を操作してカプセル型内視鏡 1 に対する磁場の強度および向きを調整し、かかる永久磁石 3 の磁力によってカプセル型内視鏡 1 の位置および姿勢の少なくとも一つを制御する（ステップ S 105）。この場合、カプセル型内視鏡 1 の永久磁石 11 は、かかる永久磁石 3 によって印加された磁力に反応して筐体 10 を動かす。かかる永久磁石 11 の作用によって、カプセル型内視鏡 1 は、液体 2 a 中で例えば水平方向に移動または揺動し、観察部位である消化管内での位置および姿勢の少なくとも一つを変える。これによって、カプセル型内視鏡 1 は、消化管内に対する撮像視野の方向を筐体 10 の動きとともに変えつつ、この消化管内の画像を順次撮像する。

30

【0215】

さらに、検査者は、被検体 100 内に液体 2 a を追加導入し（ステップ S 106）、観察部位である消化管内の液体 2 a の量を増加する。ここで、カプセル型内視鏡 1 は、上述したように、液体 2 a に比して同程度またはそれ未満の比重を有し、且つ筐体 10 の後端側に重心を有する。このため、カプセル型内視鏡 1 は、略鉛直上方に撮像視野を向けた状態で液体 2 a の表面に浮揚するとともに、消化管内での液体 2 a の増量（すなわち水位の上昇）に伴って、鉛直上方に移動する。この場合、カプセル型内視鏡 1 は、取得画像の位置（観察部位）を変えることができる。

40

【0216】

その後、検査者は、被検体 100 の体位を別の体位に変換せずに現状の体位を維持し（ステップ S 107, No）、かつ観察部位である消化管内の撮像を続行する場合（ステップ S 109, No）、上述したステップ S 104 以降の処理手順を繰り返す。この場合、検査者は、ワークステーション 4 に表示した消化管内の画像を参照しつつ、この消化管内での液体 2 a の量を増減し、または永久磁石 3 を操作し、この消化管内でのカプセル型内視鏡 1 の位置および姿勢を所望のものに制御する。

【0217】

50

一方、検査者は、被検体100の体位を別の体位に変換して消化管内の撮像を続行する場合（ステップS107, Yes）、被検体100の現在の体位（例えば仰臥位）を所望の体位（例えば右側臥位）に変換する（ステップS108）。その後、検査者は、上述したステップS104以降の処理手順を繰り返す。

【0218】

このように、観察部位である消化管内でのカプセル型内視鏡1の位置および姿勢の少なくとも一つを制御することによって、カプセル型内視鏡1は、この消化管内の略全域を撮像することができる。検査者は、かかるカプセル型内視鏡1によって撮像された画像をワークステーション4に表示させることによって、被検体100内の所望の観察部位である消化管内を隈なく観察することができる。

【0219】

その後、検査者は、この観察部位である消化管内の観察を完了し、この消化管内の撮像を完了する場合（ステップS109, Yes）、この消化管の出口側にカプセル型内視鏡1を誘導する（ステップS110）。この場合、カプセル型内視鏡1は、この消化管の蠕動または液体2aの流れによって出口側に誘導され、または被検体100の体表上に近接した永久磁石3の磁力によってこの消化管の出口側に誘導され、つぎの消化管内に移動する。これによって、カプセル型内視鏡1は、この観察部位である消化管内の撮像を完了する。その後、カプセル型内視鏡1は、各消化管の蠕動、液体2aの流れ、または永久磁石3の磁力等によって被検体100内を移動しつつ消化管内の画像を撮像し、被検体100の外部に排出される。

【0220】

なお、検査者は、このようなカプセル型内視鏡1によって撮像された画像をワークステーション4に表示させ、被検体100の各消化管内を観察することができる。一方、検査者は、ワークステーション4を操作して撮像動作を停止する制御信号を送信させ、所望の観察部位を撮像し終えたカプセル型内視鏡1の撮像動作を停止させてもよい。

【0221】

また、上述したステップS102の発泡剤およびステップS103の消泡剤は、必要に応じて被検体100内に導入するようにしてもよい。具体的には、検査者は、ワークステーション4に表示した被検体100内の画像を観察し、例えばこの消化管内をさらに詳細に観察すべきと判断した場合、上述したように発泡剤および消泡剤を被検体100内に順次導入してもよい。

【0222】

つぎに、検査者が被検体100の胃を観察する場合を例示して、この観察部位である胃に導入したカプセル型内視鏡1の位置および姿勢の少なくとも一つを制御する動作について具体的に説明する。図5は、被検体100内に導入したカプセル型内視鏡1が鉛直方向に変位する動作を説明するための模式図である。

【0223】

被検体100の口から飲込まれたカプセル型内視鏡1および液体2aは、食道を通過し、その後、図5に例示するように、例えば観察部位である胃に到達する。ここで、カプセル型内視鏡1は、上述したように、液体2aに比して同程度またはそれ未満の比重を有し、且つ筐体10の後端側に重心を有する。このため、かかる液体2a中のカプセル型内視鏡1は、図5に例示するように、略鉛直上方に撮像視野を向けた状態で液体2aの表面に浮揚する。この時、撮像視野が完全に気中に含まれるようになっている。

【0224】

このようなカプセル型内視鏡1は、永久磁石3の磁場に依存しなくとも、液体2aに比して鉛直上方側の胃壁、すなわち上述した発泡剤によって伸展した胃壁を撮像視野に捉えることができる。また、カプセル型内視鏡1は、液体2aの水位変化に伴って鉛直方向の位置を変化させる。したがって、カプセル型内視鏡1は、例えば胃内部の液体2aの量を増加する（すなわち胃における液体2aの水位を上昇する）ことによって鉛直上方に移動でき、観察位置の変更や胃壁の拡大画像を撮像することができる。このように、カプセル

10

20

30

40

50

型内視鏡 1 は、胃内部における液体 2 a の量を増減することによって、胃内部における鉛直方向の位置を制御できる。

【 0 2 2 5 】

なお、かかる液体 2 a の表面に浮揚するカプセル型内視鏡 1 は、筐体 1 0 の中心部近傍または前端側に重心を有するようにし、永久磁石 3 から印加される磁力によって液体 2 a から鉛直上方側に撮像視野を向けてもよいが、上述したように筐体 1 0 の後端側に重心を有することが望ましい。これによって、液体 2 a の浮力によってカプセル型内視鏡 1 の撮像視野を鉛直上方側に向けることができるので、より弱い磁力の永久磁石を用いてカプセル型内視鏡 1 の動きを制御でき、かかるカプセル型内視鏡 1 の動きを制御する永久磁石 3 を小型化することができる。

10

【 0 2 2 6 】

つぎに、被検体 1 0 0 内の観察部位である消化管（例えば胃）に導入したカプセル型内視鏡 1 が水平方向に変位する動作について具体的に説明する。図 6 は、被検体 1 0 0 内に導入したカプセル型内視鏡 1 を水平方向に変位させる永久磁石 3 の動作を説明するための模式図である。

【 0 2 2 7 】

図 6 に示すように、被検体 1 0 0 の体表に近接した永久磁石 3 は、例えば胃内部の液体 2 a 中のカプセル型内視鏡 1 に対して所定の磁場を発生し、この磁場の磁力によってカプセル型内視鏡 1 を捕捉する。このようにカプセル型内視鏡 1 を捕捉した永久磁石 3 は、被検体 1 0 0 の体表上を略水平方向に移動し、このカプセル型内視鏡 1 に対する磁場の位置および方向を変化させる。この場合、カプセル型内視鏡 1 は、かかる永久磁石 3 の移動に追従して液体 2 a 中を略水平方向に移動し、これと同時に、胃内部の撮像視野を変位させつつ胃内部の画像を順次撮像する。

20

【 0 2 2 8 】

このように永久磁石 3 が磁力によってカプセル型内視鏡 1 の水平方向の動きを制御することによって、カプセル型内視鏡 1 は、例えば液体 2 a に比して鉛直上方側の胃壁、すなわち上述した発泡剤によって伸展した胃壁を隈なく撮像することができる。これによって、カプセル型内視鏡 1 は、例えば胃壁の患部 1 0 1 の画像を確実に撮像できる。このことは、このカプセル型内視鏡 1 を浮揚する液体 2 a の量を増減した場合も同様である。すなわち、カプセル型内視鏡 1 は、かかる液体 2 a の水位変化に伴って鉛直方向に変位し、例えば図 6 に示すように、観察位置を変えたり、胃壁に近接して胃壁の拡大画像を撮像できる。この場合、カプセル型内視鏡 1 は、例えば胃壁の患部 1 0 1 に近接することができる。この患部 1 0 1 の拡大画像を撮像することができる。

30

【 0 2 2 9 】

つぎに、被検体 1 0 0 内の観察部位である消化管（例えば胃）に導入したカプセル型内視鏡 1 が姿勢を変える動作について具体的に説明する。図 7 は、被検体 1 0 0 内に導入したカプセル型内視鏡 1 の姿勢を変える永久磁石 3 の動作を説明するための模式図である。

【 0 2 3 0 】

図 7 に示すように、被検体 1 0 0 の体表に近接した永久磁石 3 は、上述したように、磁力によってカプセル型内視鏡 1 を捕捉する。このようにカプセル型内視鏡 1 を捕捉した永久磁石 3 は、被検体 1 0 0 の体表上を略水平方向に揺動し、このカプセル型内視鏡 1 に対する磁場の位置および方向を変化させる。この場合、カプセル型内視鏡 1 は、かかる永久磁石 3 の揺動に追従して液体 2 a 中で揺動し、長軸 C 1 のベクトル方向を永久磁石 3 の位置に向ける。これと同時に、カプセル型内視鏡 1 は、胃内部の撮像視野の方向を変えつつ胃内部の画像を順次撮像する。

40

【 0 2 3 1 】

このように永久磁石 3 が磁力によってカプセル型内視鏡 1 の揺動を制御することによって、カプセル型内視鏡 1 は、例えば液体 2 a に比して鉛直上方側の胃壁、すなわち上述した発泡剤によって伸展した胃壁を隈なく撮像することができる。これによって、カプセル型内視鏡 1 は、例えば胃壁の患部 1 0 1 の画像を確実に撮像できる。このことは、このカ

50

プセル型内視鏡 1 を浮揚する液体 2 a の量を増減した場合も同様である。すなわち、カプセル型内視鏡 1 は、かかる液体 2 a の水位変化に伴って鉛直方向に変位し、例えば図 7 に示すように、胃壁に近接して胃壁の拡大画像を撮像できる。この場合、カプセル型内視鏡 1 は、例えば胃壁の患部 1 0 1 に近接することができ、この患部 1 0 1 の拡大画像を撮像することができる。

【 0 2 3 2 】

つぎに、被検体 1 0 0 内の観察部位である消化管（例えば胃）に導入したカプセル型内視鏡 1 が水平方向の位置および姿勢を変える動作について具体的に説明する。図 8 は、被検体 1 0 0 内に導入したカプセル型内視鏡 1 の水平方向の位置および姿勢を変える永久磁石 3 の動作を説明するための模式図である。

10

【 0 2 3 3 】

図 8 に示すように、被検体 1 0 0 の体表に近接した永久磁石 3 は、例えば胃内部の液体 2 a 中のカプセル型内視鏡 1 に対して所定の磁場を発生する。この場合、カプセル型内視鏡 1 は、かかる永久磁石 3 によって発生した磁場の磁力に捕捉されるように動く。具体的には、カプセル型内視鏡 1 は、この永久磁石 3 の位置に長軸 C 1 のベクトル方向を向けるように揺動しつつ、この永久磁石 3 に近付くように水平方向に移動する。これと同時に、カプセル型内視鏡 1 は、胃内部の撮像視野の位置および方向を変えつつ胃内部の画像を順次撮像する。この時、被検体 1 0 0 外の磁界を発生していない状態において、カプセル型内視鏡 1 内の永久磁石 1 1 の磁化方向が、液体の水面に対して 1 0 ° 以上の角度を有するようにカプセル型内視鏡 1 の重心位置が配置されることが望ましい（カプセル型内視鏡 1 の中心から永久磁石 1 1 の磁化方向に対して 1 0 ° 以上角度を有する方向に重心をずらす）。被検体 1 0 0 外からの磁界発生前の永久磁石 1 1 の磁化方向が磁界発生時の永久磁石 1 1 の方向と一致するため、被検体 1 0 0 内のカプセル型内視鏡 1 の誘導を行う時は、永久磁石 3 の磁化方向と永久磁石 1 1 の磁化方向とが同じ方向になるように、永久磁石 3 を被検体 1 0 0 に近付ければよい。このため、制御性が向上すると共に、磁気トルクを発生させる必要がないので、効率的な誘導ができ、永久磁石 1 1 , 永久磁石 3 の小型化が可能となる。さらに、永久磁石 3 は、被検体 1 0 0 内の液体に対して鉛直下側から近付けても良い。また、永久磁石 3 の被検体 1 0 0 までの距離を変化させることによって、永久磁石 1 1 近傍の磁界強度を制御し、この被検体 1 0 0 内のカプセル型内視鏡 1 の移動速度を変化させても良い。また、本実施の形態 1 では、永久磁石 3 の水平位置を変化させることによって、被検体 1 0 0 内のカプセル型内視鏡 1 の水平方向の位置を制御しているが、これに限らず、水平面内に複数の電磁石（磁界発生要素）をアレー状に配置し、複数の電磁石に流す電流を制御する制御部（磁界強度変更部）を備え、磁化する電磁石を切り替えることによって、被検体 1 0 0 内のカプセル型内視鏡 1 の水平方向の位置を制御しても良い。

20

30

【 0 2 3 4 】

このように永久磁石 3 が磁力によってカプセル型内視鏡 1 の水平方向の位置および姿勢を制御することによって、カプセル型内視鏡 1 は、例えば液体 2 a に比して鉛直上方側の胃壁、すなわち上述した発泡剤によって伸展した胃壁を隈なく撮像することができる。これによって、カプセル型内視鏡 1 は、例えば胃壁の患部 1 0 1 の画像を確実に撮像できる。このことは、このカプセル型内視鏡 1 を浮揚する液体 2 a の量を増減した場合も同様である。すなわち、カプセル型内視鏡 1 は、かかる液体 2 a の水位変化に伴って鉛直方向に変位し、例えば図 8 に示すように、観察位置を変えたり、胃壁に近接して胃壁の拡大画像を撮像できる。この場合、カプセル型内視鏡 1 は、例えば胃壁の患部 1 0 1 に近接することができ、この患部 1 0 1 の拡大画像を撮像することができる。

40

【 0 2 3 5 】

一方、所望の観察部位である胃の内部を撮像し終えたカプセル型内視鏡 1 は、上述したステップ S 1 1 0 の処理手順によって次の消化管（例えば十二指腸）に移動する。具体的には、カプセル型内視鏡 1 は、被検体 1 0 0 の幽門部近傍に近接した永久磁石 3 から印加される磁力によって胃から幽門部に移動する。この場合、検査者は、例えば被検体 1 0 0

50

の体位を右側臥位に変換し、その後、幽門部近傍である被検体 100 の体表上に向けて永久磁石 3 を動かし、かかる永久磁石 3 から印加される磁力によってカプセル型内視鏡 1 を幽門部に誘導すればよい。

【0236】

つぎに、カプセル型内視鏡 1 によって撮像された被検体 100 内の複数の画像を結合する画像結合処理について詳細に説明する。図 9 は、ワークステーション 4 の制御部 9 が行う画像結合処理の処理手順を例示するフローチャートである。図 10 は、複数の画像を連結する制御部 9 の動作を説明するための模式図である。

【0237】

ワークステーション 4 の制御部 9 は、カプセル型内視鏡 1 から取得した複数の画像情報と、これら複数の画像情報にそれぞれ対応付けた各位置姿勢情報とをもとに、カプセル型内視鏡 1 によって撮像された複数の画像の相対位置および相対方向を把握し、エピポーラ幾何に基づいて複数の画像を結合する。すなわち、図 9 において、制御部 9 は、まず、結合対象の 2 つの画像を入力する（ステップ S201）。この場合、入力部 6 は、検査者の入力操作に応じ、制御部 9 に対して結合対象の 2 つの画像を指定する情報を入力する。制御部 9 は、かかる入力部 6 からの入力情報に基づいて、結合対象の 2 つの画像 P_{11} 、 P_{12} を記憶部 8 から読み出す。これと同時に、制御部 9 は、かかる画像 P_{11} 、 P_{12} に対応付けた各位置姿勢情報を記憶部 8 から読み出す。画像結合部 9e は、画像 P_{11} 、 P_{12} の各位置姿勢情報をもとに、画像 P_{11} 、 P_{12} が撮像された際のカプセル型内視鏡 1 の位置および姿勢と z 軸に対する画像の傾きとを把握する。

【0238】

つぎに、制御部 9 は、読み出した 2 つの画像 P_{11} 、 P_{12} の歪曲収差を補正する（ステップ S202）。この場合、画像結合部 9e は、かかる画像 P_{11} 、 P_{12} の各歪曲収差を補正する。これによって、画像結合部 9e は、両画像 P_{11} 、 P_{12} に共通の被写体が撮像されている場合に、この共通の被写体を表す（すなわち類似度の高い）画素領域を合成して両画像 P_{11} 、 P_{12} を結合できるようになる。

【0239】

その後、制御部 9 は、かかる両画像 P_{11} 、 P_{12} の間で類似度の高い画素領域を探索するパターンマッチング処理の探索範囲を設定する（ステップ S203）。この場合、画像結合部 9e は、エピポーラ幾何に基づいて、画像 P_{12} 上の複数の参照点と、これら複数の参照点にそれぞれ対応する画像 P_{11} 上の複数のエピポーラ線とを算出する。

【0240】

ここで、画像 P_{11} 、 P_{12} は、カプセル型内視鏡 1 が位置および姿勢の少なくとも一つを変える前後において撮像された画像である。具体的には、画像 P_{12} は、例えば図 10 に示すように、カプセル型内視鏡 1 によって被検体 100 の内部を撮像した画像であり、画像 P_{11} は、このカプセル型内視鏡 1 が位置および姿勢を変えた後に被検体 100 の内部を撮像した画像である。このような画像 P_{11} 、 P_{12} は、同じ被写体を含む画像である場合、互いに類似度の高い画素領域を有する。画像結合部 9e は、このように類似度の高い画素領域に対応する参照点を画像 P_{12} 上に複数（例えば 6 点以上）設定し、これら複数の参照点にそれぞれ対応する複数のエピポーラ線を画像 P_{11} 上に設定する。

【0241】

例えば、画像結合部 9e は、図 10 に示すように、画像 P_{12} 上に参照点 R_{12} を設定し、この参照点 R_{12} に対応するエピポーラ線 E_{12} を画像上 P_{11} に設定する。この参照点 R_{12} が画像 P_{11} 、 P_{12} 間において類似度の高い画素領域の座標位置を示すものである場合、画像結合部 9e は、このエピポーラ線 E_{12} を画像 P_{11} 上、例えば画像 P_{11} の対向する 2 つの頂点の間に設定できる。このようなエピポーラ線 E_{12} 上には、参照点 R_{12} に対応する対応点 R_{11} が含まれる。この対応点 R_{11} は、参照点 R_{12} によって座標位置が設定される画像 P_{11} 上の画素領域に比して類似度の高い画像 P_{11} 上の画素領域の座標位置を示すものである。

【0242】

このようにして、画像結合部 9e は、画像 P_{12} 上に複数（例えば 6 点以上）の参照点

を設定し、さらに、これら複数の参照点にそれぞれ対応する複数のエピポーラ線を画像 P₁ 上に設定する。この場合、画像結合部 9 e は、かかる複数のエピポーラ線のそれぞれに近傍の各画素領域をパターンマッチング処理の探索範囲に設定する。

【 0 2 4 3 】

つぎに、制御部 9 は、画像 P₁ をもとに、パターンマッチング処理の基準となる複数の画素領域（テンプレート画像）を検出する（ステップ S 2 0 4）。この場合、画像結合部 9 e は、上述した参照点 R₁ に例示される複数の参照点にそれぞれ対応する複数（例えば 6 つ以上）のテンプレート画像を検出する。

【 0 2 4 4 】

その後、制御部 9 は、このように検出した複数のテンプレート画像に比して類似度の高い画像 P₁ 上の複数の画素領域をそれぞれ検出するパターンパッチング処理を実行する（ステップ S 2 0 5）。この場合、画像結合部 9 e は、例えばエピポーラ線 E₁ 近傍の画像 P₁ 上の画素領域をパターンマッチング処理の探索範囲とし、参照点 R₁ に対応するテンプレート画像に比して類似度の高い画像 P₁ 上の画素領域を検出する。そして、画像結合部 9 e は、この類似度の高い画素領域の画像 P₁ 上で座標位置を決定する対応点 R₁ を算出する。画像結合部 9 e は、このようなパターンマッチング処理を複数のテンプレート画像およびエピポーラ線について繰り返し行い、例えば 6 つ以上のテンプレート画像にそれぞれ対応する画像 P₁ 上の画素領域を 6 つ以上検出する。そして、画像結合部 9 e は、かかる 6 つ以上の画素領域の座標位置をそれぞれ決定する 6 つ以上の座標点、すなわち上述した参照点 R₁ に例示される 6 つ以上の参照点にそれぞれ対応する画像 P₁ 上の 6 つ以上の対応点を算出する。

【 0 2 4 5 】

かかる画像 P₁、P₂ 上の例えば 6 つ以上の参照点および対応点を算出した場合、制御部 9 は、両画像 P₁、P₂ のアフィン変換処理を実行する（ステップ S 2 0 6）。この場合、画像結合部 9 e は、算出した 6 つ以上の参照点および対応点を用い、最小二乗法に基づいてアフィンパラメータを算出する。画像結合部 9 e は、算出したアフィンパラメータをもとに、例えば画像 P₁ 上の座標系を画像 P₂ 上の座標系に変換し、かかる両画像 P₁、P₂ のアフィン変換処理を達成する。

【 0 2 4 6 】

つぎに、制御部 9 は、アフィン変換処理が行われた両画像 P₁、P₂ を合成し（ステップ S 2 0 7）、これら両画像 P₁、P₂ を一つの加工画像（例えばパノラマ画像）に結合する。この場合、画像結合部 9 e は、アフィン変換処理が行われた両画像 P₁、P₂ に共通する被写体を表す画素領域（すなわち類似度の高い画素領域）を合成し、かかる両画像 P₁、P₂ を結合した加工画像を生成する。

【 0 2 4 7 】

その後、制御部 9 は、このような画像結合処理を続けて行う場合（ステップ S 2 0 8、No）、上述したステップ S 2 0 1 以降の処理手順を繰り返す。この場合、画像結合部 9 e は、カプセル型内視鏡 1 によって撮像された複数の画像を順次結合することができ、被検体 1 0 0 内の観察部位、例えば胃の内壁の全体像を表すパノラマ画像を生成できる。一方、制御部 9 は、入力部 6 によって処理官僚を指示する情報が入力された場合、画像結合処理を完了する（ステップ S 2 0 8、Yes）。この場合、制御部 9 は、かかる画像結合処理によって生成した加工画像を記憶部 8 に保存する。

【 0 2 4 8 】

ここで、制御部 9 は、上述した画像結合処理によって生成した加工画像、例えば帯状のパノラマ画像をもとに、被検体 1 0 0 内の消化管内部を略立体的に表す円柱状の加工画像を生成することができる。この場合、画像結合部 9 e は、帯状のパノラマ画像の直交座標系を円柱座標系に変換するとともに、この帯状のパノラマ画像の長手方向の両端部を合成して円柱状の加工画像を生成する。制御部 9 は、このような円柱状の加工画像を記憶部 8 に保存する。

【 0 2 4 9 】

10

20

30

40

50

つぎに、上述したカプセル型内視鏡 1 の動きを制御する永久磁石 3 を選択するために準備した複数の永久磁石を収納する収納装置について説明する。図 1 1 は、複数の永久磁石を収納する収納装置の一構成例を模式的に示す模式図である。以下では、永久磁石 3 を選択するために準備した 6 つの永久磁石 3 a ~ 3 f を収納する収納装置を例示する。なお、かかる永久磁石の数量は、2 以上であればよく、この収納装置の構成を限定するものではない。

【0250】

図 1 1 に示すように、この収納装置 1 1 0 は、永久磁石 3 a ~ 3 f をそれぞれ収納する 6 つの収納部 1 1 1 ~ 1 1 6 と、収納部 1 1 1 ~ 1 1 6 を一体的に接続する台 1 1 7 と、収納部 1 1 1 ~ 1 1 6 の各開閉駆動を制御する制御部 1 1 8 とを有する。なお、永久磁石 3 a ~ 3 f は、それぞれを特定する例えば磁石番号 1 ~ 6 がそれぞれ付される。この場合、永久磁石 3 a ~ 3 f は、かかる磁石番号が大きい程、強い磁力を有するものである。

10

【0251】

収納部 1 1 1 は、磁石番号 1 の永久磁石 3 a を収納するためのものである。具体的には、収納部 1 1 1 は、永久磁石 3 a を収納する箱部材 1 1 1 a と、箱部材 1 1 1 a の開口端を開閉する蓋 1 1 1 b と、箱部材 1 1 1 a に収納された永久磁石 3 a を検出する磁石検出部 1 1 1 c と、蓋 1 1 1 b を施錠するロック部 1 1 1 d とを有する。箱部材 1 1 1 a は、例えば側断面が凹状の部材であり、開口端近傍に蓋 1 1 1 b が回動自在に設けられる。かかる箱部材 1 1 1 a に収納された永久磁石 3 a は、蓋 1 1 1 b を開閉することによって出し入れされる。磁石検出部 1 1 1 c は、永久磁石 3 a が箱部材 1 1 1 a に収納された場合、この永久磁石 3 a の磁場または重さを検出し、この検出結果をもとに箱部材 1 1 1 a 内の永久磁石 3 a の有無を検出する。磁石検出部 1 1 1 c は、この永久磁石 3 a の検出結果を制御部 1 1 8 に通知する。ロック部 1 1 1 d は、制御部 1 1 8 の制御をもとに蓋 1 1 1 b を施錠し、または蓋 1 1 1 b の施錠を解除する。

20

【0252】

また、収納部 1 1 2 ~ 1 1 6 は、磁石番号 2 ~ 6 の永久磁石 3 b ~ 3 f をそれぞれ収納するためのものであり、上述した収納部 1 1 1 とほぼ同様の構成および機能を有する。すなわち、収納部 1 1 2 ~ 1 1 6 は、永久磁石 3 b ~ 3 f を個別に収納する箱部材 1 1 2 a ~ 1 1 6 a と、箱部材 1 1 2 a ~ 1 1 6 a の各開口端をそれぞれ開閉する蓋 1 1 2 b ~ 1 1 6 b と、箱部材 1 1 2 a ~ 1 1 6 a にそれぞれ収納された永久磁石 3 b ~ 3 f を個別に検出する磁石検出部 1 1 2 c ~ 1 1 6 c と、蓋 1 1 2 b ~ 1 1 6 b をそれぞれ施錠するロック部 1 1 2 d ~ 1 1 6 d とを有する。この場合、箱部材 1 1 2 a ~ 1 1 6 a は収納部 1 1 1 の箱部材 1 1 1 a とほぼ同様の機能を有し、蓋 1 1 2 b ~ 1 1 6 b は収納部 1 1 1 の蓋 1 1 1 b とほぼ同様の機能を有する。また、磁石検出部 1 1 2 c ~ 1 1 6 c は収納部 1 1 1 の磁石検出部 1 1 1 c とほぼ同様の機能を有し、ロック部 1 1 2 d ~ 1 1 6 d は収納部 1 1 1 のロック部 1 1 1 d とほぼ同様の機能を有する。

30

【0253】

制御部 1 1 8 は、例えば台 1 1 8 に設けられ、上述した磁石検出部 1 1 1 c ~ 1 1 6 c およびロック部 1 1 1 d ~ 1 1 6 d の各駆動を制御する。具体的には、制御部 1 1 8 は、磁石検出部 1 1 1 c ~ 1 1 6 c から永久磁石 3 a ~ 3 f の各検出結果を取得し、取得した永久磁石 3 a ~ 3 f の各検出結果をもとにロック部 1 1 1 d ~ 1 1 6 d の各駆動を制御する。この場合、制御部 1 1 8 は、磁石検出部 1 1 1 c ~ 1 1 6 c の全てから永久磁石有りの検出結果を取得すれば、施錠を解除する駆動制御をロック部 1 1 1 d ~ 1 1 6 d に対して行う。

40

【0254】

一方、制御部 1 1 8 は、磁石検出部 1 1 1 c ~ 1 1 6 c のうちの一つから永久磁石無しの検出結果を取得すれば、この永久磁石無しの検出結果を通知した磁石検出部を有する収納部、すなわち永久磁石が取り出された収納部のロック部（ロック部 1 1 1 d ~ 1 1 6 d のいずれか）に対し、施錠を解除する駆動制御を行う。これと同時に、制御部 1 1 8 は、永久磁石有りの検出結果を通知した残りの磁石検出部を有する各収納部、すなわち永久磁

50

石が収納されている各収納部のロック部（ロック部 1 1 1 d ~ 1 1 6 d のいずれか）に対し、蓋を施錠する駆動制御を行う。

【 0 2 5 5 】

このような制御部 1 1 8 は、収納部 1 1 1 ~ 1 1 6 にそれぞれ収納された永久磁石 3 a ~ 3 f の中からいずれか一つを取り出せるように駆動制御し、同時に複数の永久磁石を取り出せないようにする。例えば図 1 1 に示すように、検査者が永久磁石 3 a ~ 3 f の中から永久磁石 3 a を取り出した場合、制御部 1 1 8 は、磁石検出部 1 1 1 c から永久磁石無しの検出結果を取得するとともに、残りの磁石検出部 1 1 2 c ~ 1 1 6 c から永久磁石有りの検出結果を取得する。この場合、制御部 1 1 8 は、ロック部 1 1 1 d に対して蓋の施錠を解除する駆動制御を行うとともに、残りのロック部 1 1 2 d ~ 1 1 6 d に対して蓋を

10

【 0 2 5 6 】

以上、説明したように、この発明の実施の形態 1 では、被検体内を撮像する撮像部を筐体の内部に固定配置し、所定の空間座標系における筐体の座標位置およびベクトル方向によって撮像視野の位置および方向を決定するようにし、また、外部の磁場に反応してこの筐体を動かす永久磁石を筐体内部に配置し、被検体の消化管内に導入した所定の液体中で筐体の座標位置およびベクトル方向の少なくとも一つを変えるようにしている。このため、被検体内に導入した際の筐体の座標位置およびベクトル方向の少なくとも一つを能動的に変えることができ、これによって、被検体の消化管内に対する撮像視野の位置および方向を容易に変えることができ、所望の観察部位である消化管内を隈なく撮像できる被検体内導入装置を実現することができる。また、被検体内に導入した液体によってこの被検体内導入装置に浮力が働き、この浮力の分だけ、この被検体内導入装置に発生する重力を軽減、さらには相殺できるため、この被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを容易に変えることができるとともに、この被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる駆動部（例えば被検体内導入装置に内蔵した永久磁石）を小型化することができる。この結果、この被検体内導入装置を小型化できるため、被検体内に対する被検体内導入装置の導入性を向上することができる。

20

30

【 0 2 5 7 】

また、このような被検体内導入装置に対して磁場を発生する永久磁石を用い、被検体の消化管内に導入した所定の液体中で被検体内導入装置を動かし、この被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを変えるようにしている。このため、消化管内に導入した液体中で被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを能動的に変えることができ、これによって、被検体の消化管内に対する撮像視野の位置および方向を容易に変えることができ、所望の観察部位である消化管内を短時間に隈なく観察できる被検体内導入システムを実現することができる。

【 0 2 5 8 】

さらに、かかる被検体内導入装置の比重を所定の液体に比して同程度またはそれ未満にしたので、外部の磁場強度によらず、消化管内に導入した所定の液体の表面に被検体内導入装置を浮揚でき、被検体内導入装置の動きを制御する外部の永久磁石の小型化を促進するとともに、この外部の永久磁石が発生した磁場によって被検体内導入装置を容易に水平方向に変位または揺動することができる。また、被検体内導入装置を浮揚する所定の液体の量を増減することによって、被検体内導入装置を容易に鉛直方向に変位させることができる。

40

【 0 2 5 9 】

また、かかる被検体内導入装置の筐体の一部分であって撮像部を覆うドーム部材を所定の液体に浸すことができるので、このドーム部材に発生した傷に液体膜を形成でき、これによって、消化管内の画像を撮像する際にドーム部材の傷が目立たなくなり、より鮮明な

50

画像を撮像することができる。

【0260】

(実施の形態1の変形例)

つぎに、この発明の実施の形態1の変形例について説明する。上述した実施の形態1では、被検体100の消化管内に導入した液体2aの表面に浮揚するとともに液体2aの表面に比して鉛直上方側に撮像視野を向けるカプセル型内視鏡1を用いていたが、この実施の形態1の変形例にかかる被検体内導入システムは、このようなカプセル型内視鏡1に代えて、液体2aの表面に浮揚するとともに液体2aの表面に比して鉛直下方側に撮像視野を向けるカプセル型内視鏡を備えている。

【0261】

図12は、この発明の実施の形態1の変形例にかかる被検体内導入装置の一構成例を示す模式図である。図12に示すように、この被検体内導入装置の一例であるカプセル型内視鏡21は、上述した実施の形態1にかかるカプセル型内視鏡1の筐体10に代えて筐体20を有する。この筐体20は、上述した筐体10のケース本体10aに代えてケース本体20aを有する。その他の構成は実施の形態1と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【0262】

筐体20は、被検体100の内部に導入し易い大きさに形成されたカプセル型の部材であり、ケース本体20aの前端部にドーム部材10bを取り付けることによって実現される。ケース本体20aは、カプセル型内視鏡21の各構成部を内蔵するとともに、筐体20の中心に比して前端側に永久磁石11を有する。この場合、ケース本体20aは、上述したカプセル型内視鏡1と同様に、前端部に撮像部12を固定配置する。また、ケース本体20aの後端部には、空間領域20dが形成される。このようなケース本体20aとドーム部材10bとによって形成される筐体20は、上述したカプセル型内視鏡1の筐体10とほぼ同様に、液体2aに比して同程度またはそれ未満の比重を有し、且つ前端側に重心を有する。

【0263】

なお、筐体20の比重を液体2aに比して同程度またはそれ未満にするとともに筐体20の重心を前端側にするために、ケース本体20aは、図12に例示したような永久磁石11の配置または空間領域20dの形成に限らず、液体2aに比して比重が大きくなりえない程度に前端部近傍に鉄または鉛等の錘を追加してもよいし、後端部近傍に空間領域を追加してもよいし、電源部19の配置を前端側に変更してもよい。

【0264】

このような筐体20を有するカプセル型内視鏡21は、被検体100の消化管内に導入した液体2aの表面に浮揚するとともに、この液体2aの液面に比して鉛直下方側に撮像視野を向ける。図13は、カプセル型内視鏡21および液体2aを消化管内に導入した状態を例示する模式図である。図13に示すように、例えば被検体100の胃の内部にカプセル型内視鏡21および液体2aを導入した場合、カプセル型内視鏡21は、この胃内部の液体2aの表面に浮揚するとともに、この液体2aの表面に比して鉛直下方側に撮像視野を向ける。この時、撮像視野が完全に水中に含まれるようになっている。

【0265】

ここで、かかるカプセル型内視鏡21の撮像視野に捉えられる胃壁(すなわち液体2aの表面に比して鉛直下方側の胃壁)は、上述した実施の形態1のように発泡剤を用いなくとも、胃内部に導入された液体2aによって伸展する。

【0266】

また、カプセル型内視鏡21は、上述した実施の形態1の場合とほぼ同様に、液体2aの水位変化に伴って鉛直方向の位置を変化させる。したがって、カプセル型内視鏡21は、被検体100内に導入された後、上述したステップS104以降の処理手順を繰り返すことによって、観察部位を変えることができ、所望の観察部位、例えば胃の内部を隈なく撮像することができ、さらには、胃壁の拡大画像を撮像することができる。これによって

10

20

30

40

50

、上述した実施の形態 1 と同様の作用効果を享受できる。

【 0 2 6 7 】

なお、このようなカプセル型内視鏡 2 1 は、筐体 2 0 の中心部近傍または後端側に重心を有するようにし、永久磁石 3 から印加される磁力によって液体 2 a から鉛直下方側に撮像視野を向けてもよいが、上述したように筐体 2 0 の前端側に重心を有することが望ましい。これによって、液体 2 a の浮力によってカプセル型内視鏡 2 1 の撮像視野を鉛直下方側に向けることができるので、より弱い磁力の永久磁石を用いてカプセル型内視鏡 2 1 の動きを制御でき、かかるカプセル型内視鏡 2 1 の動きを制御する永久磁石 3 を小型化することができる。

【 0 2 6 8 】

以上、説明したように、この発明の実施の形態 1 の変形例では、上述した実施の形態 1 にかかるカプセル型内視鏡 1 の重心を前端側に変更したカプセル型内視鏡を用いたので、被検体の消化管内に導入した液体の表面下に撮像視野を向けた態様でカプセル型内視鏡を浮揚できる。このため、この液体を介して消化管内を撮像視野に捉えることができるとともに、発泡剤等を用いなくとも、この液体によって伸展した消化管内を撮像することができ、上述した実施の形態 1 の作用効果を享受するとともに、より鮮明な被検体内の画像を観察することができる。また、被検体内に導入した液体によって被検体内導入装置（例えばカプセル型内視鏡 2 1 ）に浮力が働き、この浮力の分だけ、この被検体内導入装置に発生する重力を軽減、さらには相殺できるため、この被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを容易に変えることができるとともに、この被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる駆動部（例えば被検体内導入装置に内蔵した永久磁石）を小型化することができる。この結果、この被検体内導入装置を小型化できるため、被検体内に対する被検体内導入装置の導入性を向上することができる。

【 0 2 6 9 】

（実施の形態 2 ）

つぎに、この発明の実施の形態 2 について説明する。上述した実施の形態 1 では、被検体 1 0 0 の消化管内に導入する液体 2 a に比して同程度またはそれ未満の比重を有するカプセル型内視鏡 1 を用いていたが、この実施の形態 2 にかかる被検体内導入システムは、このようなカプセル型内視鏡 1 に代えて、この液体 2 a を超える比重を有するカプセル型内視鏡を備えている。

【 0 2 7 0 】

図 1 4 は、この発明の実施の形態 2 にかかる被検体内導入システムの一構成例を示す模式図である。図 1 4 に示すように、この実施の形態 2 にかかる被検体内導入システムは、上述した実施の形態 1 にかかる被検体内導入システムのカプセル型内視鏡 1 に代えてカプセル型内視鏡 3 1 を有する。その他の構成は実施の形態 1 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【 0 2 7 1 】

カプセル型内視鏡 3 1 は、上述した実施の形態 1 にかかるカプセル型内視鏡 1 と同様の撮像機能および無線通信機能を有するものであり、被検体 1 0 0 の消化管内に導入される液体 2 a に比して大きい比重を有する。このようなカプセル型内視鏡 3 1 は、この液体 2 a に沈み、永久磁石 3 によって印加された磁力に反応してこの液体 2 a 中で揺動または移動する。このようにして、カプセル型内視鏡 3 1 は、消化管内での撮像視野の位置および方向の少なくとも一つを変えつつ消化管内の画像を順次撮像する。

【 0 2 7 2 】

つぎに、この発明の実施の形態 2 にかかるカプセル型内視鏡 3 1 の構成について説明する。図 1 5 は、この発明の実施の形態 2 にかかる被検体内導入装置の一構成例を示す模式図である。図 1 5 に示すように、この被検体内導入装置の一例であるカプセル型内視鏡 3 1 は、上述した実施の形態 1 にかかるカプセル型内視鏡 1 の筐体 1 0 に代えて筐体 3 0 を有する。この筐体 3 0 は、上述した筐体 1 0 のケース本体 1 0 a に代えてケース本体 3 0 a を有する。また、ケース本体 3 0 a の内部には、錘 3 2 がさらに設けられる。その他の

10

20

30

40

50

構成は実施の形態 1 と同じであり、同一構成部分には、同一符号を付している。

【0273】

筐体 30 は、被検体 100 の内部に導入し易い大きさに形成されたカプセル型の部材であり、ケース本体 30 a の前端部にドーム部材 10 b を取り付けることによって実現される。ケース本体 30 a は、カプセル型内視鏡 31 の各構成部を内蔵する。この場合、ケース本体 30 a は、上述したカプセル型内視鏡 1 と同様に、前端部に撮像部 12 を固定配置し、筐体 30 の中心に比して後端側に永久磁石 11 および錘 32 を配置する。錘 32 は、鉄または鉛等の筐体 30 に所定の重量を追加するための部材である。このような錘 32 を所望数量追加したケース本体 30 a とドーム部材 10 b とによって形成される筐体 30 は、上述した液体 2 a に比して大きい比重を有し、且つ後端側に重心を有する。

10

【0274】

なお、筐体 30 の比重を液体 2 a に比して大きくするために、ケース本体 30 a は、図 15 に例示したような錘 32 の追加に限らず、内部の空間領域を減らして高密度化してもよい。また、ドーム部材 10 b とケース本体 30 a の前端部とによって形成される空間領域 10 c を減らして筐体 30 の高密度化を実現してもよい。かかる筐体 30 の高密度化によって、カプセル型内視鏡 31 の小型化を促進できる。

【0275】

かかる筐体 30 を有するカプセル型内視鏡 31 は、被検体 100 の消化管内に導入した液体 2 a に沈むとともに、この液体 2 a を介して消化管内を撮像視野に捉える。この場合、カプセル型内視鏡 31 は、筐体 30 の後端側に重心を有することによって、永久磁石 3 の磁力に依存しなくとも、例えば液体 2 a の浮力を用いて略鉛直上方に撮像視野を向けることができる。また、カプセル型内視鏡 31 は、液体 2 a を介して消化管内の画像を撮像できるので、上述した発泡剤を用いなくとも、液体 2 a によって伸展した消化管内の画像をより鮮明に撮像できる。

20

【0276】

このようなカプセル型内視鏡 31 は、被検体 100 内に導入された後、上述したステップ S 104 以降の処理手順を繰り返すことによって、所望の観察部位、例えば胃の内部を隈なく撮像することができる。これによって、上述した実施の形態 1 と同様の作用効果を享受できる。

【0277】

つぎに、上述したステップ S 104 , S 105 の処理手順を行ってカプセル型内視鏡 31 が液体 2 a 中で位置または姿勢を変える動作について説明する。まず、被検体 100 内の観察部位である消化管（例えば胃）に導入したカプセル型内視鏡 31 が姿勢を変える動作について具体的に説明する。図 16 は、液体 2 a に沈んだカプセル型内視鏡 31 の姿勢を変える永久磁石 3 の動作を説明するための模式図である。

30

【0278】

図 16 に示すように、永久磁石 3 は、例えば胃の近傍である被検体 100 の体表に近接した場合、胃内部の液体 2 a に沈んだカプセル型内視鏡 31 を磁力によって捕捉する。このようにカプセル型内視鏡 31 を捕捉した永久磁石 3 は、被検体 100 の体表上を例えば水平方向に揺動し、このカプセル型内視鏡 31 に対する磁場の位置および方向を変化させる。この場合、カプセル型内視鏡 31 は、かかる永久磁石 3 の揺動に追従して液体 2 a の底部で揺動し、長軸 C1 のベクトル方向を永久磁石 3 の位置に向ける。これと同時に、カプセル型内視鏡 31 は、胃内部の撮像視野の方向を変えつつ胃内部の画像を順次撮像する。この時、カプセル型内視鏡 31 内の永久磁石 11 の磁化方向が観察視野方向に対して 80° 以下の角度であることが望ましい。このように永久磁石 11 の磁化方向を調整することによって、永久磁石 11 に発生する磁界の方向に応じて、撮像視野の方向を変化させることができる。

40

【0279】

このように永久磁石 3 が磁力によってカプセル型内視鏡 31 の揺動を制御することによって、カプセル型内視鏡 31 は、液体 2 a によって伸展した胃壁を隈なく撮像することが

50

できる。また、カプセル型内視鏡 3 1 の比重が液体の比重よりも大きい場合、カプセル型内視鏡 3 1 は、液体の底に沈み、胃壁と接触部分を有するため、この接触部分の摩擦によって、この接触部分が支点になり、その結果、確実に撮像視野の方向を変化させることができる。また、図示しないが、永久磁石 3 の水平方向の位置を変化させる代わりに、複数の電磁石を水平面状に複数個配置し、各電磁石が発生する磁界を、磁界強度変更部によって変更することで、カプセル型内視鏡 3 1 の永久磁石 1 1 に発生する磁界の方向を変化させることができる。かかる複数の電磁石の構成は、具体的には後述する図 3 2、図 3 5 の様な構成にしても良い。

【 0 2 8 0 】

つぎに、被検体 1 0 0 内の観察部位である消化管（例えば胃）に導入したカプセル型内視鏡 3 1 が鉛直方向または水平方向に変位する動作について具体的に説明する。図 1 7 は、液体 2 a に沈んだカプセル型内視鏡 3 1 を鉛直方向または水平方向に変位させる永久磁石 3 の動作を説明するための模式図である。なお、ここで用いる永久磁石 3 は、液体 2 a 中に沈んだカプセル型内視鏡 3 1 を鉛直上方に引き付けることが可能な磁場強度の磁場を発生するものである。この場合、永久磁石 3 は、被検体 1 0 0 の体表に対する距離を調整することによってカプセル型内視鏡 3 1 に作用する磁場強度を調整することができる。

【 0 2 8 1 】

図 1 7 に示すように、永久磁石 3 は、例えば胃の近傍である被検体 1 0 0 の体表に対して所定の距離まで近づいた場合、液体 2 a の底部に沈んだカプセル型内視鏡 3 1 を磁力によって捕捉する（状態 1）。つぎに、かかるカプセル型内視鏡 3 1 を捕捉した永久磁石 3 は、被検体 1 0 0 の体表に向けてさらに近付けて体表上に近接し、この液体 2 a の底部に沈んだカプセル型内視鏡 3 1 に対して強い磁場を発生する。これによって、このカプセル型内視鏡 3 1 は、この永久磁石 3 の磁力に引き寄せられ、液体 2 a の表面に向かって上昇する（状態 2）。このようにして、カプセル型内視鏡 3 1 は、略鉛直上方に変位することができ、これと同時に、胃内部の撮像視野を変位させつつ胃内部の画像を順次撮像する。

【 0 2 8 2 】

また、液体 2 a の表面にカプセル型内視鏡 3 1 を引き寄せた永久磁石 3 は、被検体 1 0 0 の体表上を略水平方向に移動し、このカプセル型内視鏡 3 1 に対する磁場の位置および方向を変化させる。この場合、カプセル型内視鏡 3 1 は、かかる永久磁石 3 の移動に追従して液体 2 a 中を略水平方向に移動し（状態 3）、これと同時に、胃内部の撮像視野を変位させつつ胃内部の画像を順次撮像する。

【 0 2 8 3 】

その後、永久磁石 3 は、被検体 1 0 0 の体表から離間する方向に移動し、このカプセル型内視鏡 3 1 に対する磁場強度を弱める。この場合、カプセル型内視鏡 3 1 は、かかる永久磁石 3 の磁力による補足から開放され、液体 2 a の底部に向けて鉛直下方に変位する（状態 4）。これと同時に、カプセル型内視鏡 3 1 は、胃内部の撮像視野を変位させつつ胃内部の画像を順次撮像する。

【 0 2 8 4 】

このように永久磁石 3 が磁力によってカプセル型内視鏡 3 1 の変位動作を制御することによって、カプセル型内視鏡 3 1 は、液体 2 a によって伸展した胃壁を隈なく撮像することができる。この場合、カプセル型内視鏡 3 1 は、胃壁の所望位置に近接して胃壁の拡大画像を撮像できる。また、カプセル型内視鏡 3 1 は、液体 2 a 中で水平移動する際に胃壁に対する接触を回避できるため、摩擦の発生を抑制でき、スムーズに水平移動することができる。この時、永久磁石 3 と被検体 1 0 0 との距離を変えることによって、カプセル内視鏡 3 1 に対して発生する磁界の強度を変更することができる。また、永久磁石 3 の代わりに電磁石を設けても良い。さらに、永久磁石 3 は、図示しないアームの様な構造体に固定され、この構造体の固定部の位置を変化させることによって、カプセル内視鏡 3 1 に対して発生する磁界の強度を変更するようにしても良い。

【 0 2 8 5 】

なお、このようなカプセル型内視鏡 3 1 は、筐体 3 0 の中心部近傍または前端側に重心

を有するようにし、永久磁石 3 から印加される磁力によって鉛直上方側に撮像視野を向けてもよいが、上述したように筐体 30 の後端側に重心を有することが望ましい。これによって、液体 2 a の浮力によってカプセル型内視鏡 31 の撮像視野を鉛直上方側に向けることができるので、より弱い磁力の永久磁石を用いてカプセル型内視鏡 31 の動きを制御でき、かかるカプセル型内視鏡 31 の動きを制御する永久磁石 3 を小型化することができる。さらに、永久磁石 3 の姿勢を変化させることによって、移動中のカプセル型内視鏡 31 の姿勢を制御することができる。

【0286】

以上、説明したように、この発明の実施の形態 2 では、上述した実施の形態 1 にかかるカプセル型内視鏡 1 の比重を所定の液体に比して大きくしたカプセル型内視鏡を用いたので、被検体の消化管内に導入した所定の液体中に沈んだ状態で撮像視野の位置および方向を変えることができる。このため、この所定の液体を介して消化管内を撮像視野に捉えることができるとともに、発泡剤等を用いなくとも、この所定の液体によって伸展した消化管内を撮像することができ、上述した実施の形態 1 の作用効果を楽しむとともに、より鮮明な被検体内の画像を観察することができる。また、被検体内に導入した液体によって被検体内導入装置（例えばカプセル型内視鏡 31）に浮力が働き、この浮力の分だけ、この被検体内導入装置に発生する重力を軽減、さらには相殺できるため、この被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを容易に変えることができるとともに、この被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる駆動部（例えば被検体内導入装置に内蔵した永久磁石）を小型化することができる。この結果、この被検体内導入装置を小型化できるため、被検体内に対する被検体内導入装置の導入性を向上することができる。

【0287】

（実施の形態 3）

つぎに、この発明の実施の形態 3 について説明する。上述した実施の形態 1 では、カプセル型内視鏡 1 の動きを磁力によって制御する永久磁石 3 を用いていたが、この実施の形態 3 にかかる被検体内導入システムは、このような永久磁石 3 に代えて電磁石を備えるようにしている。

【0288】

図 18 は、この発明の実施の形態 3 にかかる被検体内導入システムの一構成例を示す模式図である。図 18 に示すように、この実施の形態 3 にかかる被検体内導入システムは、上述した実施の形態 1 にかかる被検体内導入システムの永久磁石 3 に代えて磁場発生装置 43 を有し、ワークステーション 4 に代えてワークステーション 40 を有する。その他の構成は実施の形態 1 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【0289】

磁場発生装置 43 は、カプセル型内視鏡 1 に対して磁場を発生する磁場発生部 43 a と、磁場発生部 43 a を一端部に接続するアーム部 43 b と、アーム部 43 b を介して磁場発生部 43 a を操作する操作部 43 c とを有する。このような磁場発生装置 43 は、ケーブル等を介してワークステーション 40 に電氣的に接続され、このワークステーション 40 によって制御される。

【0290】

つぎに、ワークステーション 40 および磁場発生装置 43 の各構成について詳細に説明する。図 19 は、ワークステーション 40 および磁場発生装置 43 の一構成例を模式的に示すブロック図である。図 19 に示すように、ワークステーション 40 は、上述した実施の形態 1 にかかる被検体内導入システムのワークステーション 4 の制御部 9 に代えて制御部 49 を有する。制御部 49 は、上述したワークステーション 4 の制御部 9 の磁石選択部 9 c に代えて磁場制御部 49 c を有する。また、磁場発生装置 43 の操作部 43 c は、ケーブル等を介して制御部 49 に電氣的に接続される。その他の構成は実施の形態 1 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【0291】

10

20

30

40

50

磁場発生部 4 3 a は、被検体 1 0 0 の消化管内に導入した液体 2 a 中でのカプセル型内視鏡 1 の動きを制御する磁場を発生するためのものである。具体的には、磁場発生部 4 3 a は、電磁石等を用いて実現され、アーム部 4 3 b を介して操作部 4 3 c から供給された駆動電力をもとに磁場を発生する。この場合、磁場発生部 4 3 a は、被検体 1 0 0 の体表上に近接し、この駆動電力をもとに発生した磁場によって、例えば液体 2 a の表面に浮揚するカプセル型内視鏡 1 の位置および姿勢の少なくとも一つを制御する。一方、アーム部 4 3 b は、一端に磁場発生部 4 3 a が接続されるとともに他端に操作部 4 3 c が接続され、かかる磁場発生部 4 3 a と操作部 4 3 c とを電氣的に接続する。

【 0 2 9 2 】

操作部 4 3 c は、アーム部 4 3 b の端部に設けられた磁場発生部 4 3 a を操作するためのものである。具体的には、操作部 4 3 c は、検査者に把持され、検査者の操作によって被検体 1 0 0 に対する磁場発生部 4 3 a の位置を調整する。また、操作部 4 3 c は、制御部 9 から駆動電力が供給され、この駆動電力を調整しつつ磁場発生部 4 3 a に供給する。この場合、操作部 4 3 c は、この磁場発生部 4 3 a に供給する駆動電力を調整する調整スイッチ（図示せず）を有し、検査者による調整スイッチの操作に基づいて、磁場発生部 4 3 a に供給する駆動電力を調整する。

【 0 2 9 3 】

一方、ワークステーション 4 0 の制御部 4 9 は、上述したワークステーション 4 の制御部 9 とほぼ同様の機能を有し、さらに、磁場発生装置 4 3 の駆動を制御する。具体的には、制御部 4 9 は、磁場発生部 4 3 a の磁場強度を制御する磁場制御部 4 9 c をさらに有する。磁場制御部 4 9 c は、状態判断部 9 g による磁場強度の判断結果をもとに、磁場発生装置 4 3 に供給する駆動電力を制御し、これによって、磁場発生装置 4 3 の磁場強度を制御する。この場合、状態判断部 9 g は、カプセル型内視鏡 1 から受信した磁場検出信号をもとに、カプセル型内視鏡 1 に対する磁場発生部 4 3 a の磁場強度について判断する。

【 0 2 9 4 】

このような磁場制御部 4 9 c は、例えば入力部 6 によって入力された被検体 1 0 0 の患者情報をもとに、磁場発生装置 4 3 に供給する駆動電力を初期設定し、その後、状態判断部 9 g による磁場強度の判断結果をもとに、この駆動電力を調整する。かかる磁場制御部 4 9 c によって制御された磁場発生装置 4 3 は、被検体 1 0 0 の消化管内に導入したカプセル型内視鏡 1 を液体 2 a 中で動かすに十分な磁場を発生できる。この場合、検査者は、上述したステップ S 1 0 1 以降の処理手順を行うことによって、胃等の所望の観察部位を短時間に隈なく観察することができる。

【 0 2 9 5 】

また、磁場制御部 4 9 c は、かかる磁場発生部 4 3 a に対して供給する駆動電力を制御することによって、液体 2 a の表面下にカプセル型内視鏡 1 を止めるように磁場発生部 4 3 a の磁場強度を制御できる。図 2 0 は、磁場発生装置 4 3 の磁場強度を制御する制御部 4 9 の動作を説明するための模式図である。

【 0 2 9 6 】

まず、制御部 4 9 は、被検体 1 0 0 の体表上に近接した磁場発生装置 4 3 に対して駆動電力を供給し、例えば胃内部に導入したカプセル型内視鏡 1 に対して磁場を発生させる。この場合、磁場制御部 4 9 c は、上述したように磁場発生装置 4 3 に対して供給する駆動電力を制御し、磁場発生装置 4 3 の磁場強度を制御する。磁場発生部 4 3 a は、かかる磁場制御部 4 9 c によって制御された駆動電力をもとに磁場を発生し、例えば図 2 0 に示すように、液体 2 a の表面に浮揚するカプセル型内視鏡 1 を磁力によって捕捉する。

【 0 2 9 7 】

つぎに、制御部 4 9 は、例えば入力部 6 からの指示情報に基づいて、液体 2 a の表面下にカプセル型内視鏡 1 を止める磁場強度になるように磁場発生装置 4 3 への駆動電力を制御する。この場合、磁場制御部 4 9 c は、カプセル型内視鏡 1 の位置姿勢情報をもとに磁場発生装置 4 3 への駆動電力を制御し、磁場発生装置 4 3 の磁場によってカプセル型内視鏡 1 を液体 2 a の表面下に止めるよう磁場強度を制御する。

10

20

30

40

50

【0298】

ここで、磁場発生部43aが液体2a中のカプセル型内視鏡1を引き寄せる磁場を発生した場合、このカプセル型内視鏡1は、例えば図20に示すように、その自重G1に対して磁場発生部43aからの磁力G2と液体2aからの浮力G3とが加えられる。この場合、自重G1および磁力G2の力の向きは鉛直下方であり、浮力G3の力の向きは鉛直上方である。すなわち、カプセル型内視鏡1は、自重G1および磁力G2の和に比して浮力G3が大きい場合に液体2aの表面に向けて上昇し、自重G1および磁力G2の和に比して浮力G3が小さい場合に液体2aの底部に向けて下降し、自重G1および磁力G2の和に比して浮力G3が同程度である場合に液体2a中に止まる。

【0299】

したがって、磁場制御部49cは、カプセル型内視鏡1の位置姿勢情報をもとに磁場発生装置43の磁場強度、すなわち磁力G2を制御することによって、液体2aの表面下にカプセル型内視鏡1を止めることができる。この場合、磁場制御部49cは、カプセル型内視鏡1の位置姿勢情報をもとに、カプセル型内視鏡1が液体2aの表面下に止まっているか否かを判断し、この判断結果をもとに磁場発生装置43に供給する駆動電力を制御する。磁場発生部43aは、かかる磁場制御部49cに制御された駆動電力をもとに磁場強度、すなわち磁力G2を調整し、例えば液体2aの表面下にカプセル型内視鏡1を沈める磁場を発生し、その後、このカプセル型内視鏡1を止める磁場を発生する。

【0300】

このように液体2aの表面下にカプセル型内視鏡1を止める磁場を発生した状態において、磁場発生装置43は、上述した操作部43cの調整スイッチを操作して磁場発生部43aに供給する駆動電力を調整することによって、この液体2a中のカプセル型内視鏡1を鉛直上方または鉛直下方に変位することができる。具体的には、磁場発生装置43は、操作部43cの調整スイッチを操作して駆動電力を下げることによって磁力G2を減少し、液体2aの表面に向けてカプセル型内視鏡1を上昇させることができる。また、磁場発生装置43は、操作部43cの調整スイッチを操作して駆動電力を上げることによって磁力G2を増加し、液体2aの底部に向けてカプセル型内視鏡1を下降させることができる。

【0301】

また、磁場発生装置43は、磁場制御部49cの制御に基づいて磁場強度を調整しつつ被検体100の体表上を移動することによって、液体2aの表面下に沈めた状態を維持しつつカプセル型内視鏡1を変位させることができる。図21は、液体2aに沈んだ状態を維持しつつカプセル型内視鏡31を変位する磁場発生装置43の動作を説明するための模式図である。

【0302】

図21に示すように、磁場発生装置43は、まず、磁場制御部49cの制御に基づいて例えば胃内部の液体2aの表面下にカプセル型内視鏡1を止める磁場を発生し、カプセル型内視鏡1を磁力によって補足するとともに液体2aの表面下に止める。その後、磁場発生装置43は、操作部43cの調整スイッチを操作して磁力G2を増加し、カプセル型内視鏡1を液体2aの底部まで下降させる(状態1)。

【0303】

つぎに、磁場発生装置43は、操作部43cの調整スイッチを操作して磁力G2を減少し、カプセル型内視鏡1を液体2aの表面と底部との間に上昇させる(状態2)。ここで、磁場発生部43は、操作部43cを操作して磁場発生部43aを被検体100の体表に沿って略水平方向に移動し、このカプセル型内視鏡1に対する磁場の位置および方向を変化させる。この場合、カプセル型内視鏡1は、かかる磁場発生部43aの移動に追従して液体2a中を略水平方向に移動する(状態3)。

【0304】

その後、磁場発生装置43は、操作部43cの調整スイッチを操作して磁力G2を増加し、カプセル型内視鏡1を液体2aの底部まで下降させる(状態4)。このようにして、

10

20

30

40

50

磁場発生装置 4 3 は、液体 2 a の表面下に沈めた状態を維持しつつカプセル型内視鏡 1 を変位させることができる。この場合、カプセル型内視鏡 1 は、上述した状態 1 ~ 状態 4 に変位するまでの間、胃内部の撮像視野を変位させつつ胃内部の画像を順次撮像する。さらに、図示しないが、磁場発生部 4 3 a の方向を変化させることによって、カプセル型内視鏡 1 の姿勢を制御しても良い。これにより、液体内でカプセル型内視鏡 1 の位置（水平方向、鉛直方向）と姿勢とを制御することができる。さらに、制御部 4 9 が、図示しないパターン駆動部を備え、パターン駆動部が、予め決められたパターンに基づいて、磁界発生部 4 3 a、アーム部 4 3 b を制御し、カプセル型内視鏡 1 の位置（水平、鉛直方向）と姿勢とを制御するようにしても良い。

【 0 3 0 5 】

このように磁場発生装置 4 3 が磁力によってカプセル型内視鏡 1 の変位動作を制御することによって、カプセル型内視鏡 1 は、液体 2 a によって伸展した胃壁を隈なく撮像することができる。この場合、カプセル型内視鏡 1 は、胃壁の所望位置に近接して胃壁の拡大画像を撮像できる。また、本実施の形態 3 では、液体の上に気体が存在するが、胃内が液体で満たされる場合、図示しないが、カプセル型内視鏡 1 が、胃上面に接触し、水平方向の移動が難しくなる。この場合、磁気引力でカプセル型内視鏡 1 を水中まで移動し、さらに、水平方向に移動することによって、胃上面の影響を受けずに位置を制御することができ、制御性が向上する。

【 0 3 0 6 】

以上、説明したように、この発明の実施の形態 3 では、上述した実施の形態 1 にかかるカプセル型内視鏡の動きを電磁石の磁場によって制御するように構成したので、被検体の消化管内に導入した所定の液体中にカプセル型内視鏡を容易に止めることができ、消化管内に導入したカプセル型内視鏡の撮像視野の位置および方向を容易に変えることができる。このため、この所定の液体を介して消化管内を撮像視野に捉えることができるとともに、発泡剤等を用いなくとも、この所定の液体によって伸展した消化管内をより鮮明に撮像することができ、上述した実施の形態 1 の作用効果を享受するとともに、被検体内を容易に観察することができる。

【 0 3 0 7 】

また、この実施の形態 3 にかかるカプセル型内視鏡の動きを電磁石の磁場によって制御する構成は、実施の形態 1 に限らず、上述した実施の形態 1 の変形例および実施の形態 2 に適用することもできる。かかる実施の形態 1 の変形例または実施の形態 2 と実施の形態 3 との組み合わせによって、上述した実施の形態 1 の変形例または実施の形態 2 の作用効果を享受するとともに、消化管内に導入したカプセル型内視鏡の撮像視野の位置および方向を容易に変えることができ、被検体内を容易に観察することができる。また、被検体内に導入した液体によって被検体内導入装置（例えばカプセル型内視鏡 1）に浮力が働き、この浮力の分だけ、この被検体内導入装置に発生する重力を軽減、さらには相殺できるため、この被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを容易に変えることができるとともに、この被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる駆動部（例えば被検体内導入装置に内蔵した永久磁石）を小型化することができる。この結果、この被検体内導入装置を小型化できるため、被検体内に対する被検体内導入装置の導入性を向上することができる。

【 0 3 0 8 】

（実施の形態 4）

つぎに、この発明の実施の形態 4 について説明する。上述した実施の形態 3 では、単一の電磁石を用いて液体中のカプセル型内視鏡の動きを制御していたが、この実施の形態 4 にかかる被検体内導入システムは、カプセル型内視鏡に対して水平方向の磁場を発生する電磁石と鉛直方向の磁場を発生する電磁石とを備えるようにし、かかる複数の電磁石の各磁場によって液体中でのカプセル型内視鏡の動きを制御している。

【 0 3 0 9 】

図 2 2 は、この発明の実施の形態 4 にかかる被検体内導入システムの一構成例を示す模

10

20

30

40

50

式図である。図 2 2 に示すように、この実施の形態 4 にかかる被検体内導入システムは、上述した実施の形態 3 にかかる被検体内導入システムのカプセル型内視鏡 1 に代えてカプセル型内視鏡 5 1 を有し、磁場発生装置 4 3 に代えてカプセル誘導装置 6 0 を有し、ワークステーション 4 0 に代えてワークステーション 7 0 を有する。その他の構成は実施の形態 3 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【 0 3 1 0 】

カプセル型内視鏡 5 1 は、上述した実施の形態 1 にかかるカプセル型内視鏡 1 と同様の撮像機能および無線通信機能を有するものであり、長手方向に代えて径方向に磁化された磁石を内蔵する。また、カプセル型内視鏡 5 1 は、液体 2 a に比して同程度またはそれ未満の比重を有し、且つ筐体の中心部近傍に重心を有する。なお、カプセル型内視鏡 5 1 は、筐体 5 0 の前端側または後端側に重心を有するように構成されてもよいが、上述したように筐体 5 0 の中心部近傍に重心を有することが望ましい。これによって、カプセル型内視鏡 5 1 の姿勢変更に必要な磁気トルクが略一定となるため、カプセル型内視鏡 5 1 の姿勢制御性が向上し、より安定した観察ができる。

【 0 3 1 1 】

カプセル誘導装置 6 0 は、所望の体位の被検体 1 0 0 を配置する被検体配置部であるベッド 6 0 a に設けられ、この被検体 1 0 0 内に導入した液体 2 a 中でのカプセル型内視鏡 5 1 の動きを制御するとともに、被検体 1 0 0 内の所望の位置にカプセル型内視鏡 5 1 を誘導する。このようなカプセル型内視鏡 6 0 は、ベッド 6 0 a に配置した被検体 1 0 0 内のカプセル型内視鏡 5 1 に対して（あるいは被検体配置部に対して）略鉛直方向に磁場を発生する鉛直磁場発生部 6 1 と、このカプセル型内視鏡 5 1 に対して略水平方向に磁場を発生する水平磁場発生部 6 2 とを有する。また、カプセル誘導装置 6 0 は、鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 を搭載する回転テーブル 6 3 と、ベッド 6 0 a の長手方向（Y 軸方向）に回転テーブル 6 3 を移動する可動台 6 4 と、ベッド 6 0 a の短手方向（X 軸方向）に可動台 6 4 を移動する可動台 6 5 とを有する。

【 0 3 1 2 】

鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 は、回転テーブル 6 3 に搭載された状態でベッド 6 0 a の被検体配置部近傍に配置され、この被検体配置部に配置された被検体 1 0 0 内のカプセル型内視鏡 5 1 に対し、この被検体配置部を介して磁場を発生する。この場合、鉛直磁場発生部 6 1 は、この被検体 1 0 0 内のカプセル型内視鏡 5 1 に対して略鉛直方向に磁力を印加する磁場を発生する。また、水平磁場発生部 6 2 は、この被検体 1 0 0 内のカプセル型内視鏡 5 1 に対して略水平方向に磁力を印加する磁場を発生する。

【 0 3 1 3 】

回転テーブル 6 3 は、搭載した鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 をベッド 6 0 a の被検体配置部近傍に配置する。また、回転テーブル 6 3 は、駆動部 6 3 a を有し、このように搭載した鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 を回転する。この場合、駆動部 6 3 a は、この鉛直磁場発生部 6 1 のコイル軸を回転中心にし、水平磁場発生部 6 2 を鉛直磁場発生部 6 1 の周囲に回転させる。

【 0 3 1 4 】

可動台 6 4 は、鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 をベッド 6 0 a の Y 軸方向に移動するためのものである。具体的には、可動台 6 4 は、駆動部 6 4 a を有し、鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 が搭載された回転テーブル 6 3 を搭載する。駆動部 6 4 a は、可動台 6 5 に設けられたレール 6 5 b に沿って、すなわちベッド 6 0 a の Y 軸方向に可動台 6 4 を移動させる。

【 0 3 1 5 】

可動台 6 5 は、鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 をベッド 6 0 a の X 軸方向に移動するためのものである。具体的には、可動台 6 5 は、駆動部 6 5 a を有し、上述した回転テーブル 6 3 が搭載された可動台 6 4 を搭載する。駆動部 6 5 a は、ベッド 6 0 a の底部に設けられた 1 対のレール 6 6 a , 6 6 b に沿って、すなわちベッド 6 0 a の X 軸方向に可動台 6 5 を移動させる。

【0316】

このような可動台64, 65は、ベッド60aの被検体配置部の所望位置、すなわちベッド60aの長手方向の軸(Y軸)と短手方向の軸(X軸)との直交座標系XYの所望の座標位置に、回転テーブル63上の鉛直磁場発生部61および水平磁場発生部62を移動できる。また、回転テーブル63は、この直交座標系XYの所望の座標位置において、この直交座標系XYの平面と鉛直磁場発生部61のコイル軸とを略直角にした状態で鉛直磁場発生部61および水平磁場発生部62を回転できる。

【0317】

ワークステーション70は、上述した実施の形態3にかかるワークステーション40とほぼ同様の機能を有し、カプセル誘導装置60を操作する操作機能をさらに有する。具体的には、ワークステーション70は、ケーブル等を介してカプセル誘導装置60と電氣的に接続され、上述した鉛直磁場発生部61、水平磁場発生部62、および駆動部63a, 64a, 65aの各駆動を制御する。

10

【0318】

つぎに、この発明の実施の形態4にかかるカプセル型内視鏡51の構成について説明する。図23は、この発明の実施の形態4にかかる被検体内導入装置の一構成例を示す模式図である。図23に示すように、この被検体内導入装置の一例であるカプセル型内視鏡51は、上述した実施の形態1にかかるカプセル型内視鏡1の筐体10に代えて筐体50を有し、永久磁石11に代えて永久磁石52を有する。この筐体50は、上述した筐体10のケース本体10aに代えてケース本体50aを有する。その他の構成は実施の形態1と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

20

【0319】

筐体50は、被検体100の内部に導入し易い大きさに形成されたカプセル型の部材であり、ケース本体50aの前端部にドーム部材10bを取り付けることによって実現される。ケース本体50aは、カプセル型内視鏡51の各構成部を内蔵する。この場合、ケース本体50aは、上述したカプセル型内視鏡1と同様に、前端部に撮像部12を固定配置する。また、ケース本体50aの後端部には、空間領域50dが形成される。このようなケース本体50aとドーム部材10bとによって形成される筐体50は、上述した液体2aに比して同程度またはそれ未満の比重を有し、且つ中心部近傍に重心を有する。

【0320】

永久磁石52は、外部に発生した磁場の磁力によって筐体50を動作する駆動手段として機能する。具体的には、永久磁石52は、筐体50の径方向(例えば径軸C2aの方向)に磁化し、例えば上述した鉛直磁場発生部61および水平磁場発生部62が永久磁石52に対して磁場を発生した場合、かかる磁場によって印加された磁力に基づいて液体2a中の筐体50を移動または揺動する。これによって、永久磁石52は、液体2a中のカプセル型内視鏡51の姿勢および位置の少なくとも一つを磁力によって変えることができる。

30

【0321】

つぎに、ワークステーション70の構成について説明する。図24は、ワークステーション70の一構成例を模式的に示すブロック図である。図24に示すように、ワークステーション70は、上述した実施の形態3にかかるワークステーション40の制御部49に代えて制御部79を有し、カプセル誘導装置60を操作するための操作部76をさらに有する。この制御部79は、上述した制御部49の磁場制御部49cに代えて磁場制御部79iを有し、カプセル誘導装置60の駆動を制御する駆動制御部79hをさらに有する。この場合、制御部79は、ケーブル等を介してカプセル誘導装置60と電氣的に接続される。その他の構成は実施の形態3と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

40

【0322】

操作部76は、カプセル誘導装置60を操作するためのものである。具体的には、操作部76は、カプセル誘導装置60の各駆動部63a, 64a, 65aの駆動を操作する操

50

作レバーと鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 の各磁場強度を調整する調整スイッチとを有し、かかるカプセル誘導装置 6 0 の駆動を指示する指示情報を制御部 7 9 に入力する。

【 0 3 2 3 】

制御部 7 9 は、上述したワークステーション 4 0 の制御部 4 9 とほぼ同様の機能を有し、さらに、カプセル誘導装置 6 0 の駆動を制御する。このような制御部 7 9 は、鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 の各磁場強度を制御する磁場制御部 7 9 i と、駆動部 6 3 a , 6 4 a , 6 5 a の各駆動を制御する駆動制御部 7 9 h とをさらに有する。

【 0 3 2 4 】

駆動制御部 7 9 h は、検査者の操作に基づいて操作部 7 6 から入力された指示情報をもとに、駆動部 6 3 a , 6 4 a , 6 5 a の各駆動を制御する。この場合、駆動制御部 7 9 h は、駆動部 6 3 a の駆動制御を行って、上述したように水平磁場発生部 6 2 を鉛直磁場発生部 6 1 の周囲に回転させる。また、駆動制御部 7 9 h は、駆動部 6 4 a の駆動制御を行って可動台 6 4 をレール 6 5 b に沿って移動させ、駆動部 6 5 a の駆動制御を行って可動台 6 5 を 1 対のレール 6 6 a , 6 6 b に沿って移動させる。

10

【 0 3 2 5 】

磁場制御部 7 9 i は、上述した制御部 4 9 の磁場制御部 4 9 c とほぼ同様に、状態判断部 9 g の判断結果またはカプセル型内視鏡 5 1 の位置姿勢情報をもとに、鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 のそれぞれに供給する駆動電力を制御し、かかる鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 の各磁場強度を制御する。あるいは、磁場制御部 7 9 i は、入力部 6 によって入力された被検体 1 0 0 の患者情報または操作部 7 6 によって入力された指示情報をもとに、かかる鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 の各磁場強度を制御する。

20

【 0 3 2 6 】

このような制御部 7 9 は、カプセル誘導装置 6 0 の駆動を制御することによって、被検体 1 0 0 の消化管内に導入した液体 2 a 中のカプセル型内視鏡 5 1 の位置および姿勢を制御できる。図 2 5 は、カプセル誘導装置 6 0 の駆動を制御する制御部 7 9 の動作を説明するための模式図である。なお、以下では、被検体 1 0 0 の大腸内にカプセル型内視鏡 5 1 および液体 2 a を導入した場合を例示して説明する。

【 0 3 2 7 】

まず、制御部 7 9 は、被検体 1 0 0 の大腸に導入した液体 2 a 中のカプセル型内視鏡 5 1 に対して磁力を印加できる位置に鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 を移動させる。この場合、駆動制御部 7 9 h は、操作部 7 6 からの指示情報またはカプセル型内視鏡 5 1 の位置姿勢情報をもとに駆動部 6 3 a , 6 4 a , 6 5 a の駆動を制御し、このカプセル型内視鏡 5 1 を磁力によって捕捉可能な位置に鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 を移動させる。

30

【 0 3 2 8 】

つぎに、制御部 7 9 は、このカプセル型内視鏡 5 1 を磁力によって補足するように鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 の各駆動を制御する。この場合、磁場制御部 7 9 i は、上述したように鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 のそれぞれに供給する駆動電力を制御し、かかる鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 の各磁場強度を制御する。かかる磁場制御部 7 9 i の制御によって、鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 は、このカプセル型内視鏡 5 1 に対して略鉛直方向の磁場および略水平方向の磁場をそれぞれ発生する。この場合、このカプセル型内視鏡 5 1 は、かかる鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 によって印加された各磁力によって捕捉される。

40

【 0 3 2 9 】

ここで、かかる鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 の各磁力によって捕捉されたカプセル型内視鏡 5 1 は、例えば図 2 5 に示すように、鉛直方向の磁場による磁力 G 4 と水平方向の磁場による磁力 G 5 とが印加される。この場合、カプセル型内視鏡 5 1 は、かかる鉛直方向の磁場と水平方向の磁場との合成磁場による合成磁力 G 6 が印加された

50

ことになり、この合成磁力G 6に基づいて液体2 a中での位置および姿勢が制御される。制御部7 9は、鉛直磁場発生部6 1のコイル軸C 3を中心に回転テーブル6 3を回転駆動する制御を行うことによって磁力5のベクトル方向(すなわち合成磁力6のベクトル方向)を変化し、このカプセル型内視鏡5 1の姿勢を変化できる。また、制御部7 9は、可動台6 4, 6 5の各駆動を制御することによって磁力G 4, G 5の位置(すなわち合成磁力G 6の位置)を変化し、このカプセル型内視鏡5 1の位置を変化できる。

【0330】

また、制御部7 9は、鉛直磁場発生部6 1の磁場強度を制御することによって、液体2 a中でのカプセル型内視鏡5 1の鉛直方向の位置を制御できる。具体的には、磁場制御部7 9 iは、例えば図2 6に示すように、鉛直磁場発生部6 1の磁場強度を所定の周期で増減する制御を行い、カプセル型内視鏡5 1に印加される鉛直方向の磁力G 4を所定の周期で増減する。カプセル型内視鏡5 1は、自重G 7および磁力G 4の和に比して浮力G 8が大きい場合に液体2 a中を上昇し、自重G 7および磁力G 4の和に比して浮力G 8が小さい場合に液体2 a中を下降し、自重G 7および磁力G 4の和に比して浮力G 8が同程度である場合に液体2 a中に止まる。

10

【0331】

したがって、磁場制御部7 9 iは、カプセル型内視鏡5 1の位置姿勢情報をもとに鉛直磁場発生部6 1の磁場強度、すなわち磁力G 4の増減を制御することによって、上述した実施の形態3の場合とほぼ同様に、液体2 a中でのカプセル型内視鏡5 1の鉛直方向の位置を制御でき、このカプセル型内視鏡5 1を鉛直方向の所望の位置に止めることができる。また、磁場制御部7 9 iは、上述した操作部7 6からの指示情報等をもとに磁力G 4の増減を制御し、液体2 a中でのカプセル型内視鏡5 1の鉛直方向の位置を制御することもできる。

20

【0332】

さらに、制御部7 9は、入力部6または操作部7 6からの指示情報をもとに、上述した鉛直磁場発生部6 1および水平磁場発生部6 2の各磁場強度および各磁場方向を所定の周期で繰り返し往復変化させることによって、液体2 a中で長軸C 1の方向を所定の周期で繰り返し往復変化させるカプセル型内視鏡5 1の往復回動を制御できる。この場合、液体2 a中のカプセル型内視鏡5 1は、かかる制御部7 9の制御をもとに、筐体5 0の所定の位置を回転中心にして自動的に往復回動を繰り返し、被検体1 0 0内に対する撮像視野の方向および位置を繰り返し往復変化させる。かかる往復回動によって、カプセル型内視鏡5 1は、広範囲(広角)の消化管内の画像を容易に撮像することができる。なお、制御部7 9は、撮像部1 2の撮像タイミングに合わせて、このカプセル型内視鏡5 1の往復回動を制御することが望ましい。これによって、制御部7 9は、カプセル型内視鏡5 1を往復回動させた際の画像のぶれを抑制することができる。

30

【0333】

なお、上述した鉛直磁場発生部6 1および水平磁場発生部6 2は、それぞれ所望数量の電磁石を用いて実現される。この場合、鉛直磁場発生部6 1は、例えば図2 7に示すように、2つの電磁石6 1 a, 6 1 bを同心円状に配置し、かかる電磁石6 1 a, 6 1 bに対して互いに逆方向に駆動電流を流す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ことによって、鉛直磁場発生部6 1は、内側の電磁石6 1 aの発生磁場の外側に逆方向の磁場を発生させることができ、これによって、外側からコイル軸C 3に向かう磁場勾配を増大させることができる。このような磁場を発生させることによって、鉛直磁場発生部6 1は、例えば被検体1 0 0の大腸内に導入された液体2 a中のカプセル型内視鏡5 1を磁力によって捕捉し易くなる。このことは、かかるカプセル型内視鏡5 1の位置および姿勢の制御性を高めることができる。

40

【0334】

一方、上述したカプセル型内視鏡5 1は、被検体1 0 0内に導入する液体2 aに比して同程度またはそれ未満の比重を有することが望ましく、さらには、この液体2 aの比重の1/2に比して大きい比重を有することが望ましい。これは、以下に示すことに起因する

50

。すなわち、カプセル型内視鏡 5 1 の比重が液体 2 a の比重の 1 / 2 に比して小さい場合、液体 2 a 中のカプセル型内視鏡 5 1 に発生する浮力と自重との差がこの自重に比して大きくなる。この場合、上述したカプセル型内視鏡 5 1 の動作制御に必要な磁力（すなわち鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 のそれぞれによって印加される磁力）が、液体 2 a の外部、例えば空気中に配置したカプセル型内視鏡 5 1 の動作制御に必要な磁力を上回る。このため、かかるカプセル型内視鏡 5 1 の動作制御に必要な磁力を大きくする必要があり、鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 の小型化または省電力化が困難になるからである。すなわち、カプセル型内視鏡 5 1 の比重を液体 2 a の比重の 1 / 2 に比して大きくすることによって、鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 の小型化および省電力化を促進できる。

10

【 0 3 3 5 】

また、カプセル型内視鏡 5 1 は、筐体 5 0 の径方向に磁化した永久磁石 5 2 を有しているが、上述した実施の形態 1 にかかるカプセル型内視鏡 1 と同様に長軸 C 1 方向に磁化した永久磁石を備えるようにしてもよい。このような構成を有するカプセル型内視鏡 5 1 は、上述した水平方向の磁場、すなわち水平方向に印加される磁力によって長軸 C 1 のベクトル方向を規制することができる。このことは、カプセル誘導装置 6 0 によるカプセル型内視鏡 5 1 の姿勢制御を確実なものにし、かかるカプセル型内視鏡 5 1 の液体 2 a 中での姿勢制御性を高めることができる。

【 0 3 3 6 】

つぎに、カプセル型内視鏡 5 1 によって撮像された画像をもとに被検体 1 0 0 の消化管内（例えば大腸等）を観察する処理手順について説明する。図 2 8 は、被検体 1 0 0 内に導入したカプセル型内視鏡 5 1 による消化管内の画像をもとに被検体 1 0 0 の消化管内を観察する処理手順を説明するフローチャートである。

20

【 0 3 3 7 】

図 2 8 において、まず、検査者は、ワークステーション 7 0 または所定のスターターを用いてカプセル型内視鏡 5 1 の撮像動作を開始させ、このカプセル型内視鏡 5 1 を被検体 1 0 0 の内部に導入し、さらに供給器 2 を用いて被検体 1 0 0 の内部に液体 2 a を導入する（ステップ S 3 0 1）。この場合、カプセル型内視鏡 5 1 および液体 2 a は、例えば被検体 1 0 0 の口から飲み込まれ、その後、被検体 1 0 0 内の観察すべき所望の消化管（例えば大腸等）に到達する。検査者は、カプセル型内視鏡 5 1 によって撮像された画像をワークステーション 7 0 に表示させ、この画像を視認することによって被検体 1 0 0 内でのカプセル型内視鏡 5 1 の位置を把握する。なお、検査者は、被検体 1 0 0 内にカプセル型内視鏡 5 1 を導入した後に、ワークステーション 7 0 を操作してカプセル型内視鏡 5 1 の撮像動作を開始させてもよい。また、カプセル型内視鏡 5 1 および液体 2 a は、経肛門的に被検体 1 0 0 内に導入されてもよい。例えば大腸のみを観察する場合は、経肛門的にカプセル型内視鏡 5 1 および液体 2 a を導入することによって、カプセル型内視鏡 5 1 および液体 2 a が大腸に到達する時間を短縮でき、検査時間を短縮できる。

30

【 0 3 3 8 】

ここで、被検体 1 0 0 に導入したカプセル型内視鏡 5 1 および液体 2 a が例えば大腸等の細い管状の消化管内に到達した場合、液体 2 a は、この消化管内を伸展させ、この液体 2 a 中のカプセル型内視鏡 5 1 は、かかる液体 2 a の作用によって消化管に対する撮像視野が確保され、この伸展した消化管内の画像を撮像することができる。

40

【 0 3 3 9 】

つぎに、検査者は、ワークステーション 7 0 の操作部 7 6 等を操作して、この消化管内のカプセル型内視鏡 5 1 を磁氣的に捕捉する（ステップ S 3 0 2）。この場合、制御部 7 9 は、検査者の入力操作に応じて例えば操作部 7 6 から入力された指示情報をもとに、上述したようにカプセル誘導装置 6 0 の駆動を制御する。カプセル誘導装置 6 0 は、かかる制御部 7 9 の制御に基づいてカプセル型内視鏡 5 1 を磁氣的に捕捉する。具体的には、鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 は、上述した回転テーブル 6 3 および可動台 6 4 , 6 5 の各駆動によって消化管内のカプセル型内視鏡 5 1 の近傍に移動し、このカプ

50

セル型内視鏡 5 1 に対して鉛直方向および水平方向の各磁場を発生する。このカプセル型内視鏡 5 1 は、上述したように、かかる各磁場によって印加される磁力に捕捉される。

【 0 3 4 0 】

このように磁力によってカプセル型内視鏡 5 1 を捕捉した場合、検査者は、操作部 7 6 を操作してカプセル誘導装置 6 0 を駆動させ、このカプセル型内視鏡 5 1 の位置および姿勢を制御する（ステップ S 3 0 3）。この場合、消化管内のカプセル型内視鏡 5 1 は、液体 2 a 中で鉛直方向および水平方向に磁力が印加され、鉛直方向および水平方向の各磁力の作用によって、この液体 2 a 中で揺動し、または鉛直方向に移動する。また、このカプセル型内視鏡 5 1 は、カプセル誘導装置 6 0 の駆動によって消化管内を水平方向に移動する。このように、カプセル誘導装置 6 0 は、制御部 7 9 の制御に基づいて、所望の観察部位である消化管内でのカプセル内視鏡 5 1 の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる。この場合、カプセル型内視鏡 5 1 は、消化管内に対する撮像視野の方向を筐体 5 0 の動きとともに変化させつつ、この液体 2 a によって伸展した消化管内の画像を順次撮像する。

10

【 0 3 4 1 】

つぎに、検査者は、この消化管内の他の位置を撮像し続ける場合（ステップ S 3 0 4 , No）、被検体 1 0 0 の現在の体位（例えば仰臥位）を所望の体位（例えば左側臥位）に変換し（ステップ S 3 0 5）、その後、上述したステップ S 3 0 2 以降の処理手順を繰り返す。この場合、検査者は、ワークステーション 7 0 に表示した消化管内の画像を参照しつつ、操作部 7 6 等を操作してカプセル誘導装置 6 0 を駆動させ、この消化管内でのカプセル型内視鏡 5 1 の位置および姿勢を所望のものに制御する。

20

【 0 3 4 2 】

上述したステップ S 3 0 2 ~ S 3 0 5 の処理手順を繰り返すことによって、カプセル型内視鏡 5 1 は、例えば大腸の上行結腸、横行結腸、下行結腸等を肛門に向かって液体 2 a とともに順次移動しつつ画像を撮像し、この消化管内（例えば大腸等）の略全域を撮像することができる。検査者は、かかるカプセル型内視鏡 5 1 によって撮像された画像をワークステーション 7 0 に表示させることによって、被検体 1 0 0 内の所望の観察部位である消化管内を隈なく観察することができる。

【 0 3 4 3 】

その後、検査者は、この観察部位である消化管内の観察を完了し、この消化管内の撮像を完了する場合（ステップ S 3 0 4 , Yes）、操作部 7 6 等を操作してカプセル誘導装置 6 0 を駆動させ、この消化管の出口側にカプセル型内視鏡 5 1 を誘導し（ステップ S 3 0 6）、この観察部位である大腸内の撮像を完了する。

30

【 0 3 4 4 】

なお、カプセル型内視鏡 1 は、つぎの消化管内に移動した場合、それ以降の消化管の蠕動、液体 2 a の流れ、またはカプセル誘導装置 6 0 の磁力等によって被検体 1 0 0 内を移動しつつ消化管内の画像を撮像し、被検体 1 0 0 の外部に排出される。

【 0 3 4 5 】

つぎに、検査者が被検体 1 0 0 の大腸を観察する場合を例示して、この観察部位である大腸に導入したカプセル型内視鏡 5 1 の位置および姿勢を制御する動作について具体的に説明する。図 2 9 は、被検体 1 0 0 内に導入したカプセル型内視鏡 5 1 の位置および姿勢を制御するカプセル誘導装置 6 0 の動作を説明するための模式図である。

40

【 0 3 4 6 】

図 2 9 に示すように、カプセル誘導装置 6 0 は、上述した制御部 7 9 の制御に基づいて、被検体 1 0 0 の大腸に導入されたカプセル型内視鏡 5 1 の近傍に鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 を移動させ、このカプセル型内視鏡 5 1 を液体 2 a 中で磁氣的に捕捉する。この場合、鉛直磁場発生部 6 1 は、このカプセル型内視鏡 5 1 に対して鉛直方向に磁力を印加し、水平磁場発生部 6 2 は、このカプセル型内視鏡 5 1 に対して水平方向に磁力を印加する。

【 0 3 4 7 】

50

つぎに、カプセル誘導装置 60 は、制御部 79 の制御に基づいて、鉛直磁場発生部 61 および水平磁場発生部 62 の各磁場強度、回転テーブル 63 の回転駆動によって変化する水平磁場発生部 62 の回転位置（すなわち鉛直磁場発生部 61 の周囲の位置）、並びに可動台 64, 65 の駆動によって変化する鉛直磁場発生部 61 および水平磁場発生部 62 の位置（すなわち直交座標系 X Y における座標位置）を調整し、大腸内におけるカプセル型内視鏡 51 の位置および姿勢を制御する。

【0348】

かかるカプセル誘導装置 60 の制御によって、この大腸内のカプセル型内視鏡 51 は、液体 2a 中で止まり、または鉛直方向または水平方向に変位する。また、この大腸内のカプセル型内視鏡 51 は、液体 2a 中で揺動し、または所定の周期で往復揺動する。このよ
10
うなカプセル型内視鏡 51 は、カプセル誘導装置 60 によって大腸内の液体 2a 中で位置および姿勢を所望のものに変化させ、大腸内部に対する撮像視野を所望の位置または方向に順次変化させる。これによって、カプセル型内視鏡 51 は、液体 2a によって伸展させた大腸内の略全域を撮像することができる。

【0349】

また、検査者が、ワークステーション 70 に表示した画像をもとに例えば大腸内の患部 102 を発見し、この患部 102 の画像を参照しつつ操作部 76 を操作した場合、制御部 79 は、かかる操作部 76 によって入力された指示情報をもとにカプセル誘導装置 60 の
20
駆動を制御し、カプセル誘導装置 60 は、かかる制御部 79 の制御をもとに液体 2a 中のカプセル型内視鏡 51 を誘導し、大腸内の患部 102 にカプセル型内視鏡 51 を近接させる。これによって、カプセル型内視鏡 51 は、この患部 102 の拡大画像を撮像できる。

【0350】

さらに、制御部 79 は、表示部 7 に表示した画像の所望の座標位置、例えば画像内における患部 102 の座標位置を指定する情報を入力部 6 から入力された場合、この座標位置の指定情報とカプセル型内視鏡 51 の位置姿勢情報とをもとにカプセル誘導装置 60 を駆動制御することによって、この患部 102 にカプセル型内視鏡 51 を近接させることができる。この場合、カプセル誘導装置 60 は、かかる制御部 79 の制御に基づいて液体 2a 中のカプセル型内視鏡 51 の位置および姿勢を制御し、例えば患部 102 にカプセル型内
30
視鏡 51 を自動的に近接させることができる。

【0351】

以上、説明したように、この発明の実施の形態 4 では、被検体内を撮像する撮像部を筐体の内部に固定配置し、且つ、筐体に対して所定の方向に磁化した永久磁石を筐体内部に配置し、外部の合成磁場に反応してこの永久磁石が筐体を動かすようにし、被検体の消化管内に導入した所定の液体中で筐体の座標位置およびベクトル方向の少なくとも一つを変化させるようにしている。このため、上述した実施の形態 3 と同様に、被検体内の液体中で筐体を止めることができるとともに、この筐体の座標位置およびベクトル方向の少なくとも一つを能動的に変えることができる。これによって、上述した実施の形態 3 と同様の作用効果を楽しむことができるとともに、小腸または大腸等の細い管状の消化管内に導入した液体中で消化管内に対する撮像視野の位置および方向を容易に変えることができ、かかる細い管状の消化管内の画像を撮像するに好適な被検体内導入装置を実現することができる。
40

【0352】

また、このような被検体内導入装置に対して鉛直方向および水平方向に各磁場を発生する複数の電磁石を用い、被検体の消化管内に導入した所定の液体中で被検体内導入装置に対して合成磁場による磁力を印加し、この被検体内導入装置の位置および姿勢を制御するようにしている。このため、小腸または大腸等の細い管状の消化管内に導入した液体中で被検体内導入装置の位置および姿勢を能動的に変えて消化管内に対する撮像視野の位置および方向を容易に変えることができ、かかる細い管状の消化管内であっても短時間に限なく観察できる被検体内導入システムを実現することができる。また、被検体内に導入した液体によって被検体内導入装置（例えばカプセル型内視鏡 51）に浮力が働き、この浮力の分だけ、この被検体内導入装置に発生する重力を軽減、さらには相殺できるため、この
50

被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを容易に変えることができるとともに、この被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる駆動部（例えば被検体内導入装置に内蔵した永久磁石）を小型化することができる。この結果、この被検体内導入装置を小型化できるため、被検体内に対する被検体内導入装置の導入性を向上することができる。

【 0 3 5 3 】

（実施の形態 4 の変形例 1 ）

つぎに、この発明の実施の形態 4 の変形例 1 について説明する。上述した実施の形態 4 では、単一の水平磁場発生部 6 2 を鉛直磁場発生部 6 1 の周りに回転させてカプセル型内視鏡 5 1 の姿勢を変化させていたが、この実施の形態 4 の変形例 1 にかかる被検体内導入システムは、鉛直磁場発生部 6 1 の周囲に複数の水平磁場発生部を有し、かかる複数の水平磁場発生部の中から水平磁場を発生させるものを切り替えることによってカプセル型内視鏡 5 1 の姿勢を変化させている。

10

【 0 3 5 4 】

図 3 0 は、この発明の実施の形態 4 の変形例 1 にかかる被検体内導入システムの一構成例を示す模式図である。図 3 0 に示すように、この実施の形態 4 の変形例 1 にかかる被検体内導入システムは、上述した実施の形態 4 にかかる被検体内導入システムのカプセル誘導装置 6 0 に代えてカプセル誘導装置 8 0 を有し、ワークステーション 7 0 に代えてワークステーション 9 0 を有する。このカプセル誘導装置 8 0 は、上述したカプセル誘導装置 6 0 の鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 に代えて磁場発生部 8 1 を有し、回転テーブル 6 3 に代えてテーブル 8 3 を有する。その他の構成は実施の形態 4 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

20

【 0 3 5 5 】

磁場発生装置 8 1 は、可動台 6 4 に対して固定されたテーブル 8 3 に搭載され、被検体 1 0 0 内に導入したカプセル型内視鏡 5 1 に対して鉛直方向および水平方向に各磁場を発生する。このような磁場発生装置 8 1 は、例えばテーブル 8 3 の中央部近傍に鉛直磁場発生部を有し、この鉛直磁場発生部の周囲に複数の水平磁場発生部を有する。

【 0 3 5 6 】

ワークステーション 9 0 は、上述した実施の形態 4 にかかるワークステーション 7 0 とほぼ同様の機能を有する。この場合、ワークステーション 9 0 は、ケーブル等を介してカプセル誘導装置 8 0 に電氣的に接続され、かかるカプセル誘導装置 8 0 の駆動を制御する。

30

【 0 3 5 7 】

つぎに、カプセル誘導装置 8 0 およびワークステーション 9 0 の各構成について説明する。図 3 1 は、カプセル誘導装置 8 0 およびワークステーション 9 0 の一構成例を模式的に示すブロック図である。図 3 2 は、カプセル誘導装置 8 0 の鉛直磁場発生部および水平磁場発生部の一配置例を示す模式図である。

【 0 3 5 8 】

図 3 1 に示すように、カプセル誘導装置 8 0 の磁場発生装置 8 1 は、1 つの鉛直磁場発生部 8 1 a と、6 つの水平磁場発生部 8 1 b ~ 8 1 g とを有する。鉛直磁場発生部 8 1 a は、上述したカプセル誘導装置 6 0 の鉛直磁場発生部 6 1 と同様の機能を有し、制御部 9 9 によって駆動制御される。水平磁場発生部 8 1 b ~ 8 1 g は、上述したカプセル誘導装置 6 0 の水平磁場発生部 6 2 と同様の機能を有し、制御部 9 9 によって駆動制御される。

40

【 0 3 5 9 】

このような鉛直磁場発生部 8 1 a と水平磁場発生部 8 1 b ~ 8 1 g とは、例えば図 3 2 に示すように、テーブル 8 3 上に配置される。具体的には、鉛直磁場発生部 8 1 a は、テーブル 8 3 の略中央部に配置され、水平磁場発生部 8 1 b ~ 8 1 g は、この鉛直磁場発生部 8 1 a の周囲に略等間隔で配置される。なお、かかる水平磁場発生部の配置数量は、複数であればよく、特に 6 つに限定されない。

【 0 3 6 0 】

50

一方、ワークステーション 90 は、図 31 に示すように、上述したワークステーション 70 の制御部 79 に代えて制御部 99 を有する。この場合、制御部 99 は、上述した制御部 79 の駆動制御部 79h に代えて駆動制御部 99h を有し、磁場制御部 79i に代えて磁場制御部 99i を有する。その他の構成は実施の形態 4 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【0361】

制御部 99 は、上述したワークステーション 70 の制御部 79 とほぼ同様の機能を有する。また、制御部 99 は、上述した制御部 79 とほぼ同様にカプセル誘導装置 80 の駆動を制御する。具体的には、駆動制御部 99h は、上述した駆動制御部 79h と同様に可動台 64 の駆動部 64a と可動台 65 の駆動部 65a とを駆動制御する。かかる駆動制御部 99h の制御によって、可動台 64, 65 は、磁場発生装置 81 を搭載したテーブル 83 を上述した直交座標系 X Y の所望の座標位置に移動させることができる。

10

【0362】

磁場制御部 99i は、上述した磁場発生部 79i とほぼ同様に、磁場発生装置 81 による鉛直方向の磁場強度および水平方向の磁場強度を制御する。この場合、磁場制御部 99i は、上述した鉛直磁場発生部 61 に対する磁場発生部 79i の制御と同様に、鉛直磁場発生部 81a の駆動を制御する。また、磁場制御部 99i は、操作部 76 によって入力された指示情報をもとに、6つの水平磁場発生部 81b ~ 81g の中から水平方向に磁場を発生させるものを選択する。そして、磁場制御部 99i は、このように選択した水平磁場発生部 81b ~ 81g のいずれかに対し、上述した水平磁場発生部 62 に対する磁場発生部 79i の制御と同様に駆動制御を行う。この場合、磁場制御部 99i は、操作部 76 によって順次入力された指示情報をもとに、磁場発生対象の水平磁場発生部を順次切り替える。

20

【0363】

かかる磁場制御部 99i の制御によって、磁場発生装置 81 は、テーブル 83 が回転駆動しなくとも、上述した実施の形態 4 と同様に、液体 2a 中のカプセル型内視鏡 51 の姿勢および鉛直方向の位置を制御できる。また、かかる駆動制御部 99h および磁場制御部 99i の各制御によって、磁場発生装置 81 は、合成磁場の磁力によって液体 2a 中のカプセル型内視鏡 51 を捕捉しつつ、上述した直交座標系 X Y の所望の座標位置に移動できる。これによって、磁場発生装置 81 は、上述した実施の形態 4 と同様に、液体 2a 中のカプセル型内視鏡 51 の水平方向の位置を制御できる。

30

【0364】

以上、説明したように、この発明の実施の形態 4 の変形例 1 では、上述した実施の形態 4 とほぼ同様の機能を有し、また、カプセル型内視鏡に対して鉛直方向に磁場を発生する鉛直磁場発生部の周囲に複数の水平磁場発生部を配置し、かかる複数の水平磁場発生部の中から水平方向の磁場を発生させるものを切り替えるようにした。このため、上述した実施の形態 4 と同様の作用効果を享受するとともに、このカプセル型内視鏡の位置および姿勢を制御するカプセル誘導装置の小型化を促進することができる。

【0365】

(実施の形態 4 の変形例 2)

つぎに、この発明の実施の形態 4 の変形例 2 について説明する。上述した実施の形態 4 の変形例 1 では、鉛直磁場発生部 81a による鉛直方向の磁場と水平磁場発生部 81b ~ 81g のいずれかによる水平方向の磁場とをカプセル型内視鏡 51 に対して発生させていたが、この実施の形態 4 の変形例 2 にかかる被検体内導入システムは、カプセル型内視鏡 51 に対して回転磁場を発生する磁場発生装置を有し、かかる回転磁場によってカプセル型内視鏡 51 の位置および姿勢を制御している。

40

【0366】

図 33 は、この発明の実施の形態 4 の変形例 2 にかかる被検体内導入システムの一構成例を示す模式図である。図 33 に示すように、この実施の形態 4 の変形例 2 にかかる被検体内導入システムは、上述した実施の形態 4 の変形例 1 にかかる被検体内導入システムの

50

カプセル誘導装置 80 に代えてカプセル誘導装置 200 を有し、ワークステーション 90 に代えてワークステーション 210 を有する。このカプセル誘導装置 200 は、上述したカプセル誘導装置 80 の磁場発生装置 81 に代えて磁場発生部 201 を有する。その他の構成は実施の形態 4 の変形例 1 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【0367】

磁場発生装置 201 は、可動台 64 に対して固定されたテーブル 83 に搭載され、被検体 100 内に導入したカプセル型内視鏡 51 に対して回転磁場を発生する。このような磁場発生装置 201 は、例えばテーブル 83 の中央部近傍に鉛直磁場発生部を有し、この鉛直磁場発生部の周囲に、対をなす複数の水平磁場発生部を有する。

【0368】

ワークステーション 210 は、上述した実施の形態 4 の変形例 1 にかかるワークステーション 90 とほぼ同様の機能を有する。この場合、ワークステーション 210 は、ケーブル等を介してカプセル誘導装置 200 に電氣的に接続され、かかるカプセル誘導装置 200 の駆動を制御する。

【0369】

つぎに、カプセル誘導装置 200 およびワークステーション 210 の各構成について説明する。図 34 は、カプセル誘導装置 200 およびワークステーション 210 の一構成例を模式的に示すブロック図である。図 35 は、回転磁場を発生するカプセル誘導装置 200 の磁場発生装置の一構成例を示す模式図である。

【0370】

図 35 に示すように、カプセル誘導装置 200 の磁場発生装置 201 は、1 つの鉛直磁場発生部 201 a と、対をなす 4 つの水平磁場発生部 201 b ~ 201 e とを有する。鉛直磁場発生部 201 a は、カプセル型内視鏡 51 に対して鉛直方向の交流磁場を発生するよう機能する。また、水平磁場発生部 201 b ~ 201 e は、2 つずつ対をなし、カプセル型内視鏡 51 に対して水平方向の磁力を印加する円弧状の交流磁場をそれぞれ発生するよう機能する。

【0371】

このような鉛直磁場発生部 201 a と水平磁場発生部 201 b ~ 201 e とは、例えば図 35 に示すように、テーブル 83 上に配置される。具体的には、鉛直磁場発生部 201 a は、テーブル 83 の略中央部に配置され、水平磁場発生部 201 b ~ 201 e は、この鉛直磁場発生部 201 a の周囲に略等間隔で配置される。この場合、鉛直磁場発生部 201 a は、鉛直方向の交流磁場である鉛直磁場 H1 を発生する。また、水平磁場発生部 201 b, 201 c は、1 対を成して円弧状の交流磁場である水平磁場 H2 を発生し、水平磁場発生部 201 d, 201 e は、1 対を成して円弧状の交流磁場である水平磁場 H3 を発生する。かかる水平磁場 H2, H3 は、互いに垂直な方向の磁場であり、鉛直磁場 H1 上で水平方向の磁場を形成する。また、水平磁場 H2 または水平磁場 H3 と鉛直磁場 H1 とは、互いに合成することによって回転磁場を形成する。なお、かかる水平磁場発生部の配置数量は、偶数であればよく、特に 4 つに限定されない。本発明の実施の形態 4 の変形例 2 では、回転磁界の発生を想定しているが、磁界発生部 201 は回転磁界に限らず、任意の方向に磁界を発生できるので、実施の形態 1 に示したようなカプセル型内視鏡 1 の姿勢を制御することもできる。更に実施の形態 1 において、鉛直磁場発生部 201 a が発生する磁界によってカプセル型内視鏡 1 を捕捉することができる。従って、鉛直磁場発生部 201 の水平方向の位置を移動することで、カプセル型内視鏡 1 の水平方向の位置を制御することもできる。

【0372】

一方、ワークステーション 210 は、図 34 に示すように、上述したワークステーション 90 の制御部 99 に代えて制御部 219 を有する。この場合、制御部 219 は、上述した制御部 99 の磁場制御部 99 i に代えて磁場制御部 219 i を有する。その他の構成は実施の形態 4 の変形例 1 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【0373】

10

20

30

40

50

制御部 219 は、上述したワークステーション 90 の制御部 99 とほぼ同様の機能を有する。この場合、制御部 219 は、上述した制御部 99 とほぼ同様に、可動台 64 の駆動部 64a と可動台 65 の駆動部 65a とを駆動制御する。かかる制御部 219 の制御によって、可動台 64、65 は、磁場発生装置 201 を搭載したテーブル 83 を上述した直交座標系 X Y の所望の座標位置に移動させることができる。

【0374】

磁場制御部 219 i は、被検体 100 内のカプセル型内視鏡 51 に対して回転磁場を発生させるように磁場発生装置 201 の駆動を制御する。具体的には、磁場制御部 219 i は、鉛直磁場発生部 201 a に対し、例えば余弦波の交流磁場によって鉛直磁場 H1 を形成するよう駆動制御する。

10

【0375】

また、磁場制御部 219 i は、操作部 76 によって入力された指示情報をもとに、4つの水平磁場発生部 201 b ~ 201 e の中から例えば正弦波の交流磁場である水平磁場（水平磁場 H2、H3 のいずれか）を発生させる 1 対を選択する。そして、磁場制御部 219 i は、このように選択した 1 対の水平磁場発生部、すなわち水平磁場発生部 201 b、201 c または水平磁場発生部 201 d、201 e に対し、水平磁場 H2 または水平磁場 H3 を形成するよう駆動制御する。この場合、磁場制御部 219 i は、操作部 76 によって順次入力された指示情報をもとに、水平磁場発生対象の 1 対の水平磁場発生部を順次切り替える。

【0376】

かかる磁場制御部 219 i の制御によって、水平磁場発生部 201 b ~ 201 e のいずれか 1 対と鉛直磁場発生部 201 a とは、それぞれ水平磁場および鉛直磁場を発生させるとともに、かかる水平磁場と鉛直磁場とを合成して回転磁場を形成する。この場合、例えば 1 対の水平磁場発生部 201 d、201 e と鉛直磁場発生部 201 a とは、図 36 に例示するように、水平磁場 H3 と鉛直磁場 H1 とをそれぞれ発生させるとともに、かかる水平磁場 H3 と鉛直磁場 H1 とを合成して回転磁場 H4 を形成する。なお、1 対の水平磁場発生部 201 b、201 c と鉛直磁場発生部 201 a とは、かかる回転磁場 H4 に直交する回転磁場を形成する。

20

【0377】

かかる回転磁場が印加されたカプセル型内視鏡 51 は、例えば被検体 100 の大腸等の消化管内において液体 2a 中で長軸 C1 を中心に回転するとともに、内蔵する永久磁石 52 の磁場方向（すなわち筐体 50 の径方向）に交流磁場が印加される。このような回転磁場の作用によって、カプセル型内視鏡 51 は、上述した実施の形態 4 と同様に、この液体 2a 中で位置および姿勢が制御される。すなわち、上述した磁場制御部 219 i の制御によって、磁場発生装置 201 は、テーブル 83 が回転駆動しなくとも、上述した実施の形態 4 と同様に、液体 2a 中のカプセル型内視鏡 51 の姿勢および鉛直方向の位置を制御できる。また、上述した駆動制御部 99 h および磁場制御部 219 i の各制御によって、磁場発生装置 201 は、回転磁場の磁力によって液体 2a 中のカプセル型内視鏡 51 を捕捉しつつ、上述した直交座標系 X Y の所望の座標位置に移動できる。これによって、磁場発生装置 201 は、上述した実施の形態 4 と同様に、液体 2a 中のカプセル型内視鏡 51 の水平方向の位置を制御できる。

30

【0378】

ここで、磁場制御部 219 i は、上述した鉛直磁場発生部 201 a および水平磁場発生部 201 b ~ 201 e のいずれか 1 対を駆動制御し、カプセル型内視鏡 51 に対して発生する回転磁場（例えば回転磁場 H4）に回転周波数以上の周波数の振動磁場成分を追加させることができる。これによって、例えば 1 対の水平磁場発生部 201 d、201 e および鉛直磁場発生部 201 a は、図 37 に例示するように、上述した回転磁場 H4 の磁場強度を所定の周期で変化させた回転磁場 H5 を形成できる。この場合、回転磁場 H5 の磁場強度が強ければ、カプセル型内視鏡 51 は、磁場発生部 201 に引き寄せられる。一方、回転磁場 H5 の磁場強度が弱ければ、カプセル型内視鏡 51 に作用する磁気引力に比して

40

50

浮力が大きくなるので、カプセル型内視鏡 5 1 は浮き上がる。したがって、カプセル型内視鏡 5 1 は、液体 2 a 中の所定の位置を中心に自動的に上下運動し、大腸内の広範囲な画像を容易に撮像することができる。

【 0 3 7 9 】

以上、説明したように、この発明の実施の形態 4 の変形例 2 では、上述した実施の形態 4 の変形例 1 とほぼ同様の機能を有し、また、カプセル型内視鏡に対して回転磁場を発生させ、かかる回転磁場によってカプセル型内視鏡の位置および姿勢を制御するように構成した。このため、上述した実施の形態 4 の変形例 1 と同様の作用効果を楽しむとともに、このカプセル型内視鏡の位置および姿勢を安定的に制御することができる。

【 0 3 8 0 】

(実施の形態 5)

つぎに、この発明の実施の形態 5 について説明する。上述した実施の形態 1 では、消化管内に導入する液体 2 a に比して同程度またはそれ未満の比重を有するカプセル型内視鏡 1 の位置および姿勢の少なくとも一つを磁力によって制御していたが、この実施の形態 5 にかかる被検体内導入システムは、振動モータを内蔵したカプセル型内視鏡を有し、かかる振動モータの駆動によってカプセル型内視鏡を揺動させるようにし、さらに、このカプセル型内視鏡の比重を液体 2 a に比して大きい状態から小さい状態に変化させるようにしている。

【 0 3 8 1 】

図 3 8 は、この発明の実施の形態 5 にかかる被検体内導入システムの一構成例を示す模式図である。図 3 8 に示すように、この実施の形態 5 にかかる被検体内導入システムは、上述した実施の形態 1 にかかる被検体内導入システムのカプセル型内視鏡 1 に代えてカプセル型内視鏡 2 2 1 を有し、ワークステーション 4 に代えてワークステーション 2 3 0 を有する。その他の構成は実施の形態 1 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【 0 3 8 2 】

カプセル型内視鏡 2 2 1 は、上述した実施の形態 1 にかかるカプセル型内視鏡 1 と同様の撮像機能および無線通信機能を有し、さらに、被検体 1 0 0 の消化管内に導入される液体 2 a に比して比重を大きい状態から小さい状態に変化させる機能を有する。また、カプセル型内視鏡 2 2 1 は、ワークステーション 2 3 0 から受信した制御信号に基づいて揺動し、被検体 1 0 0 内に対する撮像視野の位置および方向を変化させるよう機能する。

【 0 3 8 3 】

ワークステーション 2 3 0 は、上述した実施の形態 1 にかかるワークステーション 4 とほぼ同様の機能を有する。この場合、ワークステーション 2 3 0 は、上述したワークステーション 4 の磁石選択機能および磁場強度判断機能に代えて、カプセル型内視鏡 2 2 1 の動作を制御する駆動制御機能を有する。具体的には、ワークステーション 2 3 0 は、アンテナ 5 a を介してカプセル型内視鏡 2 2 1 に制御信号を送信し、この制御信号によって、カプセル型内視鏡 2 2 1 を揺動させ、またはカプセル型内視鏡 2 2 1 の比重を変化させる。

【 0 3 8 4 】

つぎに、カプセル型内視鏡 2 2 1 の構成について説明する。図 3 9 は、この発明の実施の形態 5 にかかる被検体内導入装置の一具体例を示す模式図である。図 3 9 に示すように、この被検体内導入装置の一例であるカプセル型内視鏡 2 2 1 は、上述した実施の形態 1 にかかるカプセル型内視鏡 1 の筐体 1 0 に代えて筐体 2 2 0 を有し、制御部 1 8 に代えて制御部 2 2 6 を有する。この筐体 2 2 0 は、上述した筐体 1 0 のケース本体 1 0 a に代えてケース本体 2 2 0 a を有する。また、カプセル型内視鏡 2 2 1 は、この筐体 2 2 0 の後端部の外壁に錘 2 3 3 が接続され、筐体 2 2 0 の後端部の内壁近傍に錘連結機構 2 2 4 が配置される。さらに、カプセル型内視鏡 2 2 1 は、この筐体 2 2 0 の内部に振動モータ 2 2 2 と錘 2 2 5 a , 2 2 5 b とが配置される。その他の構成は実施の形態 1 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【0385】

筐体220は、被検体100の内部に導入し易い大きさに形成されたカプセル型の部材であり、ケース本体220aの前端部にドーム部材10bを取り付けることによって実現される。ケース本体220aは、外側から後端部に錘223を連結する。また、ケース本体220aの後端部の内側には、錘223を着脱可能に連結する錘連結機構224が配置される。一方、ケース本体220aの前端部近傍には、錘225a、225bが固定される。かかる錘225a、225bは、錘223が連結されていない状態の筐体220の重心を前端側にする。なお、錘225a、225bは、この筐体220の比重を液体2aに比して大きくするものではない。一方、カプセル型内視鏡221のその他の各構成部は、ケース本体220aの所定の位置にそれぞれ配置される。

10

【0386】

このようなケース本体220aとドーム部材10bとによって形成される筐体220は、液体2aに比して小さい比重を有し、且つ前端側に重心を有する。また、上述した錘223を後端部に連結した筐体220は、液体2aに比して大きい比重に変化し、且つ後端側に重心を移行する。すなわち、このような構成を有する筐体220は、錘223を後端部に着脱することによって、液体2aに比して大きい比重を有する状態から小さい比重を有する状態に変化し、かかる比重の変化に伴って、重心の位置が後端部側から前端側に変化する。

【0387】

振動モータ222は、筐体220を振動させて筐体220を液体2a中で揺動させる振動手段として機能する。具体的には、振動モータ222は、ページャモータ等を用いて実現され、制御部226によって駆動制御される。この場合、振動モータ222は、被検体100の消化管内に導入された液体2a中の筐体220を振動させることによって揺動させ、この液体2a中で消化管内に対する撮像視野の位置および方向を変化させる。

20

【0388】

錘223は、鉄等の液体2aに比して大きい比重の有する部材であり、所定の位置に継ぎ手部223aが設けられる。かかる錘223は、この継ぎ手部223aが錘連結機構224に把持されることによって、ケース本体220aの後端部に対して外側から連結する。このようにケース本体220aに連結することによって、錘223は、筐体220の比重を液体2aに比して大きい状態に変化させるとともに、筐体220の重心を後端側に変化させる。

30

【0389】

錘連結機構224は、上述した錘223をケース本体220aの後端部に連結するためのものである。具体的には、錘連結機構224は、錘223の継ぎ手部223aを把持する把持部224aと、把持部224aを駆動する駆動部224bとを有する。把持部224aは、ケース本体220aの後端部壁を貫通した態様で配置され、ケース本体220aの後端部壁を介して内側から継ぎ手部223aを把持する。駆動部224bは、制御部226の制御のもとに、このような把持部224aを動作させる。すなわち、把持部224aは、かかる駆動部224bの駆動によって、継ぎ手部223aを着脱可能に把持する。このような把持部224aおよび駆動部224bを有する錘連結機構224は、錘223を着脱することによって上述したように筐体220の比重を変化させる比重変化手段として機能する。

40

【0390】

制御部226は、カプセル型内視鏡221の各構成部の駆動を制御するためのものである。具体的には、制御部226は、上述したカプセル型内視鏡1の制御部18と同様の機能を有し、さらに、振動モータ222および駆動部224bの各駆動を制御する。この場合、制御部226は、ワークステーション230との無線通信を行い、通信処理部17によって入力されたワークステーション230からの制御信号のもとに、振動モータ222または駆動部224bの駆動を制御し、液体2a中の筐体220を揺動させて被検体100内の撮像視野の位置および方向を変化させ、またはカプセル型内視鏡221の比重を液

50

体 2 a に比して大きい状態から小さい状態に変化させる。

【 0 3 9 1 】

つぎに、ワークステーション 2 3 0 の構成について説明する。図 4 0 は、ワークステーション 2 3 0 の一構成例を模式的に示すブロック図である。図 4 0 に示すように、ワークステーション 2 3 0 は、上述したワークステーション 4 の制御部 9 に代えて制御部 2 3 9 を有する。この制御部 2 3 9 は、上述した制御部 9 の磁石選択部 9 c および状態判断部 9 g に代えて比重切替指示部 2 3 9 h および動作指示部 2 3 9 i を有する。その他の構成は実施の形態 1 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【 0 3 9 2 】

制御部 2 3 9 は、上述したワークステーション 4 の制御部 9 とほぼ同様の機能を有する。この場合、制御部 2 3 9 は、上述した磁石選択機能および磁場強度判断機能に代えて、カプセル型内視鏡 2 2 1 に対して比重を切替指示する指示機能と、カプセル型内視鏡 2 2 1 の揺動を開始または停止させる駆動制御機能とを有する。具体的には、比重切替指示部 2 3 9 h は、入力部 6 によって入力された指示情報をもとに、カプセル型内視鏡 2 2 1 の比重を切り替える制御信号を生成する。かかる比重切替指示部 2 3 9 h によって生成された制御信号は、通信部 5 等を介してカプセル型内視鏡 2 2 1 に無線送信される。一方、動作指示部 2 3 9 i は、入力部 6 によって入力された指示情報をもとに、カプセル型内視鏡 2 2 1 の揺動を開始または停止させる制御信号を生成する。かかる動作指示部 2 3 9 i によって生成された制御信号は、通信部 5 等を介してカプセル型内視鏡 2 2 1 に無線送信される。

【 0 3 9 3 】

つぎに、カプセル型内視鏡 2 2 1 によって撮像された画像をもとに被検体 1 0 0 の消化管内（例えば胃内部等）を観察する処理手順について説明する。図 4 1 は、被検体 1 0 0 内に導入したカプセル型内視鏡 2 2 1 による消化管内の画像をもとに被検体 1 0 0 の消化管内を観察する処理手順を説明するフローチャートである。図 4 2 は、液体 2 a の底部で筐体 2 2 0 を振動させて揺動するカプセル型内視鏡 2 2 1 の動作を説明する模式図である。図 4 3 は、液体 2 a に比して大きい状態から小さい状態に比重を変化させて撮像視野を反転させるカプセル型内視鏡 2 2 1 の動作を説明する模式図である。

【 0 3 9 4 】

図 4 1 において、まず、検査者は、ワークステーション 2 3 0 または所定のスターターを用いてカプセル型内視鏡 2 2 1 の撮像動作を開始させ、このカプセル型内視鏡 2 2 1 を被検体 1 0 0 の内部に導入し、さらに供給器 2 を用いて被検体 1 0 0 の内部に液体 2 a を導入する（ステップ S 4 0 1）。この場合、カプセル型内視鏡 2 2 1 および液体 2 a は、例えば被検体 1 0 0 の口から飲み込まれ、その後、被検体 1 0 0 内の観察すべき所望の消化管に到達する。また、液体 2 a は、この所望の消化管、例えば胃内部を満たす程度の量であり、この消化管内を十分に伸展させる。カプセル型内視鏡 2 2 1 は、錘 2 2 3 を接続しているので、この液体 2 a の底部に沈む。検査者は、カプセル型内視鏡 2 2 1 によって撮像された画像をワークステーション 2 3 0 に表示させ、この画像を視認することによって被検体 1 0 0 内でのカプセル型内視鏡 2 2 1 の位置を把握する。なお、検査者は、被検体 1 0 0 内にカプセル型内視鏡 2 2 1 を導入した後に、ワークステーション 2 3 0 を操作してカプセル型内視鏡 2 2 1 の撮像動作を開始させてもよい。

【 0 3 9 5 】

つぎに、検査者は、ワークステーション 2 3 0 の入力部を操作してカプセル型内視鏡 2 2 1 の動作を指示する（ステップ S 4 0 2）。この場合、制御部 2 3 9 は、カプセル型内視鏡 2 2 1 の動作を開始する指示情報を入力部 6 から受信する。動作指示部 2 3 9 i は、この指示情報をもとに動作開始を指示する制御信号を生成する。このように生成された制御信号は、通信部 5 の無線通信駆動によってカプセル型内視鏡 2 2 1 に送信される。この場合、カプセル型内視鏡 2 2 1 の制御部 2 2 6 は、かかるワークステーション 2 3 0 からの制御信号に基づいて振動モータ 2 2 2 の駆動を開始させ、筐体 2 2 0 を液体 2 a 中で揺動させる。このようなカプセル型内視鏡 2 2 1 は、例えば図 4 2 に示すように、液体 2 a

中に沈んだ状態で撮像視野を鉛直上方側に向けつつ揺動する。これによって、カプセル型内視鏡 2 2 1 は、消化管内に対する撮像視野の位置および方向を変化させつつ画像を順次撮像する。

【 0 3 9 6 】

その後、検査者は、この消化管内のカプセル型内視鏡 2 2 1 を反転して撮像視野の方向を変える場合（ステップ S 4 0 3 , Y e s）、入力部 6 を操作してカプセル型内視鏡 2 2 1 の比重を変化させる指示情報を入力する（ステップ S 4 0 4）。この場合、制御部 2 3 9 は、この比重変化の指示情報を入力部 6 から受信し、比重切替指示部 2 3 9 h は、この指示情報をもとに比重切替を指示する制御信号を生成する。このように生成された制御信号は、通信部 5 の無線通信駆動によってカプセル型内視鏡 2 2 1 に送信される。

10

【 0 3 9 7 】

この場合、カプセル型内視鏡 2 2 1 の制御部 2 2 6 は、かかるワークステーション 2 3 0 からの制御信号に基づいて駆動部 2 2 4 b の駆動を制御し、把持部 2 2 4 a による継ぎ手部 2 2 3 a の把持状態を解除させる。これによって、カプセル型内視鏡 2 2 1 は、例えば図 4 3 に示すように、錘 2 2 3 から離脱するとともに鉛直上方に上昇する。そして、カプセル型内視鏡 2 2 1 は、液体 2 a 中で揺動しつつ撮像視野の方向を鉛直下方側に反転し、液体 2 a の表面に浮揚する。この間、カプセル型内視鏡 2 2 1 は、揺動を繰り返しつつ消化管内（例えば胃壁）の画像を順次撮像する。この時、カプセル内視鏡 2 2 1 から分離される錘 2 2 3 の比重は、液体の比重よりも大きい。また、錘 2 2 3 は、撮像部 1 2 の反対側に設けられることが望ましい。これにより、撮像部 1 2 が、常に水中側を観察することができる。

20

【 0 3 9 8 】

その後、検査者は、被検体 1 0 0 の体位を別の体位に変換して観察部位である消化管内の撮像を続行する場合（ステップ S 4 0 5 , N o）、被検体 1 0 0 の現在の体位（例えば仰臥位）を所望の体位（例えば右側臥位）に変換する（ステップ S 4 0 6）。その後、検査者は、上述したステップ S 4 0 3 以降の処理手順を繰り返す。なお、検査者は、上述したステップ S 4 0 3 においてカプセル型内視鏡 2 2 1 を反転させない場合（ステップ S 4 0 3 , N o）、このステップ S 4 0 5 以降の処理手順を繰り返す。

【 0 3 9 9 】

このように、観察部位である消化管内でのカプセル型内視鏡 2 2 1 の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させることによって、カプセル型内視鏡 2 2 1 は、この消化管内の略全域を撮像することができる。検査者は、かかるカプセル型内視鏡 2 2 1 によって撮像された画像をワークステーション 2 3 0 に表示させることによって、被検体 1 0 0 内の所望の観察部位である消化管内を隈なく観察することができる。

30

【 0 4 0 0 】

その後、検査者は、この観察部位である消化管内の観察を完了し、この消化管内の撮像を完了する場合（ステップ S 4 0 5 , Y e s）、この消化管の出口側にカプセル型内視鏡 2 2 1 を誘導する（ステップ S 4 0 7）。この場合、カプセル型内視鏡 2 2 1 は、この消化管の蠕動または液体 2 a の流れによって出口側に誘導され、つぎの消化管内に移動する。これによって、カプセル型内視鏡 2 2 1 は、この観察部位である消化管内の撮像を完了する。その後、カプセル型内視鏡 2 2 1 は、各消化管の蠕動または液体 2 a の流れによって被検体 1 0 0 内を移動しつつ消化管内の画像を撮像し、被検体 1 0 0 の外部に排出される。

40

【 0 4 0 1 】

なお、検査者は、このようなカプセル型内視鏡 2 2 1 によって撮像された画像をワークステーション 2 3 0 に表示させ、被検体 1 0 0 の各消化管内を観察することができる。一方、検査者は、ワークステーション 2 3 0 を操作して撮像動作を停止する制御信号を送信させ、所望の観察部位を撮像し終えたカプセル型内視鏡 2 2 1 の撮像動作を停止させてもよい。

【 0 4 0 2 】

50

以上、説明したように、この発明の実施の形態 5 では、被検体の消化管内の画像を撮像する撮像部を筐体の内部に固定配置し、且つ振動モータをこの筐体の内部に配置し、この振動モータが液体中の筐体を振動させて撮像視野の位置および方向を変化させるようにした。また、液体に比して小さい比重を有する筐体の外部に着脱可能に錘を連結し、この筐体の比重を液体に比して大きい状態にし、この錘の連結状態を所望のタイミングで解除するようにした。このため、消化管内に導入された液体中で撮像視野の位置および方向を容易に変化させることができ、上述した実施の形態 1 と同様の作用効果を楽しむ被検体内導入装置および被検体内導入システムを簡易に実現することができる。また、被検体内に導入した液体によってこの被検体内導入装置に浮力が働き、この浮力の分だけ、この被検体内導入装置に発生する重力を軽減、さらには相殺できるため、この被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを容易に変えることができるとともに、この被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる駆動部（例えば被検体内導入装置に内蔵した振動モータ）を小型化することができる。この結果、この被検体内導入装置を小型化できるため、被検体内に対する被検体内導入装置の導入性を向上することができる。

10

【0403】

（実施の形態 5 の変形例 1）

つぎに、この実施の形態 5 の変形例 1 について説明する。上述した実施の形態 5 では、カプセル型内視鏡 2 2 1 の比重を液体 2 a に比して大きい状態から小さい状態に変化させていたが、この実施の形態 5 の変形例 1 にかかる被検体内導入システムは、このカプセル型内視鏡 2 2 1 に代えて、液体 2 a に比して小さい状態から大きい状態に比重を変化させるカプセル型内視鏡を有している。

20

【0404】

図 4 4 は、この発明の実施の形態 5 の変形例 1 にかかる被検体内導入装置の一構成例を示す模式図である。図 4 4 に示すように、この被検体内導入装置の一例であるカプセル型内視鏡 2 4 1 は、上述した実施の形態 5 にかかるカプセル型内視鏡 2 2 1 の筐体 2 2 0 に代えて筐体 2 4 0 を有し、錘 2 2 3 に代えて浮き 2 4 2 を有し、錘連結機構 2 2 4 に代えて浮き接続機構 2 4 3 を有し、制御部 2 2 6 に代えて制御部 2 4 4 を有する。また、筐体 2 4 0 は、上述した筐体 2 2 0 のケース本体 2 2 0 a に代えてケース本体 2 4 0 a を有する。その他の構成は実施の形態 5 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

30

【0405】

筐体 2 4 0 は、被検体 1 0 0 の内部に導入し易い大きさに形成されたカプセル型の部材であり、ケース本体 2 4 0 a の前端部にドーム部材 1 0 b を取り付けることによって実現される。ケース本体 2 4 0 a は、後端部近傍の側壁に浮き 2 4 2 が着脱可能に接続され、かかる浮き 2 4 2 の接続部近傍に浮き接続機構 2 4 3 が内蔵される。また、カプセル型内視鏡 2 4 1 のその他の各構成部は、ケース本体 2 4 0 a の所定の位置にそれぞれ配置される。

【0406】

このようなケース本体 2 4 0 a とドーム部材 1 0 b とによって形成される筐体 2 4 0 は、液体 2 a に比して大きい比重を有し、且つ後端側に重心を有する。また、上述した浮き 2 4 2 を後端部近傍の側壁に接続した筐体 2 4 0 は、液体 2 a に比して小さい比重に変化し、且つ前端側に重心を移行する。すなわち、このような構成を有する筐体 2 4 0 は、浮き 2 4 2 を後端部近傍の側壁に着脱することによって、液体 2 a に比して小さい比重を有する状態から大きい比重を有する状態に変化し、かかる比重の変化に伴って、重心の位置が前端側から後端側に変化する。

40

【0407】

浮き 2 4 2 は、空気等の気体を内包した環状部材であり、内側の貫通孔にケース本体 2 4 0 a を挿入する態様でケース本体 2 4 0 a の後端部近傍の側壁に着脱可能に接続される。具体的には、浮き 2 4 2 は、内側の貫通孔にケース本体 2 4 0 a を挿入した態様で浮き

50

接続機構 243 に支持されることによって、ケース本体 240 a の後端部近傍の側壁に着脱可能に接続される。このようにケース本体 240 a に接続されることによって、浮き 242 は、筐体 240 の比重を液体 2 a に比して小さい状態に変化させるとともに、筐体 240 の重心を前端側に変化させる。

【0408】

浮き接続機構 243 は、上述した浮き 242 をケース本体 240 a の後端部近傍の側壁に接続するためのものである。具体的には、浮き接続機構 243 は、ケース本体 240 a の内側から浮き 242 を支持する接続部材 243 a と、接続部材 243 a を駆動する駆動部 243 b とを有する。接続部材 243 a は、ケース本体 240 a の後端部に形成された貫通孔を往復動作することによって浮き 242 を着脱する。すなわち、接続部材 243 a は、この貫通孔内を通過してケース本体 240 a の側壁から突出することによって、浮き 242 を内側から支持し、この貫通孔内に収納されることによって、浮き 242 の接続状態を解除する。駆動部 243 b は、制御部 244 の制御のもとに、このような接続部材 243 a を動作させる。かかる接続部材 243 a および駆動部 243 b を有する浮き接続部材 243 は、浮き 242 を着脱することによって上述したように筐体 240 の比重を変化させる比重変化手段として機能する。

10

【0409】

制御部 244 は、カプセル型内視鏡 241 の各構成部の駆動を制御するためのものである。具体的には、制御部 244 は、上述したカプセル型内視鏡 221 の制御部 226 と同様の機能を有し、さらに、錘連結機構 224 の駆動部 224 b に代えて浮き接続機構 243 の駆動部 243 b の駆動を制御する。この場合、制御部 244 は、上述した制御部 226 と同様に、無線通信によって受信したワークステーション 230 からの制御信号のもとに、振動モータ 222 または駆動部 243 b の駆動を制御し、液体 2 a 中の筐体 240 を揺動させて被検体 100 内の撮像視野の位置および方向を変化させ、またはカプセル型内視鏡 241 の比重を液体 2 a に比して小さい状態から大きい状態に変化させる。

20

【0410】

このような構成を有するカプセル型内視鏡 241 を備えた被検体内導入システムを用いることによって、検査者は、上述した実施の形態 5 の場合とほぼ同様にステップ S 401 ~ S 407 の処理手順を行えば、例えば胃等の被検体 100 の所望の消化管内を隈なく観察することができる。この場合、カプセル型内視鏡 241 は、例えば図 45 に示すように、胃内部に導入された液体 2 a の表面に浮揚し、この状態で撮像視野を鉛直下方側に向けて揺動しつつ胃壁の画像を順次撮像する。その後、カプセル型内視鏡 241 は、浮き 242 から筐体 240 を離脱させて液体 2 a の底部に沈み、この状態で撮像視野を鉛直上方側に向けて揺動しつつ胃壁の画像を順次撮像する。この時、カプセル型内視鏡 241 から分離される浮き 242 の比重は、液体の比重よりも小さい。また、浮き 242 は、撮像部 12 の反対側に設けられることが望ましい。これにより、撮像部 12 が、常に水中側を観察することができる。さらに、浮き 242 と筐体 240 との連結部分を体内で溶解可能な物質にしても良い。この場合、かかる溶解可能な連結部を有するカプセル型内視鏡を被検体内に導入した後一定時間が経つと、この連結部が溶解し、この結果、浮き 242 が筐体 240 から分離される。

30

40

【0411】

なお、上述したカプセル型内視鏡 241 は、浮き接続機構 243 を用いて浮き 242 をケース本体 240 a の後端部近傍の側壁に接続していたが、これに限らず、浮き 242 とケース本体 240 a の側壁とを澱粉またはゼラチン等の接着剤によって接着してもよい。このような接着剤は、液体 2 a または胃液等の分泌液等に所定時間以上浸されることによって溶解するので、ケース本体 240 a の側壁に対して浮き 242 を着脱可能に接続できる。また、ゼラチン等の液体 2 a または胃液等の分泌液等に所定時間以上浸されることによって溶解する部材によって浮き 242 を形成してもよい。このような構成を有するカプセル型内視鏡 241 は、液体 2 a または胃液等の分泌液等に所定時間以上浸されることによって浮き 242 を失い、液体 2 a に比して小さい状態から大きい状態に比重を変化させ

50

る。

【0412】

また、この発明の実施の形態5の変形例1にかかるカプセル型内視鏡は、上述した浮き242に限らず、比重を液体2aに比して小さい状態から大きい状態に変化させる他の比重変化手段を備えてもよい。図46は、この発明の実施の形態5の変形例1の別態様であるカプセル型内視鏡の一構成例を示す模式図である。具体的には、図46に示すように、この実施の形態5の変形例1の別態様であるカプセル型内視鏡251は、上述したカプセル型内視鏡241の筐体240に代えて筐体250を有し、浮き242および浮き接続機構243に代えて比重切替機構253を有し、制御部244に代えて制御部255を有する。この筐体250は、上述した筐体240のケース本体240aに代えてケース本体250aを有する。その他の構成は実施の形態5の変形例1と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

10

【0413】

筐体250は、被検体100の内部に導入し易い大きさに形成されたカプセル型の部材であり、ケース本体250aの前端部にドーム部材10bを取り付けることによって実現される。ケース本体250aは、後端部に比重切替機構253を有し、この比重切替機構253の近傍に、比重切替機構253とケース本体250aの外部とを連通する管路254が形成される。また、カプセル型内視鏡251のその他の各構成部は、ケース本体250aの所定の位置にそれぞれ配置される。

【0414】

比重切替機構253は、例えば液体2aの導入によって、カプセル型内視鏡251の比重を液体2aに比して小さい状態から大きい状態に変化させる。具体的には、比重切替機構253は、管路254を介して例えば液体2aを吸収するスポンジ253aと、スポンジ253aを押圧して圧縮する押圧板253bと、スポンジ253aを圧縮した状態の押圧板253bの動きを止めるストッパ253cと、ストッパ253cを駆動する駆動部253dと、スポンジ253aおよび押圧板253bを内包するタンク253eとを有する。

20

【0415】

タンク253eは、ケース本体250aの管路254を介してケース本体250aの外部と連通する。スポンジ253aは、タンク253eと管路254との連通部近傍に配置される。押圧板253bは、このようなスポンジ253aをタンク253eの内壁に対して押圧し、このスポンジ253aを圧縮する。かかる押圧板253bによって圧縮されたスポンジ253aは、例えば液体2aを吸収し難い。この場合、タンク253eは、押圧板253bを介したスポンジ253aの反端側に空間領域を形成する。かかるタンク253eは、筐体250の比重を液体2aに比して小さい状態にするとともに、筐体250の重心を前端側にする。

30

【0416】

一方、駆動部253dがストッパ253cを動かして押圧板253bを自由にした場合、スポンジ253aは、膨張し始めるとともに管路254を介して液体2aを吸収する。この場合、押圧板253bは、かかるスポンジ253aの膨張に伴ってタンク253e内を摺動し、上述したタンク253e内の空間領域を減少させる。かかるスポンジ253aおよび押圧部253bの作用によって、タンク253eは、上述した空間領域を減少させるとともに、液体2aを吸収したスポンジ253aの占める領域を増加させる。このようなタンク253eは、筐体250の比重を液体2aに比して大きい状態にするとともに、筐体250の重心を後端側にする。

40

【0417】

ここで、タンク253eの内部が略空間領域で満たされる場合、筐体250は、液体2aに比して小さい比重を有し、且つ前端側に重心を有する。一方、タンク253eの内部が略スポンジ253aで満たされる場合、筐体250は、液体2aに比して大きい比重を有し、且つ後端側に重心を有する。すなわち、筐体250は、かかる比重切替機構253

50

の作用によって、液体 2 a に比して小さい比重を有する状態から大きい比重を有する状態に変化し、かかる比重の変化に伴って、重心の位置が前端側から後端側に変化する。

【0418】

制御部 2 5 5 は、カプセル型内視鏡 2 5 1 の各構成部の駆動を制御するためのものである。具体的には、制御部 2 5 5 は、上述したカプセル型内視鏡 2 2 1 の制御部 2 2 6 と同様の機能を有し、さらに、錘連結機構 2 2 4 の駆動部 2 2 4 b に代えて比重切替機構 2 5 3 の駆動部 2 5 3 d の駆動を制御する。この場合、制御部 2 5 5 は、上述した制御部 2 2 6 と同様に、無線通信によって受信したワークステーション 2 3 0 からの制御信号をもとに、振動モータ 2 2 2 または駆動部 2 5 3 d の駆動を制御し、液体 2 a 中の筐体 2 5 0 を揺動させて被検体 1 0 0 内の撮像視野の位置および方向を変化させ、またはカプセル型内視鏡 2 5 1 の比重を液体 2 a に比して小さい状態から大きい状態に変化させる。

10

【0419】

このような構成を有するカプセル型内視鏡 2 5 1 を備えた被検体内導入システムを用いることによって、検査者は、上述した実施の形態 5 の場合とほぼ同様にステップ S 4 0 1 ~ S 4 0 7 の処理手順を行えば、例えば胃等の被検体 1 0 0 の所望の消化管内を隈なく観察することができる。この場合、カプセル型内視鏡 2 5 1 は、例えば図 4 7 に示すように、胃内部に導入された液体 2 a の表面に浮揚し、この状態で撮像視野を鉛直下方側に向けて揺動しつつ胃壁の画像を順次撮像する。その後、カプセル型内視鏡 2 5 1 は、スポンジ 2 5 3 a に液体 2 a を吸収させて液体 2 a の底部に沈み、この状態で撮像視野を鉛直上方側に向けて揺動しつつ胃壁の画像を順次撮像する。

20

【0420】

以上、説明したように、この発明の実施の形態 5 の変形例 1 では、上述した実施の形態 5 とほぼ同様の機能を有し、消化管内に導入された液体に比して小さい状態から大きい状態に筐体の比重を変化させるようにした。このため、上述した実施の形態 5 と同様の作用効果を楽しむことができる。

【0421】

(実施の形態 5 の変形例 2)

つぎに、この発明の実施の形態 5 の変形例 2 について説明する。上述した実施の形態 5 の変形例 1 では、カプセル型内視鏡 2 5 1 の比重を液体 2 a に比して小さい状態から大きい状態に変化させていたが、この実施の形態 5 の変形例 2 にかかる被検体内導入システムは、このカプセル型内視鏡 2 5 1 に代えて、液体 2 a に比して小さい状態または大きい状態に比重を可逆的に変化させるカプセル型内視鏡を有している。

30

【0422】

図 4 8 は、この発明の実施の形態 5 の変形例 2 にかかる被検体内導入装置の一構成例を示す模式図である。図 4 8 に示すように、この被検体内導入装置の一例であるカプセル型内視鏡 2 6 1 は、上述した実施の形態 5 の変形例 1 の別態様であるカプセル型内視鏡 2 5 1 の筐体 2 5 0 に代えて筐体 2 6 0 を有し、比重切替機構 2 5 3 に代えて比重切替機構 2 6 3 を有し、制御部 2 5 5 に代えて制御部 2 6 5 を有する。また、筐体 2 6 0 は、上述した筐体 2 5 0 のケース本体 2 5 0 a に代えてケース本体 2 6 0 a を有する。その他の構成は実施の形態 5 の変形例 1 の別態様と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

40

【0423】

筐体 2 6 0 は、被検体 1 0 0 の内部に導入し易い大きさに形成されたカプセル型の部材であり、ケース本体 2 6 0 a の前端部にドーム部材 1 0 b を取り付けることによって実現される。ケース本体 2 6 0 a は、後端部に比重切替機構 2 6 3 を有し、この比重切替機構 2 6 3 の近傍に、比重切替機構 2 6 3 とケース本体 2 6 0 a の外部とを連通する管路 2 6 4 が形成される。また、カプセル型内視鏡 2 6 1 のその他の各構成部は、ケース本体 2 6 0 a の所定の位置にそれぞれ配置される。

【0424】

比重切替機構 2 6 3 は、例えば液体 2 a の出し入れによって、カプセル型内視鏡 2 6 1

50

の比重を液体 2 a に比して小さい状態または大きい状態に可逆的に変化させる。具体的には、比重切替機構 2 6 3 は、管路 2 6 4 を介して例えば液体 2 a を出し入れるピストン 2 6 3 a と、ピストン 2 6 3 a の摺動によって液体 2 a を貯留または空間領域を形成するシリンダー 2 6 3 b と、シリンダー 2 6 3 b 内でピストン 2 6 3 a を摺動させる駆動部 2 6 3 c とを有する。

【0425】

シリンダー 2 6 3 b は、ケース本体 2 6 0 a の管路 2 6 4 を介してケース本体 2 6 0 a の外部と連通する。ピストン 2 6 3 a は、駆動部 2 6 3 c の作用によって、シリンダー 2 6 3 b 内を例えば筐体 2 6 0 の長手方向に摺動し、シリンダー 2 6 3 b と外部との間で液体 2 a を出し入れする。

10

【0426】

ここで、ピストン 2 6 3 a の摺動によってシリンダー 2 6 3 b の内部が略空間領域で満たされる場合、筐体 2 6 0 は、液体 2 a に比して小さい比重を有し、且つ前端側に重心を有する。一方、ピストン 2 6 3 a の摺動によってシリンダー 2 6 3 b の内部が略液体 2 a で満たされる場合、筐体 2 6 0 は、液体 2 a に比して大きい比重を有し、且つ後端側に重心を有する。すなわち、筐体 2 6 0 は、かかる比重切替機構 2 6 3 の作用によって、液体 2 a に比して小さい比重を有する状態から大きい比重を有する状態に変化し、かかる比重の変化に伴って、重心の位置が前端側から後端側に変化する。または、筐体 2 6 0 は、かかる比重切替機構 2 6 3 の作用によって、液体 2 a に比して大きい比重を有する状態から小さい比重を有する状態に変化し、かかる比重の変化に伴って、重心の位置が後端側から前端側に変化する。

20

【0427】

制御部 2 6 5 は、カプセル型内視鏡 2 6 1 の各構成部の駆動を制御するためのものである。具体的には、制御部 2 6 5 は、上述したカプセル型内視鏡 2 5 1 の制御部 2 5 5 と同様の機能を有し、さらに、比重切替機構 2 5 3 の駆動部 2 5 3 d に代えて比重切替機構 2 6 3 の駆動部 2 6 3 c の駆動を制御する。この場合、制御部 2 6 5 は、上述した制御部 2 5 5 と同様に、無線通信によって受信したワークステーション 2 3 0 からの制御信号をもとに、振動モータ 2 2 2 または駆動部 2 6 3 c の駆動を制御し、液体 2 a 中の筐体 2 6 0 を揺動させて被検体 1 0 0 内の撮像視野の位置および方向を変化させ、またはカプセル型内視鏡 2 6 1 の比重を液体 2 a に比して小さい状態または大きい状態に可逆的に変化させる。

30

【0428】

このような構成を有するカプセル型内視鏡 2 6 1 を備えた被検体内導入システムを用いることによって、検査者は、上述した実施の形態 5 の場合とほぼ同様にステップ S 4 0 1 ~ S 4 0 7 の処理手順を行えば、例えば胃等の被検体 1 0 0 の所望の消化管内を隈なく観察することができる。この場合、カプセル型内視鏡 2 6 1 は、例えば図 4 9 に示すように、胃内部に導入された液体 2 a の表面に浮揚し、この状態で撮像視野を鉛直下方側に向けて揺動しつつ胃壁の画像を順次撮像する。また、カプセル型内視鏡 2 6 1 は、ピストン 2 6 3 a によって液体 2 a を導入させて液体 2 a の底部に沈み、この状態で撮像視野を鉛直上方側に向けて揺動しつつ胃壁の画像を順次撮像する。カプセル型内視鏡 2 6 1 は、このような動作を繰り返し行うことができる。

40

【0429】

以上、説明したように、この発明の実施の形態 5 の変形例 2 では、上述した実施の形態 5 の変形例 1 とほぼ同様の機能を有し、消化管内に導入された液体に比して小さい状態または大きい状態に筐体の比重を可逆的に変化させるようにした。このため、上述した実施の形態 5 の変形例 1 と同様の作用効果を享受できるとともに、消化管内の画像をさらに確実に撮像することができ、消化管内の観察性を高めることができる。

【0430】

(実施の形態 6)

つぎに、この発明の実施の形態 6 について説明する。上述した実施の形態 5 では、振動

50

モータによってカプセル型内視鏡を揺動させて撮像視野の位置および方向を変化させていたが、この実施の形態 6 にかかる被検体内導入システムは、液体の表面に浮揚したカプセル型内視鏡を水平方向に推進させて撮像視野の位置および方向を変化させている。

【 0 4 3 1 】

図 5 0 は、この発明の実施の形態 6 にかかる被検体内導入システムの一構成例を示す模式図である。図 5 0 に示すように、この実施の形態 6 にかかる被検体内導入システムは、上述した実施の形態 5 にかかる被検体内導入システムのカプセル型内視鏡 2 2 1 に代えてカプセル型内視鏡 2 7 1 を有し、ワークステーション 2 3 0 に代えてワークステーション 2 8 0 を有する。その他の構成は実施の形態 5 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【 0 4 3 2 】

カプセル型内視鏡 2 7 1 は、上述した実施の形態 5 にかかるカプセル型内視鏡 2 2 1 と同様の撮像機能および無線通信機能を有し、さらに、液体 2 a の表面に浮揚して水平方向に推進する機能を有する。この場合、カプセル型内視鏡 2 7 1 は、ワークステーション 2 8 0 から受信した制御信号に基づいて液体 2 a 中を推進し、被検体 1 0 0 内に対する撮像視野の位置および方向を変化させる。

【 0 4 3 3 】

ワークステーション 2 8 0 は、上述した実施の形態 5 にかかるワークステーション 2 3 0 とほぼ同様の機能を有する。この場合、ワークステーション 2 8 0 は、上述したワークステーション 2 3 0 の比重切替指示機能および振動指示機能に代えて、カプセル型内視鏡 2 7 1 の推進動作を制御する駆動制御機能を有する。具体的には、ワークステーション 2 8 0 は、アンテナ 5 a を介してカプセル型内視鏡 2 7 1 に制御信号を送信し、この制御信号によって、カプセル型内視鏡 2 7 1 を液体 2 a 中で推進させる。

【 0 4 3 4 】

つぎに、カプセル型内視鏡 2 7 1 の構成について説明する。図 5 1 は、この発明の実施の形態 6 にかかる被検体内導入装置の一具体例を示す模式図である。図 5 1 に示すように、この被検体内導入装置の一例であるカプセル型内視鏡 2 7 1 は、上述した実施の形態 5 にかかるカプセル型内視鏡 2 2 1 の筐体 2 2 0 に代えて筐体 2 7 0 を有し、振動モータ 2 2 2 に代えて推進機構 2 7 2 を有し、錘 2 2 3 に代えて錘 2 7 3 を有し、制御部 2 2 6 に代えて制御部 2 7 4 を有する。この場合、筐体 2 7 0 は、上述した筐体 2 2 0 のケース本体 2 2 0 a に代えてケース本体 2 7 0 a を有する。その他の構成は実施の形態 1 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

【 0 4 3 5 】

筐体 2 7 0 は、被検体 1 0 0 の内部に導入し易い大きさに形成されたカプセル型の部材であり、ケース本体 2 7 0 a の前端部にドーム部材 1 0 b を取り付けることによって実現される。錘 2 7 3 は、ケース本体 2 7 0 a の後端部に固定される。一方、カプセル型内視鏡 2 7 1 のその他の各構成部は、ケース本体 2 7 0 a の所定の位置にそれぞれ配置される。このようなケース本体 2 7 0 a とドーム部材 1 0 b とによって形成される筐体 2 7 0 は、液体 2 a に比して小さい比重を有し、且つ後端側に重心を有する。

【 0 4 3 6 】

推進機構 2 7 2 は、液体 2 a 中でカプセル型内視鏡 2 7 1 を水平方向に推進させるためのものである。具体的には、推進機構 2 7 2 は、液体 2 a 中で回転して推進力を生成するスクリュー 2 7 2 a と、スクリュー 2 7 2 a を回転自在に支持する駆動軸 2 7 2 b と、駆動軸 2 7 2 b を介してスクリュー 2 7 2 a を回転させる駆動部 2 7 2 c とを有する。この場合、スクリュー 2 7 2 a は、ケース本体 2 7 0 a の後端部近傍に形成された管路 2 7 0 d の内部に配置される。この管路 2 7 0 d は、スクリュー 2 7 2 a の回転によって筐体 2 7 0 を液体 2 a 中で推進させる際に液体 2 a を流通させる。駆動部 2 7 2 c は、制御部 2 7 4 の制御をもとに、スクリュー 2 7 2 a を回転させて筐体 2 7 0 を液体 2 a 中で推進させ、消化管内に対する撮像視野の位置および方向を変化させる。

【 0 4 3 7 】

10

20

30

40

50

制御部 274 は、カプセル型内視鏡 271 の各構成部の駆動を制御するためのものである。具体的には、制御部 274 は、上述したカプセル型内視鏡 221 の制御部 226 と同様の機能を有し、さらに、振動モータ 222 および駆動部 224 b に代えて推進機構 272 の駆動部 272 c の駆動を制御する。この場合、制御部 271 は、ワークステーション 280 との無線通信を行い、通信処理部 17 によって入力されたワークステーション 280 からの制御信号をもとに、駆動部 272 c の駆動を制御し、液体 2 a 中で筐体 270 を推進させて被検体 100 内の撮像視野の位置および方向を変化させる。

【0438】

つぎに、ワークステーション 280 の構成について説明する。図 5 2 は、ワークステーション 280 の一構成例を模式的に示すブロック図である。図 5 2 に示すように、ワークステーション 280 は、上述したワークステーション 230 の制御部 239 に代えて制御部 289 を有する。この制御部 289 は、上述した制御部 239 の比重切替指示部 239 h および動作指示部 239 i に代えて推進指示部 289 h を有する。その他の構成は実施の形態 5 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。

10

【0439】

制御部 289 は、上述したワークステーション 230 の制御部 239 とほぼ同様の機能を有する。この場合、制御部 289 は、上述した比重切替指示機能および振動指示機能に代えて、液体 2 a 中のカプセル型内視鏡 271 の推進を開始または停止させる駆動制御機能を有する。具体的には、推進指示部 289 h は、入力部 6 によって入力された指示情報をもとに、液体 2 a 中のカプセル型内視鏡 221 の推進を開始または停止させる制御信号を生成する。かかる推進指示部 289 h によって生成された制御信号は、通信部 5 等を介してカプセル型内視鏡 271 に無線送信される。

20

【0440】

つぎに、カプセル型内視鏡 271 によって撮像された画像をもとに被検体 100 の消化管内（例えば胃内部等）を観察する処理手順について説明する。図 5 3 は、被検体 100 内に導入したカプセル型内視鏡 271 による消化管内の画像をもとに被検体 100 の消化管内を観察する処理手順を説明するフローチャートである。図 5 4 は、液体 2 a 中で筐体 270 を推進させて撮像視野の位置および方向を変化させるカプセル型内視鏡 271 の動作を説明する模式図である。

【0441】

図 5 3 において、まず、検査者は、ワークステーション 280 または所定のスターターを用いてカプセル型内視鏡 271 の撮像動作を開始させ、このカプセル型内視鏡 271 を被検体 100 の内部に導入し、さらに供給器 2 を用いて被検体 100 の内部に液体 2 a を導入する（ステップ S501）。この場合、カプセル型内視鏡 221 および液体 2 a は、例えば被検体 100 の口から飲み込まれ、その後、被検体 100 内の観察すべき所望の消化管に到達する。検査者は、カプセル型内視鏡 271 によって撮像された画像をワークステーション 280 に表示させ、この画像を視認することによって被検体 100 内でのカプセル型内視鏡 271 の位置を把握する。なお、検査者は、被検体 100 内にカプセル型内視鏡 271 を導入した後に、ワークステーション 280 を操作してカプセル型内視鏡 271 の撮像動作を開始させてもよい。

30

40

【0442】

つぎに、検査者は、ワークステーション 280 の入力部を操作してカプセル型内視鏡 271 の動作を指示する（ステップ S502）。この場合、制御部 289 は、カプセル型内視鏡 271 の推進動作を開始する指示情報を入力部 6 から受信する。推進指示部 289 h は、この指示情報をもとに推進開始を指示する制御信号を生成する。このように生成された制御信号は、通信部 5 の無線通信駆動によってカプセル型内視鏡 271 に送信される。この場合、カプセル型内視鏡 271 の制御部 274 は、かかるワークステーション 280 からの制御信号に基づいて推進機構 272 の駆動部 272 c の駆動を開始させ、筐体 270 を液体 2 a 中で推進させる。このようなカプセル型内視鏡 271 は、例えば図 5 4 に示すように、液体 2 a の表面に浮揚した状態で撮像視野を鉛直上方側に向けつつ推進する。

50

これによって、カプセル型内視鏡 271 は、消化管内に対する撮像視野の位置および方向を変化させつつ画像を順次撮像する。

【0443】

その後、検査者は、被検体 100 の体位を別の体位に変換して観察部位である消化管内の撮像を続行する場合（ステップ S503, No）、被検体 100 の現在の体位（例えば仰臥位）を所望の体位（例えば右側臥位）に変換する（ステップ S504）。その後、検査者は、上述したステップ S503 以降の処理手順を繰り返す。

【0444】

なお、検査者は、このステップ S501 の処理手順を行った後、上述した実施の形態 1 の場合と同様にステップ S102, S103 の処理手順を行ってもよい。これによって、例えば胃内部を発泡剤によって伸展させることができる。また、検査者は、このステップ S502 の処理手順を行った後、液体 2a を追加導入してもよい。これによって、上述した実施の形態 1 の場合と同様にカプセル型内視鏡 271 を鉛直方向に変位させることができる。

10

【0445】

このように、観察部位である消化管内でのカプセル型内視鏡 271 の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させることによって、カプセル型内視鏡 271 は、この消化管内の略全域を撮像することができる。検査者は、かかるカプセル型内視鏡 271 によって撮像された画像をワークステーション 280 に表示させることによって、被検体 100 内の所望の観察部位である消化管内を隈なく観察することができる。

20

【0446】

その後、検査者は、この観察部位である消化管内の観察を完了し、この消化管内の撮像を完了する場合（ステップ S503, Yes）、この消化管の出口側にカプセル型内視鏡 271 を誘導する（ステップ S505）。この場合、カプセル型内視鏡 271 は、この消化管の蠕動または液体 2a の流れによって出口側に誘導され、つぎの消化管内に移動する。これによって、カプセル型内視鏡 271 は、この観察部位である消化管内の撮像を完了する。その後、カプセル型内視鏡 271 は、各消化管の蠕動または液体 2a の流れによって被検体 100 内を移動しつつ消化管内の画像を撮像し、被検体 100 の外部に排出される。

【0447】

なお、検査者は、このようなカプセル型内視鏡 271 によって撮像された画像をワークステーション 280 に表示させ、被検体 100 の各消化管内を観察することができる。一方、検査者は、ワークステーション 280 を操作して撮像動作を停止する制御信号を送信させ、所望の観察部位を撮像し終えたカプセル型内視鏡 271 の撮像動作を停止させてもよい。さらに、検査者は、ワークステーション 280 を操作して推進動作を停止する制御信号を送信させ、所望の観察部位を撮像し終えたカプセル型内視鏡 271 の推進動作を停止させてもよい。

30

【0448】

なお、この発明の実施の形態 6 にかかるカプセル型内視鏡は、スクリュウ 272a の回転によって得られる推進力をもとに液体 2a 中を推進していたが、これに限らず、液体 2a での筐体の振動を応用して推進するように構成してもよい。具体的には、例えば図 55 に示すように、筐体の長軸 C1 に対して駆動軸をずらした態様で振動モータ 222 を筐体内部に配置したカプセル型内視鏡 291 を用いてもよい。このようなカプセル型内視鏡 291 は、この振動モータ 222 の駆動によって筐体を偏って振動させ、かかる筐体の偏った振動に起因して液体 2a 中を揺動しつつ推進できる。また、例えば図 56, 57 に示すように、振動モータを内部に配置した筐体の外壁にフィン状の水掻き部 302a, 302b を設けたカプセル型内視鏡 301 を用いてもよい。このようなカプセル型内視鏡 301 は、この振動モータの駆動によって筐体を振動させることによって筐体両側の水掻き部 302a, 302b が液体 2a を掻き、かかる水掻き部 302a, 302b の作用によって液体 2a 中を揺動しつつ推進できる。

40

50

【 0 4 4 9 】

以上、説明したように、この発明の実施の形態 6 では、被検体の消化管内の画像を撮像する撮像部を筐体の内部に固定配置し、且つ、液体中での筐体の推進力を生成するモータをこの筐体の内部に配置し、このモータ駆動によって液体中の筐体を推進させて撮像視野の位置および方向を変化させるように構成した。この筐体の内部に振動モータを配置し、且つ、この筐体の外壁にフィン状の水掻き部を配置し、振動モータが筐体を振動させるとともに水掻き部が液体を掻くようにして、液体中の筐体を推進させて撮像視野の位置および方向を変化させるように構成した。このため、消化管内に導入された液体中で撮像視野の位置および方向を容易に変化させることができ、上述した実施の形態 1 と同様の作用効果を楽しむ被検体内導入装置および被検体内導入システムを簡易に実現することができる。

10

【 0 4 5 0 】

なお、上述した実施の形態 5 にかかるカプセル型内視鏡に例示される比重切替機能は、振動モータまたは推進機構を筐体の内部に配置したカプセル型内視鏡に対してのみならず、上述した実施の形態 1 ~ 4 に例示されるカプセル型内視鏡のように、磁力によって液体中での動きが制御されるカプセル型内視鏡に対して適用することもできる。

【 0 4 5 1 】

また、この発明の全実施の形態および各変形例では、被検体内に導入したカプセル型内視鏡の位置または姿勢を検出するために、このカプセル型内視鏡に内蔵の加速度センサまたは角速度センサを用いていたが、これに限らず、カプセル型内視鏡に距離センサを内蔵し、この距離センサを用いて位置または姿勢を検出してもよい。すなわち、このカプセル型内視鏡の内部に光学式または超音波式の距離センサを内蔵し、例えば胃壁との距離を検出し、この検出された距離情報に基づいて複数の画像間の距離によるサイズのばらつきを補正し、画像結合に利用するようにしてもよい。

20

【 0 4 5 2 】

さらに、このようなカプセル型内視鏡の位置または姿勢を検出する位置検出手段は、上述した内蔵型に限らず、被検体 1 0 0 の外部に設けたものであってもよい。図 5 8 ~ 6 0 は、それぞれ被検体 1 0 0 の外部に設けた位置検出手段の構成例を示す模式図である。図 5 8 は、超音波プローブ 4 0 1 による断層像検出を用いて例えばカプセル型内視鏡 1 の位置を検出する超音波方式の例を示す。被検体 1 0 0 の胃内部には、液体 2 a が導入されているので、超音波プローブ 4 0 1 の発する超音波が伝播しやすく、この胃内部のカプセル型内視鏡 1 の位置を断層像から検出することができる。なお、超音波を用いるので、胃壁とカプセル型内視鏡 1 との距離が判るため、複数の画像結合のときの情報として有益となる。

30

【 0 4 5 3 】

図 5 9 は、例えばカプセル型内視鏡 1 内に小型マイクロフォンを搭載させるとともに被検体 1 0 0 外の複数の位置に音源 4 0 2 を配置させた音波方式の例を示す。このカプセル型内視鏡 1 に内蔵した小型のマイクロフォンによって検出する音の強度により、複数の位置の音源 4 0 2 からの距離を算出し、この算出した距離をもとにカプセル型内視鏡 1 の位置を検出することができる。

40

【 0 4 5 4 】

図 6 0 は、例えばカプセル型内視鏡 1 内に誘導コイルを内蔵し、被検体 1 0 0 の外部に配置したドライブコイル 4 0 3 からの磁場をこの誘導コイルに作用させて、カプセル型内視鏡 1 内の誘導コイルとコンデンサとの共振系によって誘導磁場を発生させ、この誘導磁場を被検体 1 0 0 外のセンスコイル 4 0 4 によって強度を検出することにより、カプセル型内視鏡 1 の位置を検出する磁気式の例を示す。この場合、カプセル型内視鏡 1 は、被検体 1 0 0 外のドライブコイル 4 0 3 からの磁場によって誘導磁場を発生し、カプセル型内視鏡 1 内の電源を消費しないため、省エネを図れる。なお、カプセル型内視鏡 1 内に磁場発生手段を設け、被検体 1 0 0 の外部に磁場検出手段を配置するようにしてもよい。これによれば、M I 素子等の磁場検出手段を被検体 1 0 0 の外部に配置できるため、大型、高

50

感度の検出器を用いることができる。また、逆に、被検体 100 の外部に磁場を発生させてカプセル型内視鏡 1 側でこの磁場を検出するようにしてもよい。これによれば、カプセル型内視鏡 1 内に磁場発生手段を配置する場合よりも、カプセル型内視鏡 1 側の消費エネルギーを小さくすることができる。

【0455】

なお、この発明の全実施の形態および各変形例では、カプセル型内視鏡の筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる駆動手段たる永久磁石を筐体の内部に配置していたが、これに限らず、患者の体型に合わせて選択された永久磁石を有するカプセル型内視鏡を用いてもよい。

【0456】

図 6 1 は、筐体に対して永久磁石を着脱可能にしたカプセル型内視鏡の一構成例を示す模式図である。図 6 1 に示すように、このカプセル型内視鏡 501 は、永久磁石 502 が内蔵されたシース 500 b をカプセル本体 500 a に着脱可能に被せることによって形成される。カプセル本体 500 a は、上述したカプセル型内視鏡 1 から永久磁石 11 を取り除いたものとほぼ同様の構造を有する。シース 500 b は、永久磁石 502 が内蔵され、このカプセル本体 500 a を着脱可能に挿入する挿入部を有する。このようなシース 500 b は、内蔵される永久磁石の磁力（すなわち永久磁石のサイズ）毎に複数個準備される。すなわち、このようなシース 500 b は、患者の体型に合わせて選択される永久磁石毎に複数個準備される。

【0457】

また、このようなカプセル型内視鏡 501 は、カプセル本体 500 a にサイズ（すなわち磁力）の異なる円筒状の永久磁石を選択的に装着して形成されてもよい。図 6 2 は、円筒状の永久磁石をカプセル本体に着脱可能に装着して形成されるカプセル型内視鏡の一構成例を示す模式図である。図 6 2 に示すように、このカプセル型内視鏡 501 は、カプセル本体 500 a に円筒状の永久磁石 503 を着脱可能に被せることによって形成される。永久磁石 503 は、図 6 2 の A - A 線断面に示すように、円筒形状の半分が N 極に磁化され、残り半分が S 極に磁化された円筒形状の永久磁石であり、カプセル本体 500 a を着脱可能に挿入する。このような円筒形状の永久磁石 503 は、サイズ毎（すなわち患者の体型に合わせて選択される永久磁石毎）に複数個準備される。

【0458】

ここで、カプセル型内視鏡 501 に配置する永久磁石のサイズを変更させる場合、異なるサイズの永久磁石がそれぞれ内蔵された複数のシースからカプセル本体 500 a に被せるシース 500 b を患者の体型に合わせて選択し、図 6 1 に示すように、この選択したシース 500 b をカプセル本体 500 a に着脱可能に被せる。このように永久磁石内蔵のシースを選択することによって、例えば比較的弱い磁力の永久磁石 502 a が内蔵されたシース 500 b をカプセル本体 500 a に被せたカプセル型内視鏡 501 を選択的に形成でき、あるいは、永久磁石 502 a に比して磁力が強い永久磁石 502 b が内蔵されたシース 500 b をカプセル本体 500 a に被せたカプセル型内視鏡 501 を選択的に形成できる。これによって、患者の体型に合わせてカプセル型内視鏡 501 内の磁石のサイズを変更（選択）することができる。

【0459】

または、サイズが異なる円筒形状の永久磁石群からカプセル本体 500 a に被せる円筒形状の永久磁石 503 を患者の体型に合わせて選択し、図 6 2 に示すように、この選択した永久磁石 503 をカプセル本体 500 a に着脱可能に被せる。このように円筒形状の永久磁石を選択することによって、例えば比較的弱い磁力の永久磁石 503 a をカプセル本体 500 a に被せたカプセル型内視鏡 501 を選択的に形成でき、あるいは、永久磁石 503 a に比して磁力が強い永久磁石 503 b をカプセル本体 500 a に被せたカプセル型内視鏡 501 を選択的に形成できる。これによって、患者の体型に合わせてカプセル型内視鏡 501 内の磁石のサイズを変更（選択）することができる。

【0460】

さらに、このようなシース500bは、内蔵された永久磁石502を特定する特定情報が記録されたRFIDタグ(図示せず)を有する。あるいは、円筒形状の永久磁石503を着脱可能に装着するカプセル本体500aは、この永久磁石503を特定する特定情報が記録されたRFIDタグ(図示せず)を有する。上述したワークステーションまたはカプセル誘導装置は、このRFIDタグからこの特定情報を読み取るリーダを有するようにし、このリーダによってシース502のRFIDタグから読み取った特定情報をもとに、シース500b内の永久磁石502のサイズ、あるいはカプセル本体500aに被せた円筒形状の永久磁石503のサイズを認識する。上述したワークステーションまたはカプセル誘導装置は、被検体100に導入されたカプセル型内視鏡501に対して磁場を発生させて誘導する前に、このような永久磁石502または永久磁石503のサイズを認識し、これをもとに、このカプセル型内視鏡501に発生させる磁場の強度を制御する。

10

【0461】

なお、上述したワークステーションまたはカプセル誘導装置がカプセル型内視鏡501内の永久磁石502または永久磁石503のサイズ等を認識する方法としては、上述したRFIDタグを用いるものに限らず、他の方法でもよい。具体的には、カプセル型内視鏡501の誘導開始時に、選択した永久磁石のサイズ等をカプセル誘導装置またはワークステーションに入力して永久磁石のサイズを認識する方法でもよいし、永久磁石502が内蔵された部材(シース500bまたはカプセル本体500a)の外装に視覚的に認識できるマーカを設け、ワークステーションまたはカプセル誘導装置に配置したリーダによってこのマーカを読み取って永久磁石のサイズを認識する方法でもよい。あるいは、カプセル本体500aの撮像視野内に、かかる永久磁石のサイズを識別するマーカを設け、カプセル本体500aによって撮像された取得画像からこのマーカを読み取って永久磁石のサイズを認識する方法でもよい。

20

【0462】

ここで、被検体100内のカプセル型内視鏡501に磁場を発生させる電磁石等が平面配置されたカプセル誘導装置では、電磁石から離れるほど発生可能な磁場が小さくなる。そのため、体の大きな患者(すなわち被検体100)では、体内で十分な磁気引力、磁気トルクが得られない。また、体の大きな患者に合わせてカプセル型内視鏡内の永久磁石を大きくすると、体が小さい患者は、必要以上にサイズの大きいカプセル型内視鏡を導入されることになる。

30

【0463】

しかし、上述したように構成されたカプセル型内視鏡501は、患者の体型に合わせて永久磁石のサイズを変更(選択)することができる。また、カプセル誘導装置は、このカプセル型内視鏡501内の永久磁石のサイズを認識し、このカプセル型内視鏡501に対して発生させる磁場の強度を適正に調整することができる。この結果、患者の体型に合わせて、適正な条件で体内のカプセル型内視鏡501を誘導することができる。

【0464】

一方、この発明の実施の形態1およびその変形例では、被検体100の体表上で外部の永久磁石3を移動させて被検体100内のカプセル型内視鏡の姿勢を変化させていたが、この発明はこれに限定されるものではなく、被検体100の体表上での永久磁石3の位置を変えずに、その位置で永久磁石3の向きを変えることによって、被検体100内のカプセル型内視鏡の姿勢を変更してもよい。具体的には、外部の永久磁石3は、例えば図63に示すように、被検体100の胃内部に導入した液体2a中のカプセル型内視鏡1を磁氣的に(永久磁石3が発生する磁気引力によって)捕捉し、被検体100の体表上での位置を略変えずに向きを変化させる。この場合、永久磁石3は、このカプセル型内視鏡1に対する磁力線の向きを変化させ、これによってカプセル型内視鏡1の姿勢を変化させる。また、図63では、永久磁石3は被検体100内の液体に対して鉛直上側に配置されているが、図63とは逆方向(被検体100内の液体に対して鉛直下側)に配置しても良い。さらに、永久磁石3の代わりに、図32、図35に示すようなアレー状の電磁石を用いても良い。この場合、鉛直磁場発生部81a、201aによってカプセル型内視鏡1を磁氣的

40

50

に捕捉するための磁界を発生し、水平磁場発生部 8 1 b , 2 0 1 b によって発生する磁界によって、カプセル型内視鏡 1 の方向を変化させても良い。また、永久磁石 3 の代わりに、図 2 7 に示すような電磁石を用いてもよい。この場合、鉛直磁場発生部 6 1 によってカプセル型内視鏡 1 を磁氣的に捕捉するための磁界を発生し、水平磁場発生部 6 2 によって発生する磁界を回転テーブル 6 3 によって回転させることによって、カプセル型内視鏡 1 の方向を変化させることができる。

【 0 4 6 5 】

また、この発明の実施の形態 1 , 3 およびその変形例では、立った姿勢（立位）または状態を起こして座った姿勢（座位）の被検体 1 0 0 内の液体 2 a の量を調整し、この被検体 1 0 0 内のカプセル型内視鏡の鉛直方向の位置を変化させていたが、これに限らず、この立位または座位の被検体 1 0 0 内のカプセル型内視鏡の水平位置または姿勢を変化させてもよい。この場合、立位または座位の被検体 1 0 0 に対して胃側面方向から例えば永久磁石 3 を近づけることによって、この立位または座位の被検体 1 0 0 内のカプセル型内視鏡の水平位置または姿勢を制御する。

【 0 4 6 6 】

具体的には、例えば図 6 4 に示すように、被検体 1 0 0 の胃に導入したカプセル型内視鏡 1 の永久磁石を吸引する方向で外部の永久磁石 3 を被検体 1 0 0 内の液体に対して側方（水平横方向）から近づけた場合、このカプセル型内視鏡 1 は、この永久磁石 3 に近づく方向に水平移動する。この時、被検体 1 0 0 外の磁界を発生していない状態において、被検体 1 0 0 内の液体中のカプセル型内視鏡内 1 内の永久磁石 1 1 の磁化方向が液体面に対して 1 0 ° 以上の角度を有するように、カプセル型内視鏡 1 の重心位置が配置されることが望ましい（カプセル型内視鏡 1 の中心から永久磁石 1 1 の磁化方向に対して 1 0 ° 以上角度を有する方向に重心をずらす）。このカプセル型内視鏡 1 の誘導を行う時は、永久磁石 3 の磁化方向と永久磁石 1 1 の磁化方向とが逆方向になるように、永久磁石 3 を被検体 1 0 0 に近付ければよい。この時、磁界発生前後の永久磁石 1 1 の磁化方向が大きく変化しないため、制御性が向上すると共に、磁気トルクを発生させる必要がないので、効率的な誘導ができ、永久磁石 1 1 , 永久磁石 3 の小型化が可能となる。また、例えば図 6 5 に示すように、この被検体 1 0 0 内のカプセル型内視鏡 1 の永久磁石と反発する方向で外部の永久磁石 3 を近づけた場合、このカプセル型内視鏡 1 は、この永久磁石 3 から遠ざかる方向に水平移動する。ここで、被検体 1 0 0 外の磁界を発生していない状態において、被検体 1 0 0 内の液体中のカプセル型内視鏡内 1 内の永久磁石 1 1 の磁化方向が液体面に対して 1 0 ° 以上の角度を有するようにカプセル型内視鏡 1 の重心位置が配置され（カプセル型内視鏡 1 の中心から永久磁石 1 1 の磁化方向に対して 1 0 ° 以上角度を有する方向に重心をずらす）、永久磁石 3 の磁化方向と永久磁石 1 1 の磁化とが同じ方向になうようにして永久磁石 3 を被検体 1 0 0 に近付ける。この時、永久磁石 3 の鉛直方向の位置が、この液体面と一致する位置に配置されることが望ましい。これにより、効率的に安定した制御が可能になる。尚、図示しないが、永久磁石 3 を被検体 1 0 0 内の液体に対して鉛直上側または鉛直下側から近付ける場合は、永久磁石 3 の磁化方向と永久磁石 1 1 の磁化方向とが逆方向になるように、永久磁石 3 を被検体 1 0 0 に近付けることによって同様の作用効果が得られる。一方、このように胃側面方向から被検体 1 0 0 に近づけた永久磁石 3 の向きを変更した場合、例えば図 6 6 に示すように、この被検体 1 0 0 内のカプセル型内視鏡 1 は、撮像視野を変換しつつ（すなわち姿勢を変化させつつ）水平移動する。このように、胃側面方向から永久磁石 3 を近づけることによって、立位または座位の被検体 1 0 0 の胃に導入したカプセル型内視鏡の位置および姿勢の少なくとも一つを制御できる。なお、このことは、永久磁石 3 に代えて電磁石を近付けた場合も略同様である。また、被検体 1 0 0 外の磁界を発生していない状態において、被検体 1 0 0 内の液体中のカプセル型内視鏡内 1 内の永久磁石 1 1 の磁化方向が液体面に対して 1 0 ° 以上の角度を有するようにカプセル型内視鏡 1 の重心位置が配置された場合（カプセル型内視鏡 1 の中心から永久磁石 1 1 の磁化方向に対して 1 0 ° 以上角度を有する方向に重心をずらす）、図 6 4 と図 6 5 との状態を切り替える（永久磁石 3 の向きを切り替える）ことによって磁気引力を発生

させる場合と磁気斥力を発生する場合とを切り替えることができる。永久磁石 3 を電磁石に替える場合は、電磁石に流す電流を逆方向にすることによって、磁気引力と磁気斥力との切替ができる。さらに、図示しないが、永久磁石 1 1 を被検体 1 0 0 内の液体に対して側方（水平横方向）に位置させ、鉛直方向の位置を変更する（鉛直位置変更部）ことによって、カプセル型内視鏡 1 に磁気引力を発生させる場合と磁気斥力を発生させる場合とを切り分けることができる。例えば、永久磁石 3 が水面と同じ鉛直位置に位置し、カプセル型内視鏡 1 に磁気斥力が発生する場合（カプセル型内視鏡 1 内の永久磁石 1 1 の磁化方向と永久磁石 3 の磁化方向が同じ場合）、永久磁石 3 を垂直方向に移動すると、永久磁石 3 と永久磁石 1 1 が磁気引力を発生する位置関係に変化する。これにより、磁気斥力と磁気引力とを切り替えることができる。

10

【0467】

一方、この発明の実施の形態 1 では、通常のカプセル型内視鏡誘導用の永久磁石を用いて被検体 1 0 0 内のカプセル型内視鏡 1 の位置および姿勢の少なくとも一つを制御していたが、これに限らず、さらに強力な永久磁石を用いてカプセル型内視鏡 1 を引き付けることによって、例えば病変部等の所望部位の拡大観察を行うようにしてもよい。図 6 7 は、病変部を拡大観察するためのカプセル型内視鏡の位置および姿勢の制御を説明する模式図である。図 6 7 に示すように、誘導用の永久磁石 3 a を用い、例えば胃壁の病変部が取得画像の中心になるようにカプセル型内視鏡 1 の位置および姿勢を変化させる。つぎに、この誘導用の永久磁石 3 a を拡大観察用の強力な磁力の永久磁石 3 f に変更する。このような拡大観察用の永久磁石は、複数のサイズ（すなわち磁力の強さが異なるもの）を予め準備しておき、最も小さい（弱い）ものから、病変部の拡大観察が可能になる（カプセル型内視鏡 1 が病変部に引き付けられる）まで、順に大きくする。

20

【0468】

また、この発明の実施の形態 4 では、鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 を用いて液体 2 a 中のカプセル型内視鏡 5 1 の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させていたが、これに限らず、カプセル誘導装置 6 0 は、上述した鉛直磁場発生部 6 1 および水平磁場発生部 6 2 に代えて、平面内に対称に配置した複数（好ましくは 3 つ以上）の電磁石を用いて液体 2 a 中のカプセル型内視鏡の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させてもよい。

【0469】

この場合、カプセル誘導装置 6 0 は、例えば図 6 8 に示すように、4 つの電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 を平面内（具体的には回転テーブル 6 3 上）に互いに対称に配置される。なお、このように対称的に配置される電磁石の配置数は複数であればよく、特に 4 つに限定されない。また、かかる電磁石の配置数は、3 つ以上であることが望ましい。

30

【0470】

また、このようなカプセル誘導装置 6 0 によって誘導されるカプセル型内視鏡 6 0 1 は、図 6 9 に示すように、円筒形状であって内側と外側とに磁化された永久磁石 6 0 2 が内部に配置される。この永久磁石 6 0 2 は、図 6 9 の縦断面に示すように、外側に N 極が磁化されるとともに内側に S 極が磁化される。

【0471】

図 6 8 に示すように、このようなカプセル型内視鏡 6 0 1 は、各電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 から反発力を受けるため、かかる電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 の対称軸上に磁氣的に捕捉（トラップ）される。また、カプセル型内視鏡 6 0 1 は、電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 から対称軸方向に反発力を受ける。

40

【0472】

ここで、カプセル型内視鏡 6 0 1 の比重を液体 2 a よりも大きくした場合、図 7 0 に示すように、液体 2 a 内では、浮力と反発力との和と重力とが釣り合う位置でカプセル型内視鏡 6 0 1 がトラップされる。外乱により、このカプセル型内視鏡 6 0 1 が電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 から離れた場合は、反発力が小さくなり、カプセル型内視鏡 6 0 1 が電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 に近づく方向に移動する。また、外乱により、カプセル型内視鏡 6 0 1 が電磁

50

石 6 1 0 ~ 6 1 3 に近づいた場合は、反発力が大きくなり、カプセル型内視鏡 6 0 1 が電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 から離れる方向に移動する。よって、外乱に対しても強く、カプセル型内視鏡 6 0 1 の安定した位置制御が可能になる。また電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 の発生する磁界強度を変更することによって、水平面内での安定性を変化させることができる。また、図示しないが、カプセル型内視鏡 6 0 1 内の永久磁石は、図 6 8 の円筒形に限らず、図 2 のカプセル型内視鏡 1 に設けられたような永久磁石 1 1 でも良い。この場合、被検体 1 0 0 外の磁界を発生していない状態において、被検体 1 0 0 内の液体中のカプセル型内視鏡 1 の永久磁石 1 1 の磁化方向が液体面に対して 10° 以上の角度を有するように、カプセル型内視鏡 1 の重心位置が設定され（カプセル型内視鏡 1 の中心から永久磁石 1 1 の磁化方向に対して 10° 以上角度を有する方向に重心をずらす）、磁界発生部が発生する磁界は、任意の水平面内の任意の位置で発生する磁界強度が任意の位置周辺の磁界強度よりも小さい磁界を発生するようにすれば良い。この磁界は、図 6 8 の電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 や、後述する図 7 1 に示すようなリング状の永久磁石でも発生することができる。これにより、水平面内の磁界が弱い位置にカプセル型内視鏡 1 がトラップされ、重心位置によってカプセル型内視鏡 1 の姿勢が維持されるため、斥力を発生させ続けることができる。

【 0 4 7 3 】

また、図示しないが、電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 の磁場強度を変更することによって、カプセル型内視鏡 6 0 1 の鉛直方向の位置を制御でき、水平方向は電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 の位置によって制御できる。さらに、図示しないが、電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 が発生する磁界のバランスを変更する磁界バランス変更部を備えることによって、カプセル型内視鏡 6 0 1 の水平方向の位置および姿勢を制御することができる。まず、電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 の傾きを磁界発生部傾き変更部が変化させる。これにより、水平面内の磁界が弱い位置が移動するため、カプセル型内視鏡 1 の位置が変化する。また、磁界発生部の傾きが大きくなると、カプセル型内視鏡 1 の姿勢が変化する。また、電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 の相対位置を相対位置変更部が変化させる。これにより、水平面内の磁界が弱い位置が移動するため、カプセル型内視鏡 1 の位置が変化する。また、同様の理由で、各電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 の出力を調整することによって、カプセル型内視鏡 6 0 1 の位置・姿勢を制御することができる。また、複数の電磁石を略水平面内にアレー状に配置し、各電磁石に流す電流を変化させることによって、水平面内の磁界の弱い位置を移動させても良い。

【 0 4 7 4 】

なお、このようなカプセル誘導装置 6 0 の変形例としては、上述した電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 に代えて、図 7 1 に例示するようなリング状永久磁石 6 2 0 を配置してもよい。また、図示しないが、同軸状に配置されたサイズの異なる 2 つの電磁石を備え、2 つの電磁石をそれぞれ逆方向に磁化してもよい。これにより、2 つのコイルの軸上で、磁界強度が周りよりも弱い部分を形成することができる。また、図 3 5 に示すような磁場発生装置 2 0 1 でも良い。水平磁場発生部 2 0 1 b , 2 0 1 c を同じ方向に磁化することによって、磁場発生装置 2 0 1 の中心軸の磁界強度が周辺に対して弱い磁界を生成することができる。さらに、鉛直磁場発生部 2 0 1 a を水平磁場発生部 2 0 1 b , 2 0 1 c と逆方向に磁化することによって、中心軸の磁界強度を弱めることができる。また、カプセル型内視鏡 6 0 1 の比重が液体 2 a の比重よりも小さい場合は、図 7 2 に示すように、上述した電磁石 6 1 0 ~ 6 1 3 を被検体 1 0 0 内の液体に対して鉛直上方側に配置する。この場合、液体 2 a 内のカプセル型内視鏡 6 0 1 は、浮力と反発力との和と重力とが釣り合う位置でトラップされる。この場合も、図 6 8 と同様に、被検体 1 0 0 外の磁界を発生していない状態において、被検体 1 0 0 内の液体中のカプセル型内視鏡 1 の永久磁石 1 1 の磁化方向が液体面に対して 10° 以上の角度を有するように、カプセル型内視鏡 1 の重心位置が設定されるものとする。また、鉛直方向の外乱による安定性についても同様の効果が得られる。さらに、図示しないが、電磁石が磁気斥力を発生していない時、電磁石が磁気斥力を発生する時の磁界と逆方向の磁界を発生し（磁化方向切替部）、その方向を変化させることによって、カプセル型内視鏡 1 の姿勢を制御することができる。また、本変形例に限らず、鉛直方向の位置を磁気引力または磁気斥力によって制御する場合、カプセル型内視鏡 1 の液

体に対する比重は、1に近いことが望ましい。比重が1に近い場合、カプセル型内視鏡1の誘導に必要な磁気引力、磁気斥力を小さくすることができるので、制御性が向上すると共に、磁界発生部が小型化され、操作性が向上する。

【0475】

一方、この発明の実施の形態1~4およびこれらの各変形例では、筐体の一端側に撮像視野を向けたカプセル型内視鏡を用いていたが、これに限らず、互いに異なる撮像視野を有する複数の撮像部を筐体の内部に固定配置したカプセル型内視鏡を用いてもよい。この場合、互いに異なる方向に撮像視野を有するカプセル型内視鏡701は、例えば図73に示すように、筐体の両端に撮像部702, 703を有する。その他の構成は、上述した実施の形態1~4およびこれらの各変形例にかかるカプセル型内視鏡とほぼ同様である。この場合、撮像部702は、例えば液体2a中の胃壁を撮像し、これと同時に撮像部703は、気体中の胃壁を撮像できる。このような構成を有するカプセル型内視鏡701を用いることによって、気体中と液体中とを同時に観察できるため観察効率が向上し、検査時間が短縮される。また、液体2aの水位により、カプセル型内視鏡701の鉛直方向の位置が制御できるとともに、気体、液体で撮像視野が確保されているため観察能力が向上する。

10

【0476】

また、図74に示すように、カプセル型内視鏡711の比重が液体の比重より大きい場合、被検体外の永久磁石712を被検体100内の液体に対して側面(水平横)方向に配置し、永久磁石712の姿勢を変化させることによって、被検体100内(液体中)のカプセル型内視鏡711の方向を変化させ、このカプセル型内視鏡711の撮像部714の方向(撮像視野)を変化させても良い。この場合、カプセル型内視鏡711が胃壁に接触した状態であるため、このカプセル型内視鏡711と胃壁との接触部分を支点にして、このカプセル型内視鏡711の方向(撮像視野)を確実に変えることができる。

20

【0477】

さらに、図75に示すように、永久磁石723を内蔵するカプセル型内視鏡721の比重が液体の比重より大きい場合、被検体100外の永久磁石722を被検体100内の液体に対して側面(水平横)方向に配置し、永久磁石722の垂直方向の位置を変化させることによって、この被検体100内(液体中)のカプセル型内視鏡721の方向を変化させ、このカプセル型内視鏡721の撮像部724の方向(撮像視野)を変化させても良い。この場合も、カプセル型内視鏡721が胃壁に接触した状態であるため、このカプセル型内視鏡721と胃壁との接触部分を支点にして、このカプセル型内視鏡721の方向を確実に変えることができる。なお、永久磁石722の垂直方向の動かす方向を鉛直下方(図75の下方)にすると、被検体100内のカプセル型内視鏡721は、逆方向に向きを変えることができる。

30

【0478】

さらに、図76に示すように、永久磁石733を内蔵するカプセル型内視鏡731の比重が液体の比重より小さい場合、このカプセル型内視鏡731の撮像部734の方向(撮像視野)が永久磁石733の磁化方向に対して略垂直になる様に、撮像部734および永久磁石733が配置される。さらに、被検体100内の液体中のカプセル型内視鏡731に対して被検体100外から磁界を加えない状態において、この浮遊状態のカプセル型内視鏡731内の永久磁石733の磁化方向が液面に対して略平行となる様に、カプセル型内視鏡731の重心位置を設定する。この結果、被検体100外に配置した永久磁石732を被検体100内のカプセル型内視鏡731に近付けることによって、このカプセル型内視鏡731の位置および姿勢を制御することができる。通常、永久磁石733の磁化方向と撮像部734の方向とが略垂直である場合、この永久磁石733に対して磁界を発生させても、この永久磁石733の磁化方向周りの回転自由度を一意に決めることができない。しかし、カプセル型内視鏡731の重心位置のバランスによって永久磁石733の磁化方向周りの自由度を規定する(カプセル型内視鏡731の中心から永久磁石733の磁化方向に対して垂直な方向に重心をずらす)ことによって、磁界を発生させた場合のカプ

40

50

セル型内視鏡 731 の方向を一意に決めることができる。これにより、カプセル型内視鏡 731 の撮像部 734 の撮像視野の方向を確実に変更することができる。また、被検体 100 外の永久磁石 732 は、被検体 100 内の液体に対して鉛直上側から近付けてもよい。さらに、永久磁石 732 の水平方向の位置を変化させることによって、被検体 100 内のカプセル型内視鏡 731 の水平方向の位置を制御することができる。この時、被検体 100 に近付ける永久磁石 732 の磁化方向の水平平面内での向きに依存しないで撮像部 734 の方向を一意に決めることができるので、制御性が良い。図 76 では永久磁石 732 を被検体内の液体に対して鉛直下方向から近付けたが、水平横方向から近付けても良い。この時、永久磁石 732 は、その磁化方向と水平平面とを略平行な状態にして近づけることによって、水平方向の位置の制御に関して、図 76 と同様の作用効果を得ることができる。

10

【0479】

この発明の実施の形態 1 ~ 4 およびこれらの変形例では、カプセル型内視鏡内に磁界応答部として永久磁石を備え、磁界によってカプセル型内視鏡の位置および姿勢を制御しているが、これに限らず、この磁界応答部としての永久磁石は、磁界に応答するものであり、電磁石や強磁性体や、強磁性体で構成され、カプセル型内視鏡の機能を動作させるための電池等であっても良い。

【0480】

また、この発明の実施の形態 1 ~ 4 およびこれらの変形例の中で、永久磁石、電磁石等の磁界発生部の位置、姿勢、移動方向が規定されているが、これに限らず、これらの磁界発生部は、検査者が保持しても良いし、アームやステージ等の機構に設置されても良い。例えば、アームやステージ等の機構は、磁界発生部を水平方向の位置を変化させるための水平位置変更部、鉛直方向の位置を変化させるための垂直位置変更部、姿勢を変化させるための姿勢変更部、磁界発生部と被検体との距離を変化させるための距離変更部等を備えている。

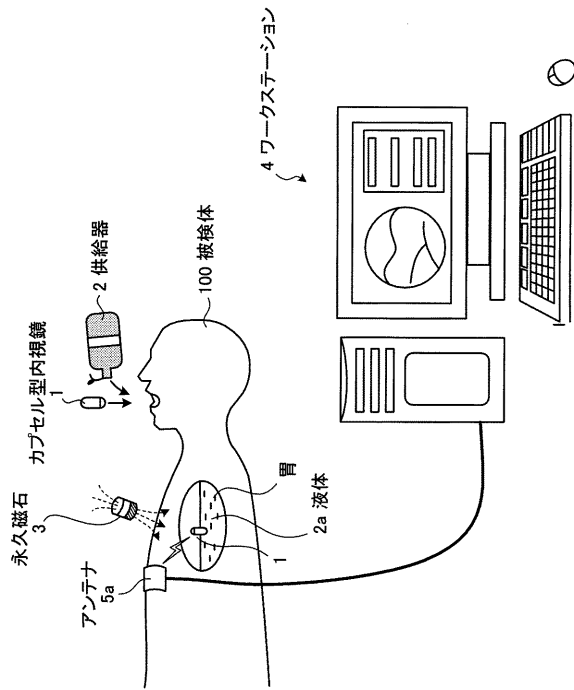
20

【産業上の利用可能性】**【0481】**

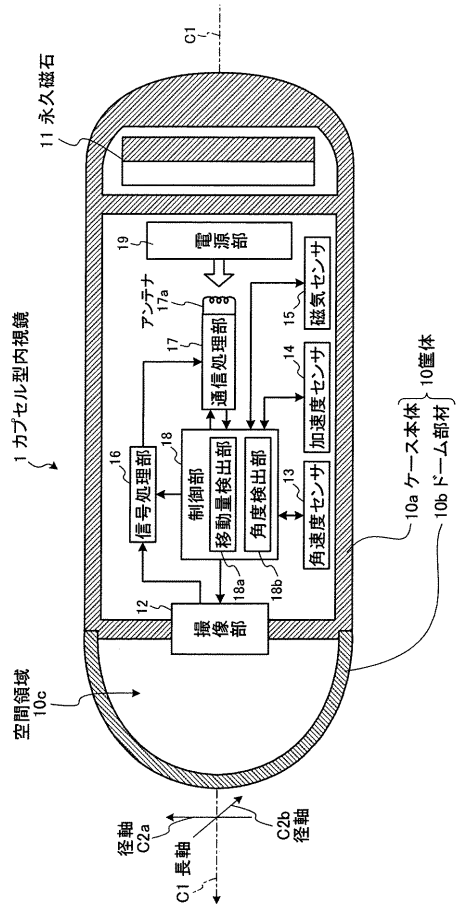
以上のように、本発明にかかる被検体内導入システムおよび被検体内観察方法は、被検体の臓器内部に導入したカプセル型内視鏡等の被検体内導入装置が撮像した画像によって臓器内部を観察する際に有用であり、特に、この臓器内部の被検体内導入装置の位置および姿勢の少なくとも一つを能動的に制御することによって、被検体内に対する撮像視野の位置および方向の少なくとも一つを能動的に制御でき、被検体内の所望の観察部位を短時間且つ確実に観察できる被検体内導入システムおよび被検体内観察方法に適している。

30

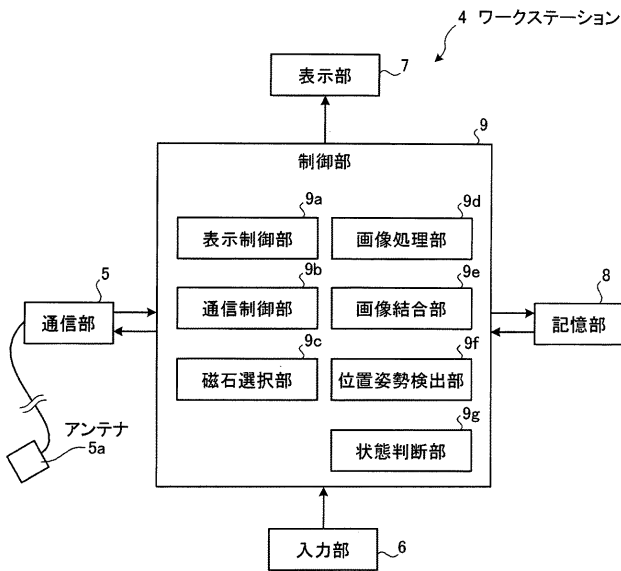
【図1】



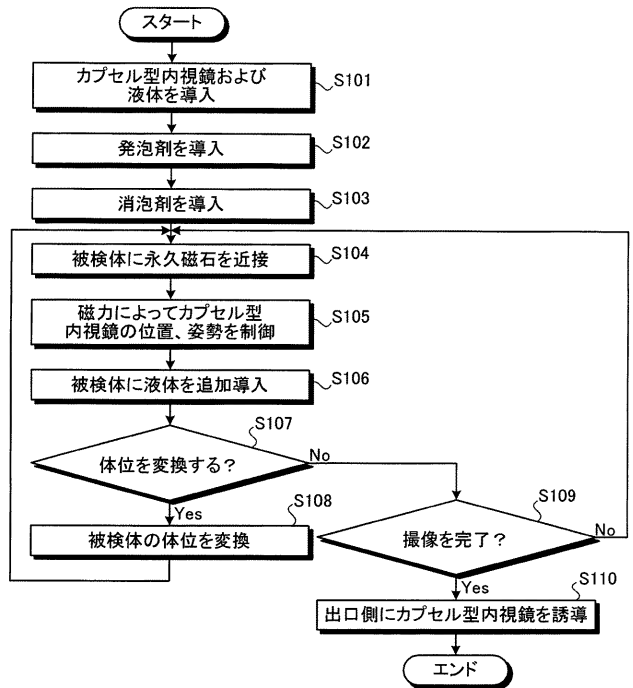
【図2】



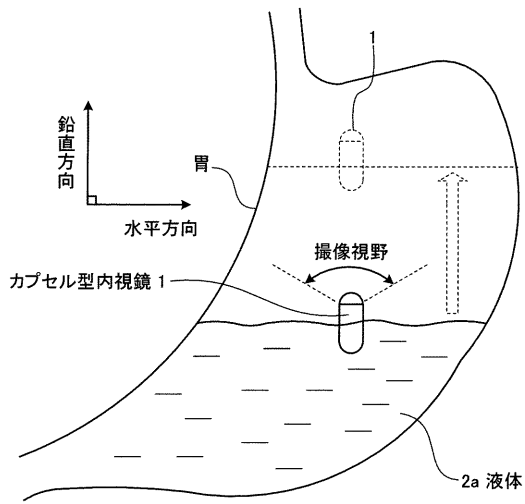
【図3】



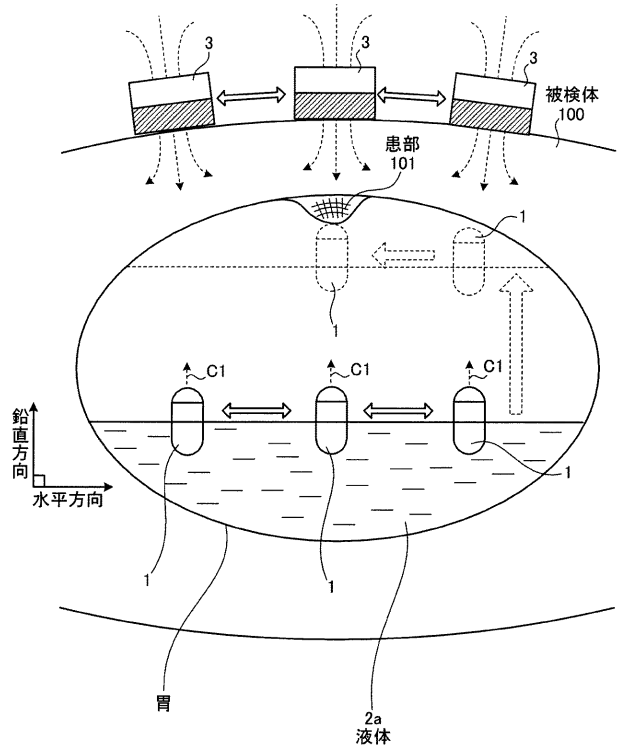
【図4】



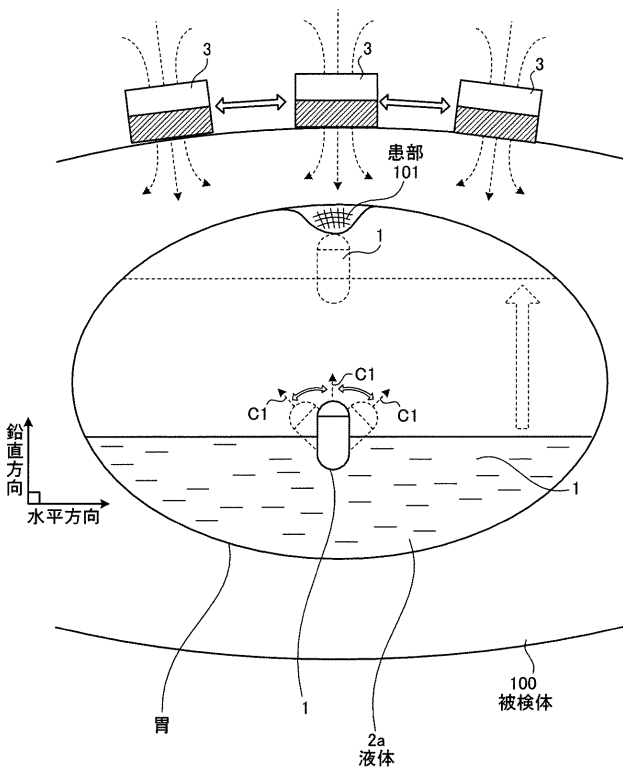
【図 5】



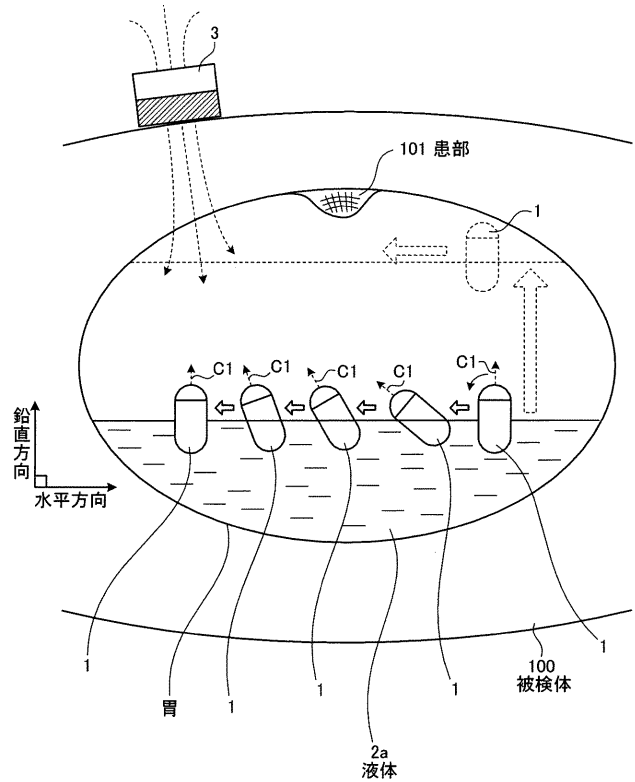
【図 6】



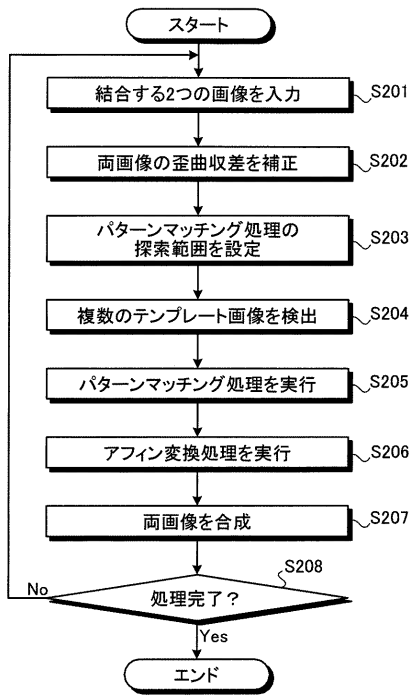
【図 7】



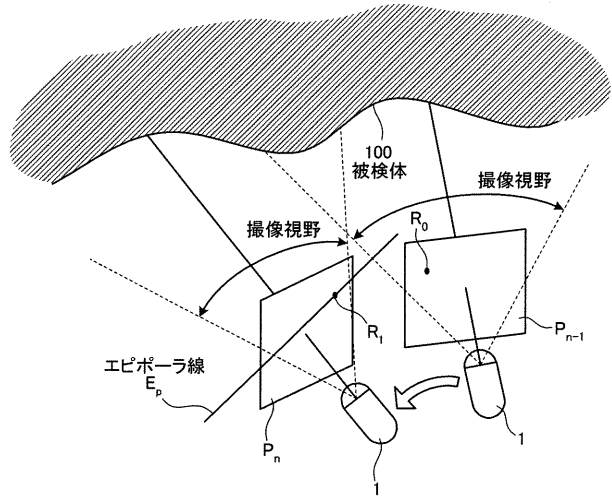
【図 8】



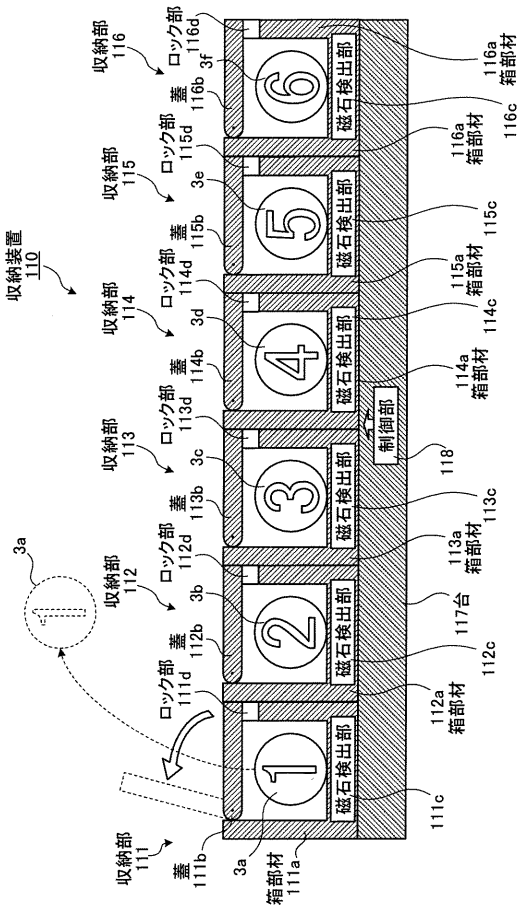
【 図 9 】



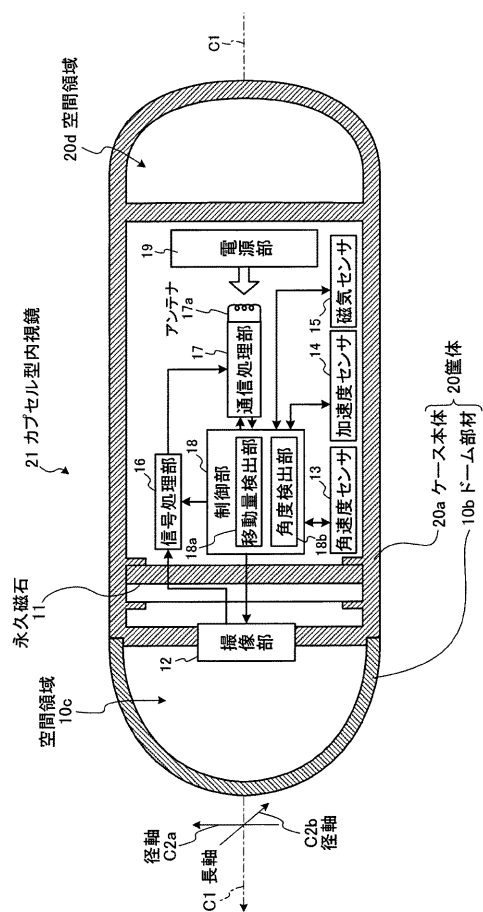
【 図 10 】



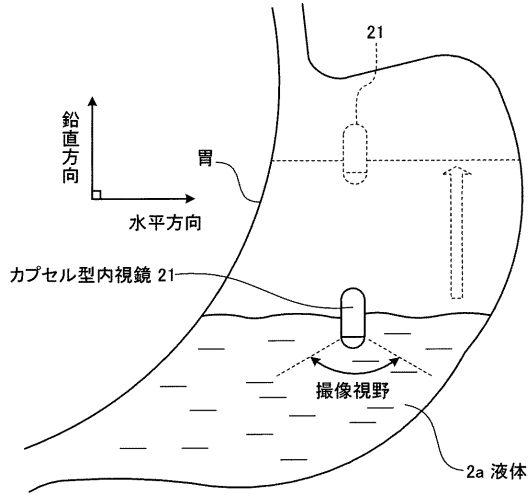
【 図 11 】



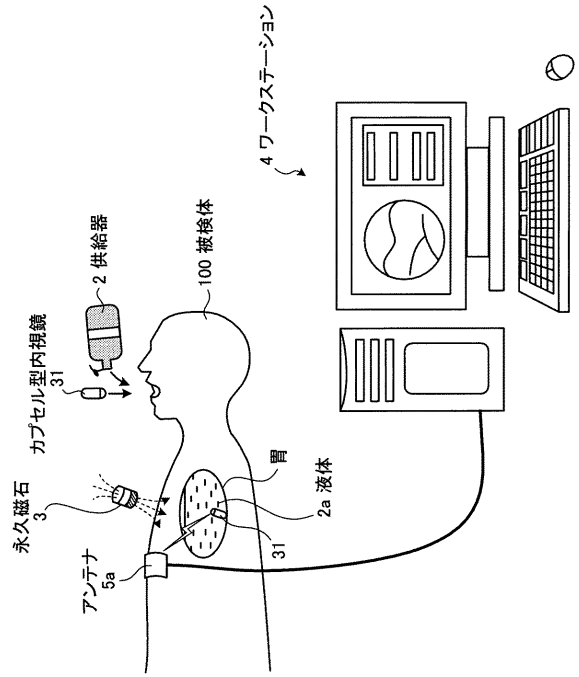
【 図 12 】



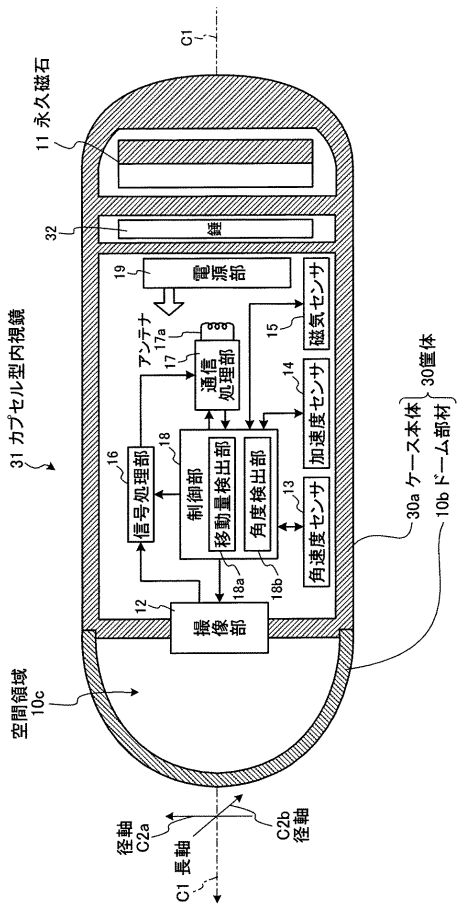
【図13】



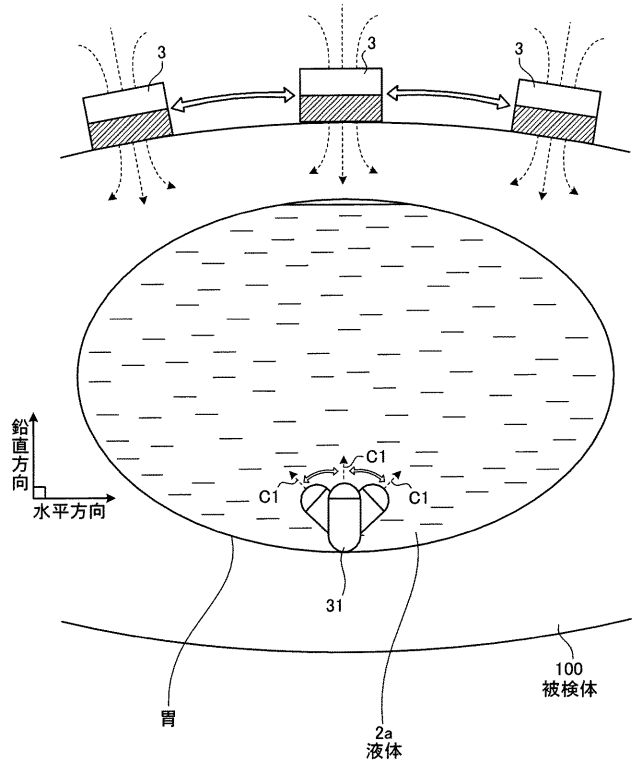
【図14】



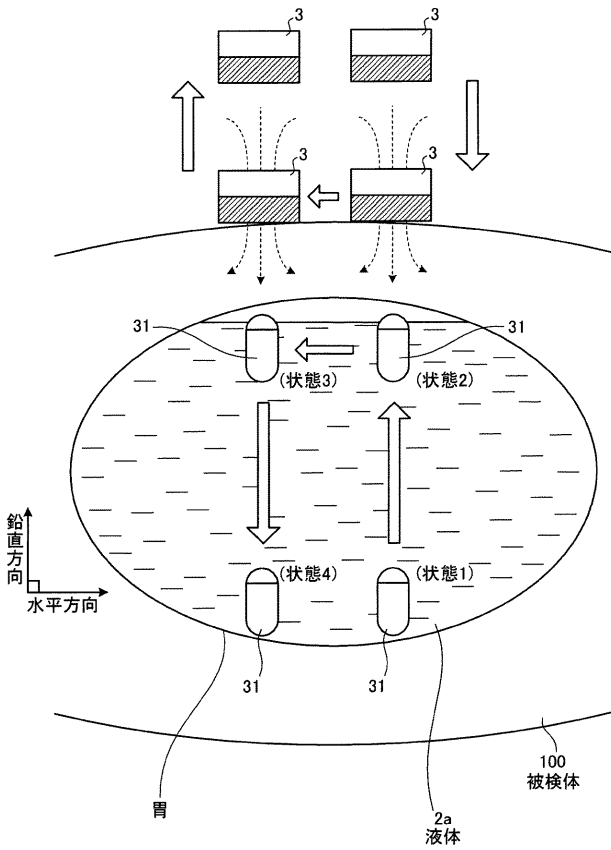
【図15】



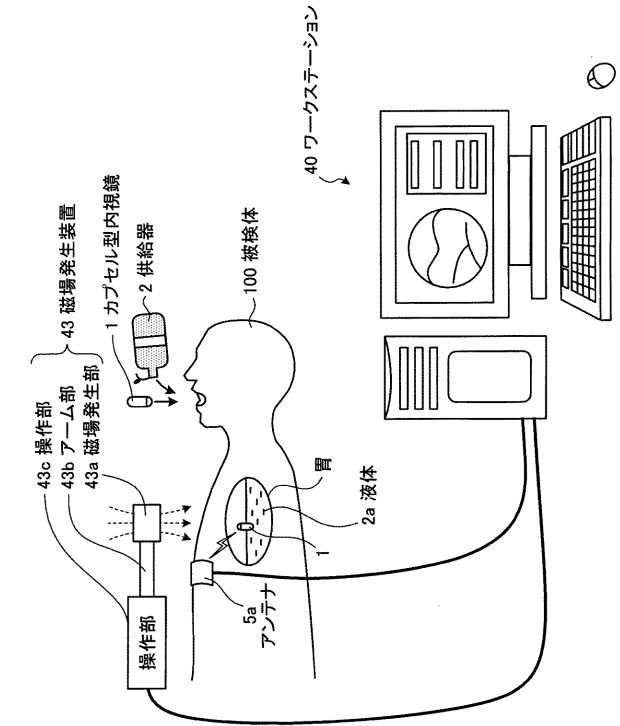
【図16】



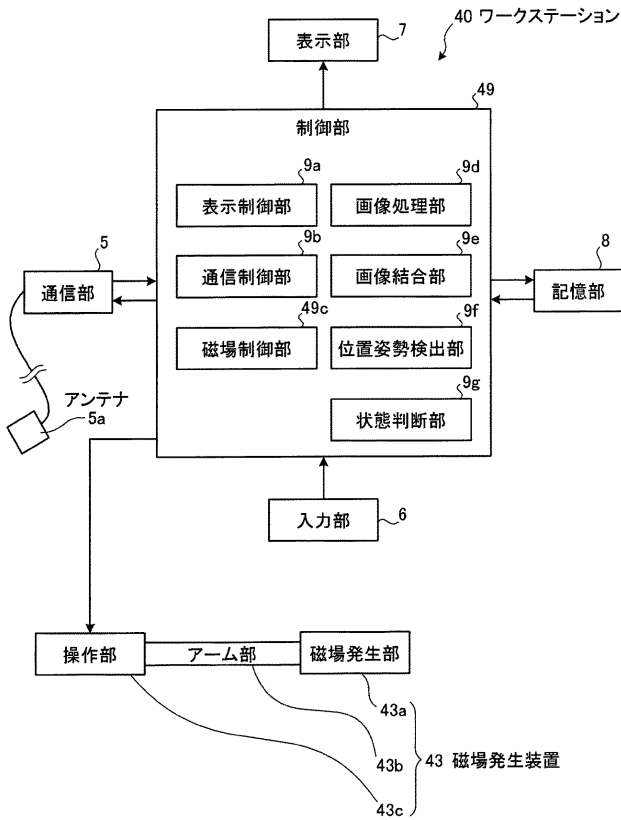
【図17】



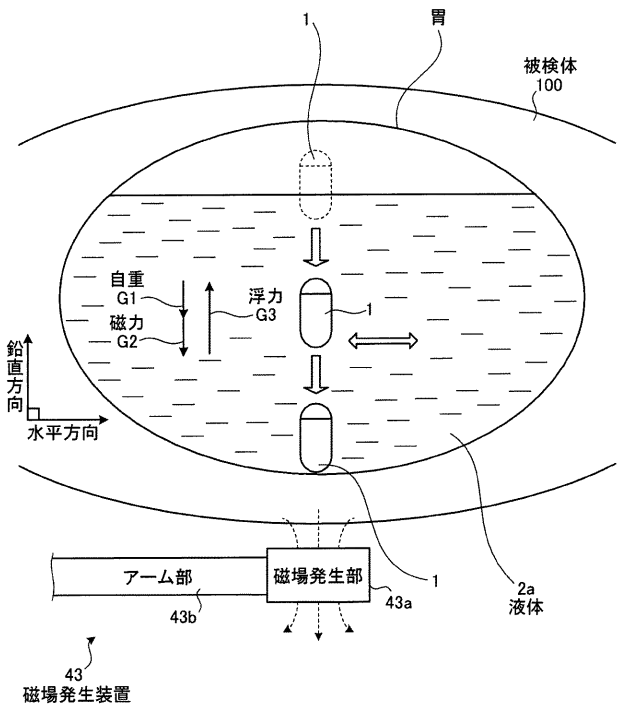
【図18】



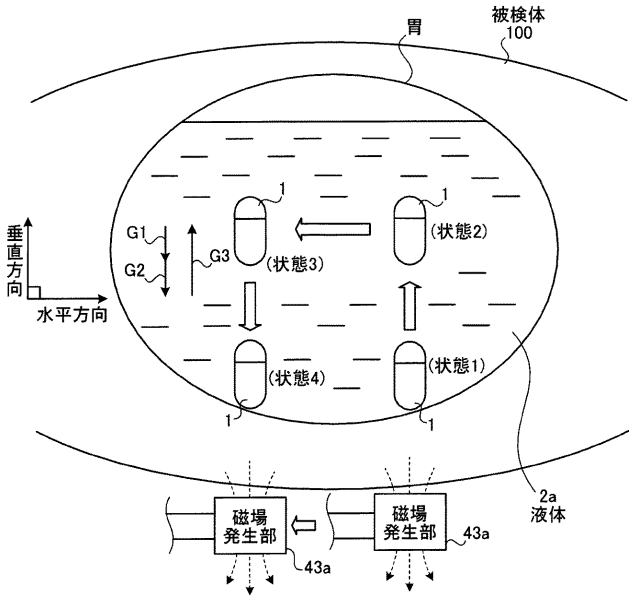
【図19】



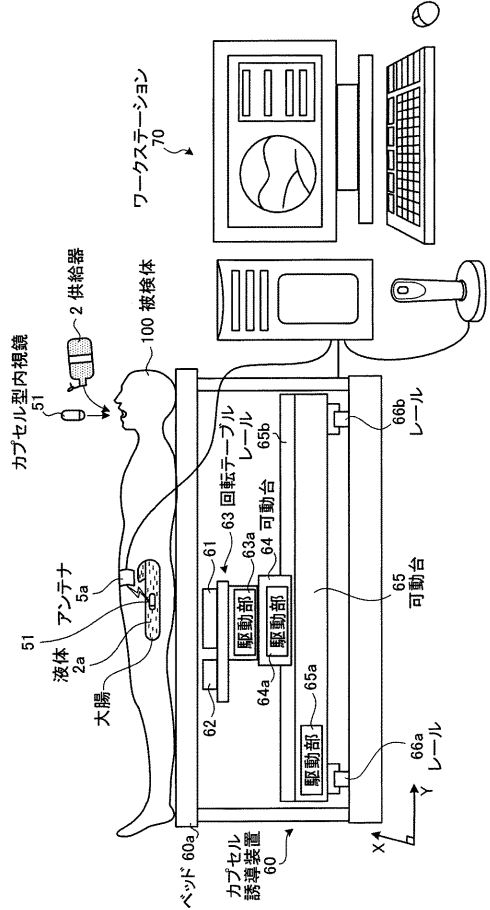
【図20】



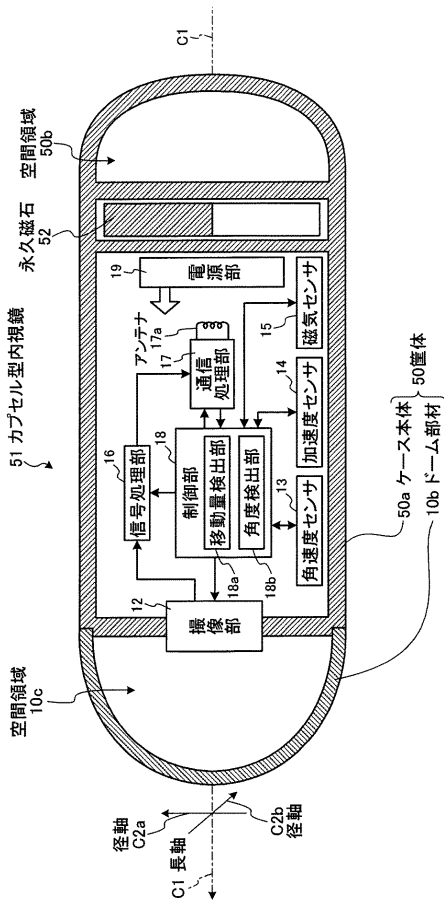
【図 2 1】



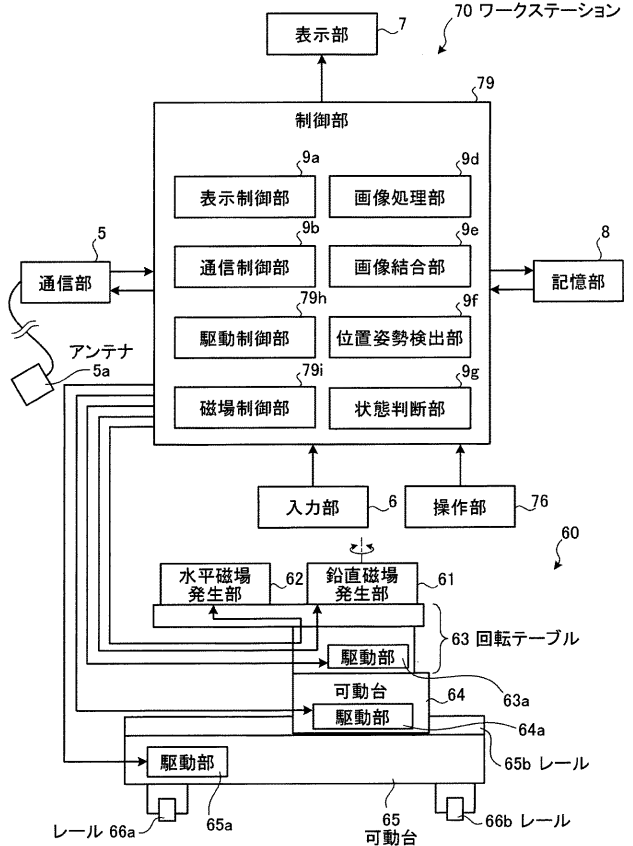
【図 2 2】



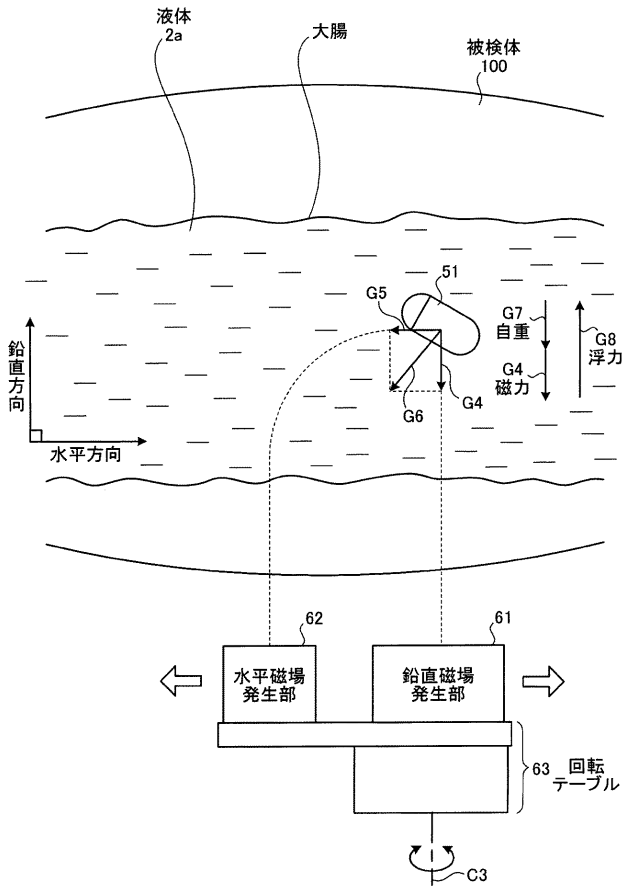
【図 2 3】



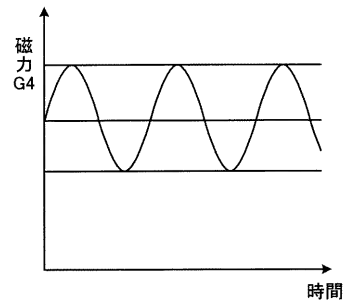
【図 2 4】



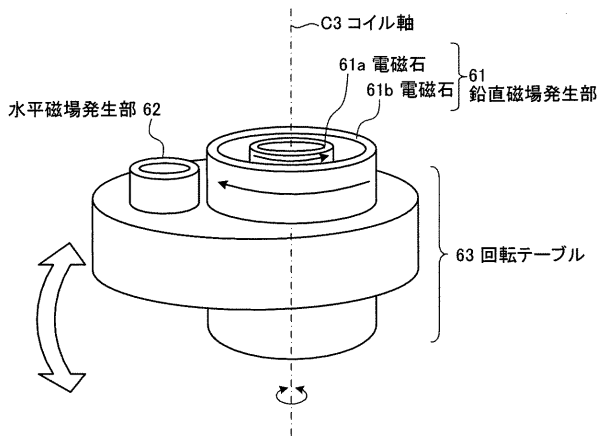
【図 25】



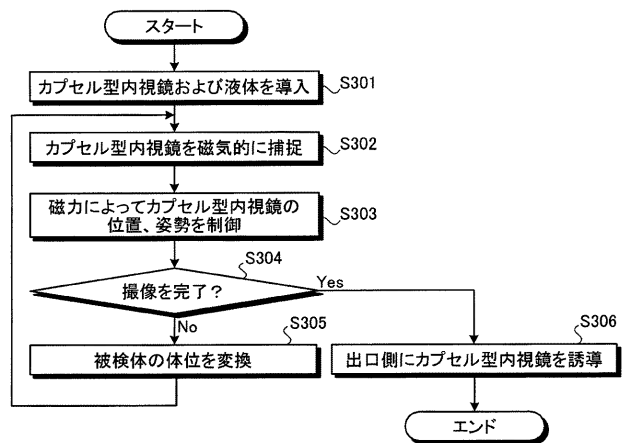
【図 26】



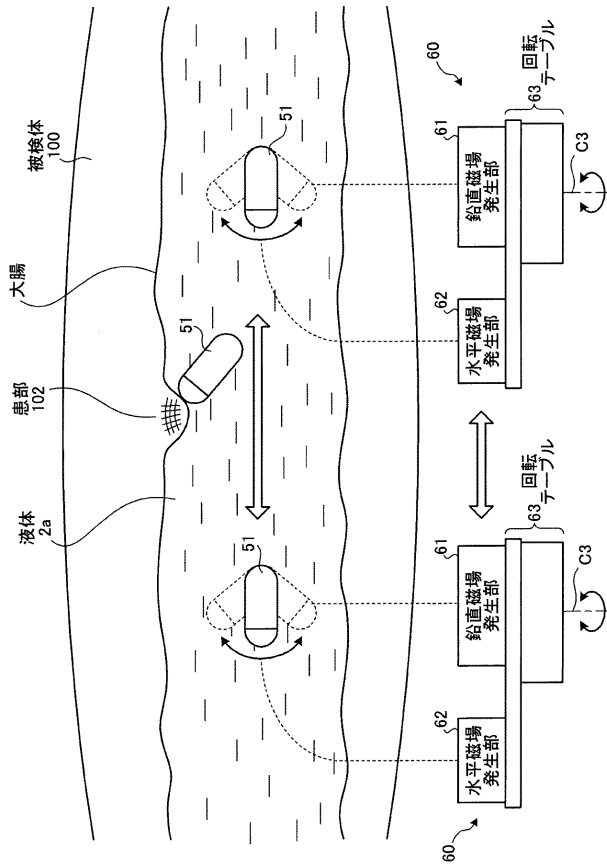
【図 27】



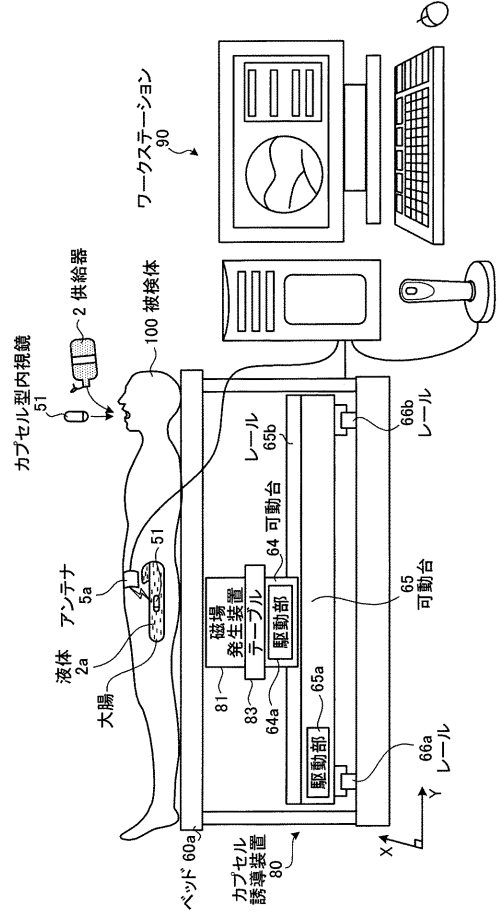
【図 28】



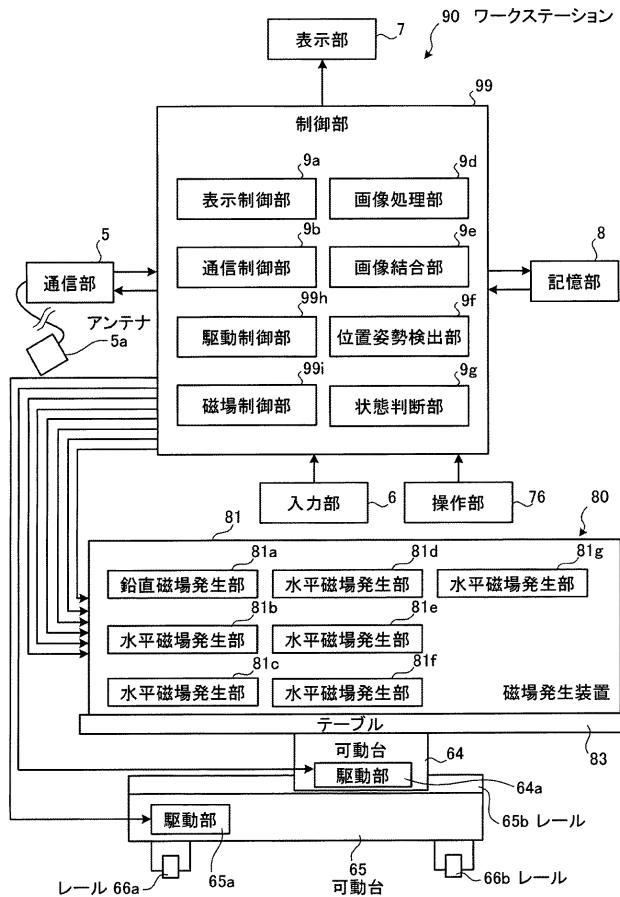
【図 29】



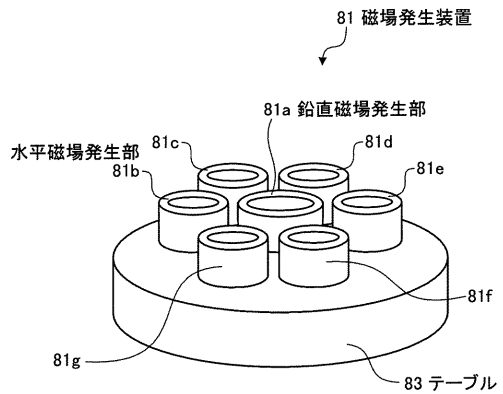
【図 30】



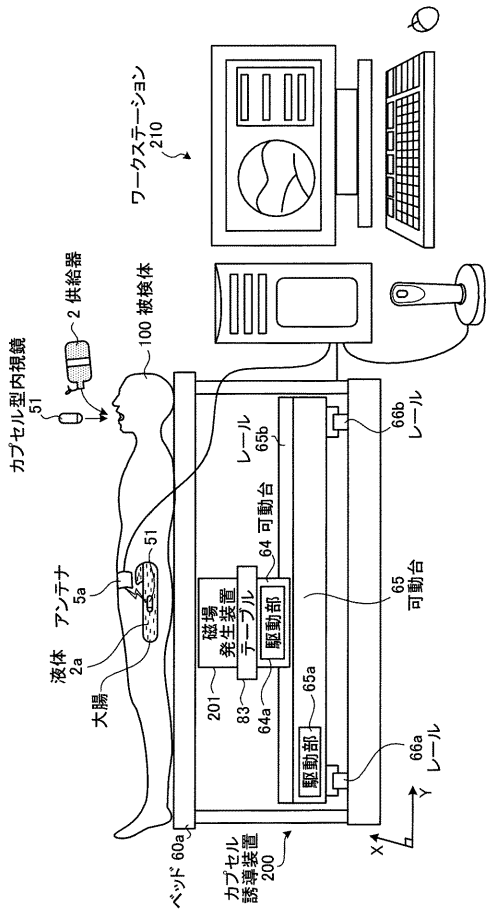
【図 31】



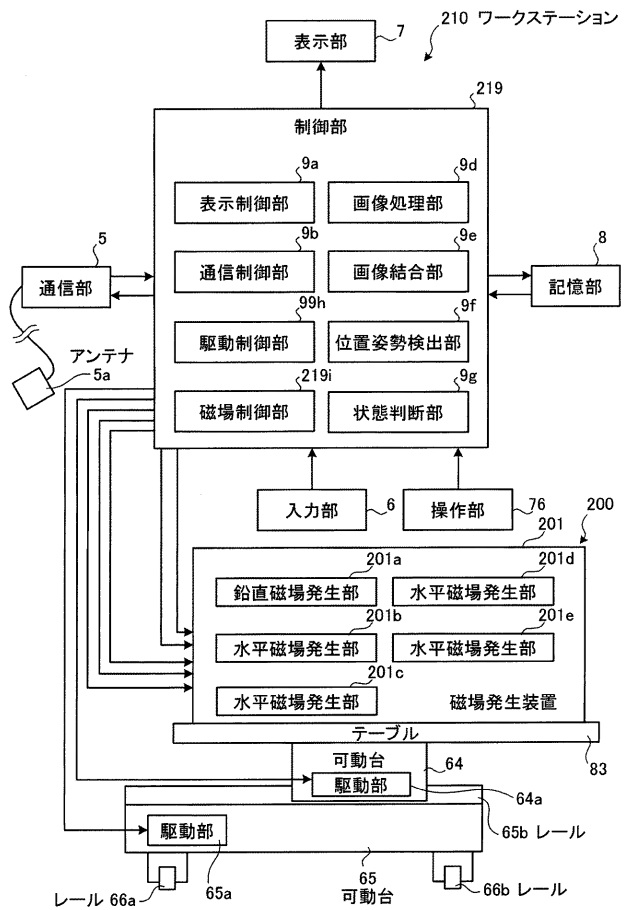
【図 32】



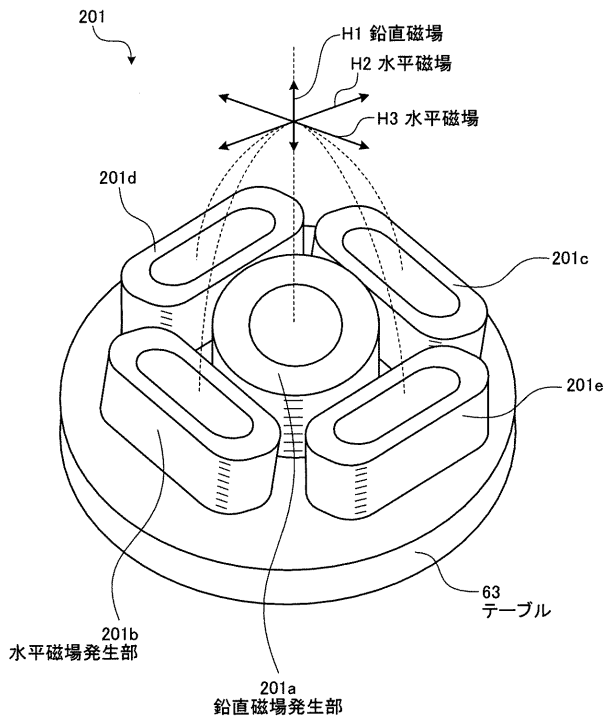
【図 3 3】



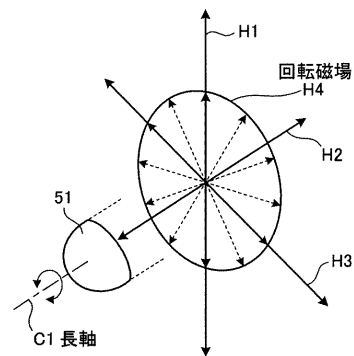
【図 3 4】



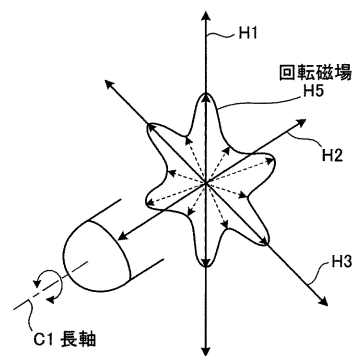
【図 3 5】



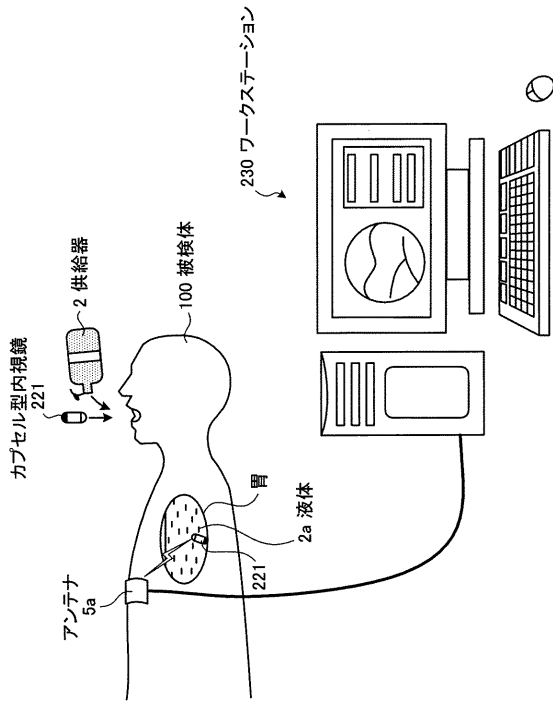
【図 3 6】



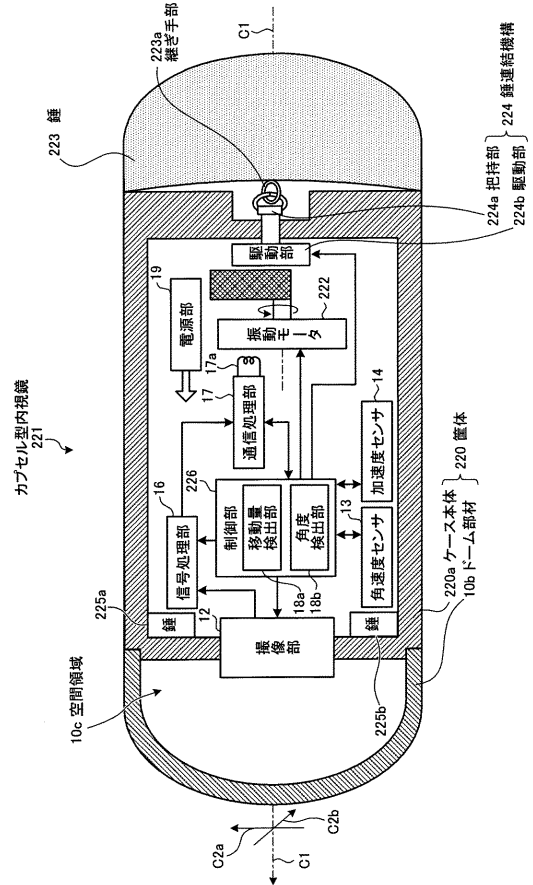
【図 3 7】



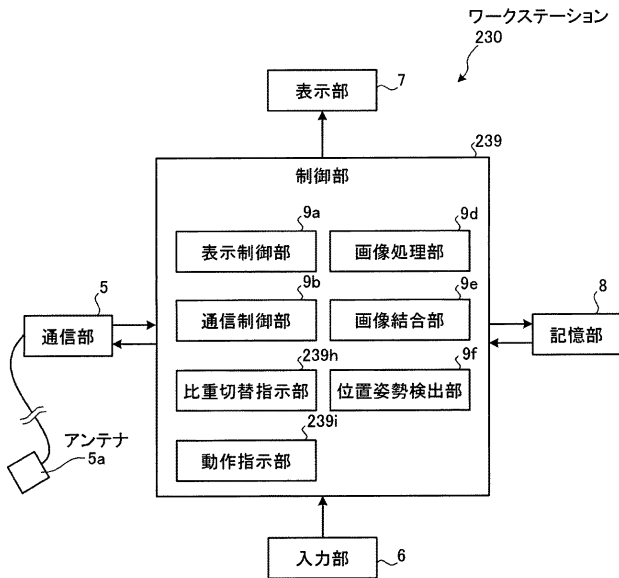
【図38】



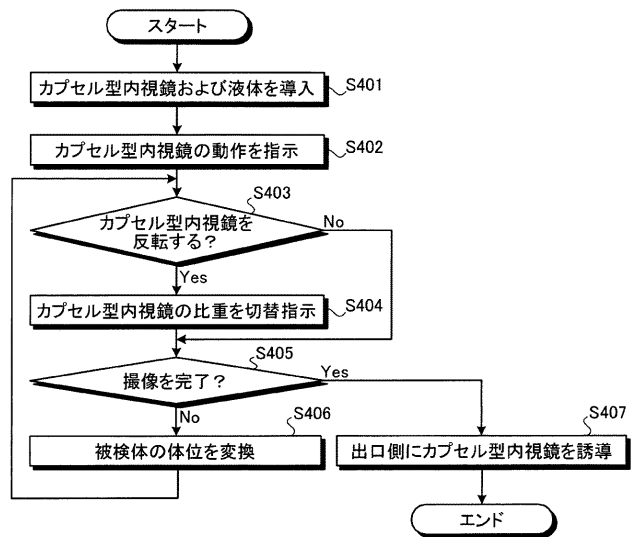
【図39】



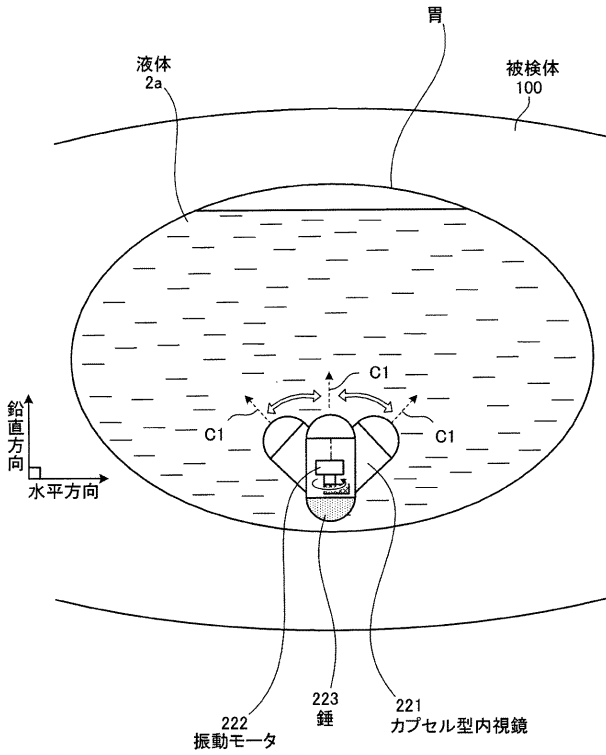
【図40】



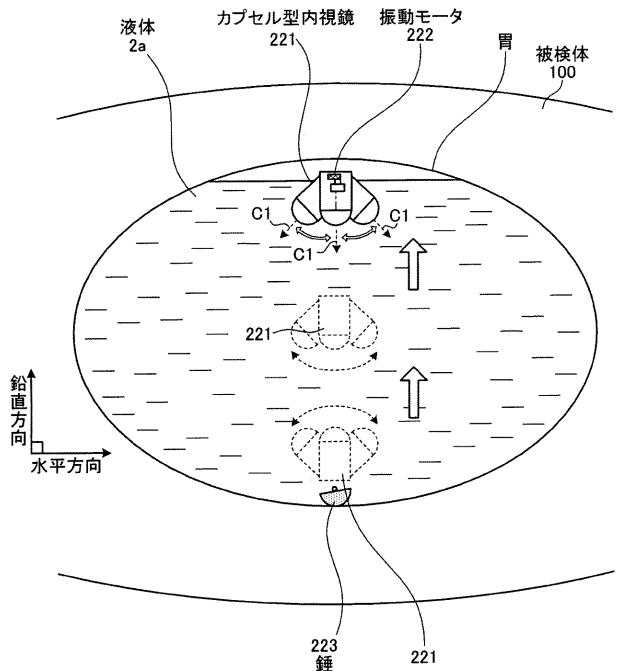
【図41】



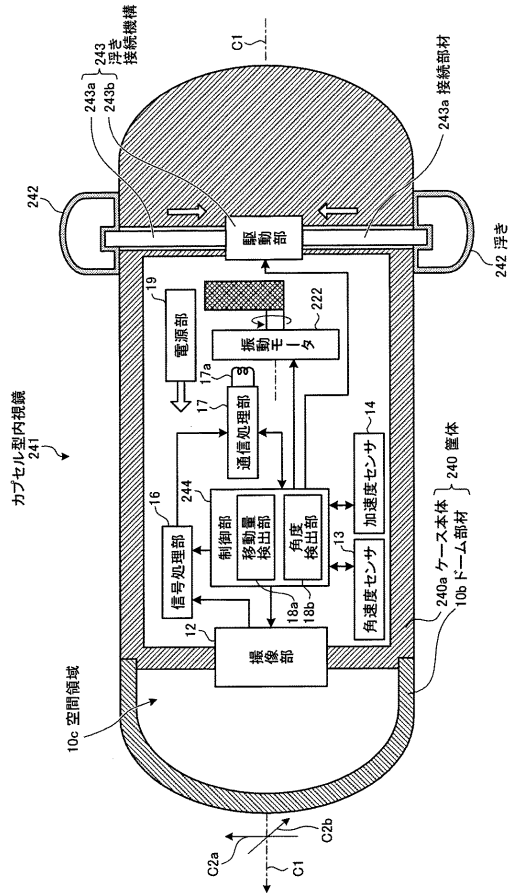
【図 4 2】



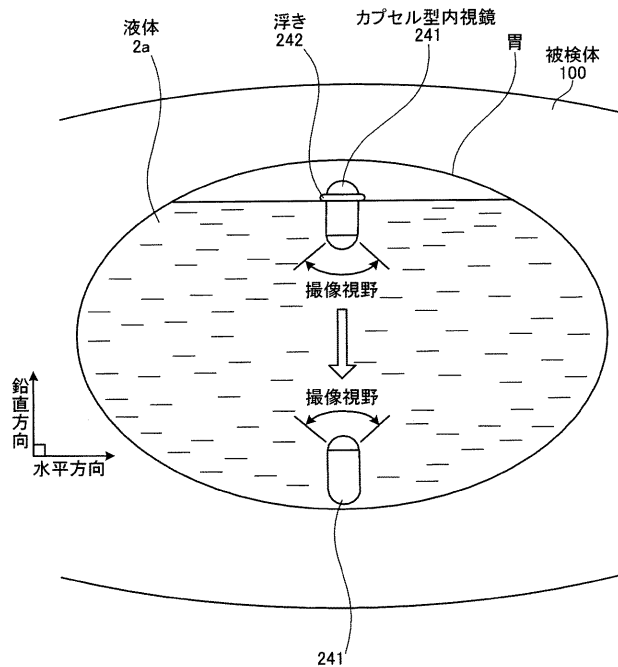
【図 4 3】



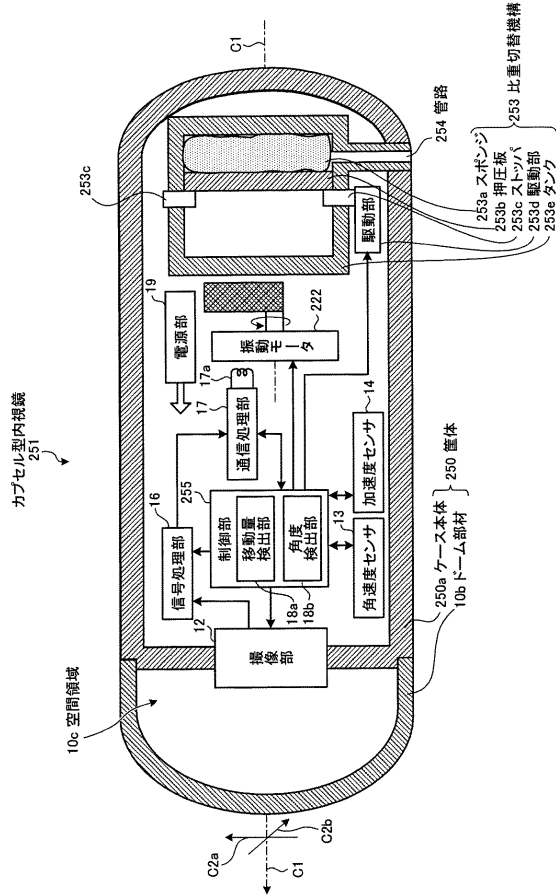
【図 4 4】



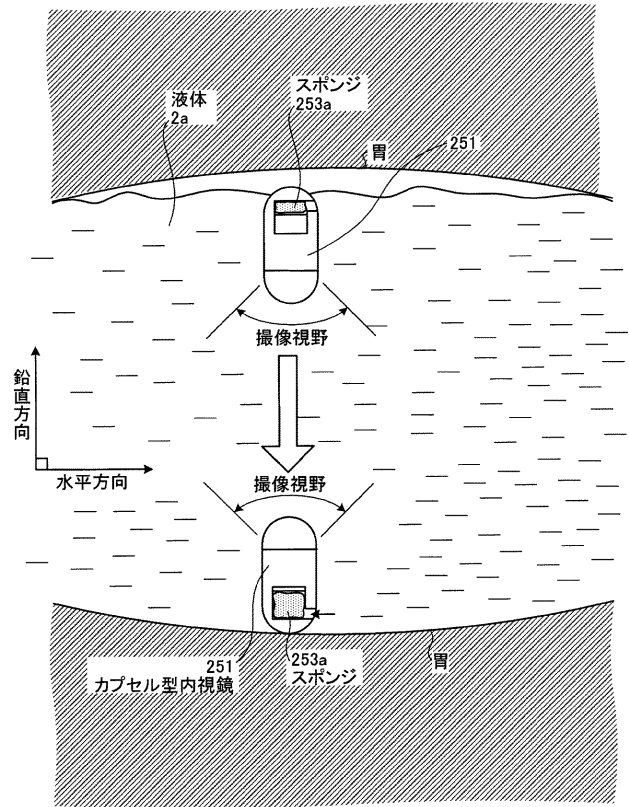
【図 4 5】



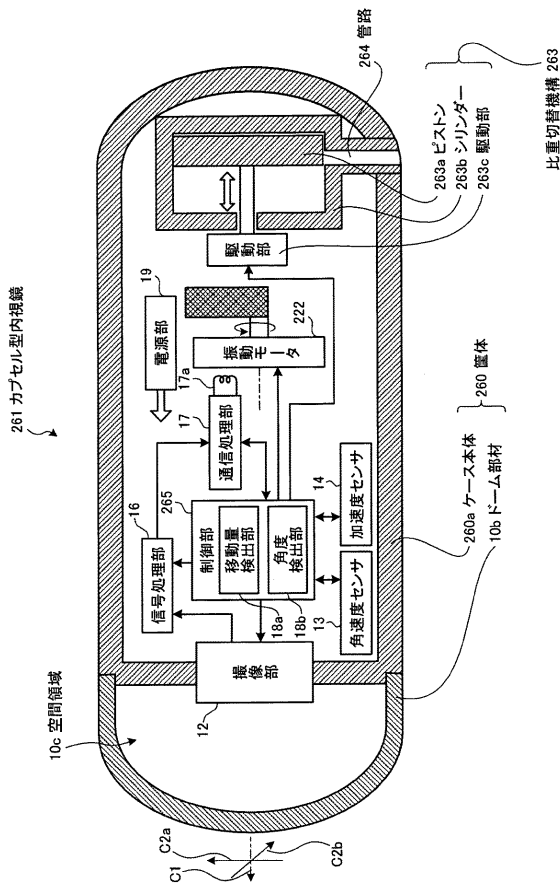
【 図 4 6 】



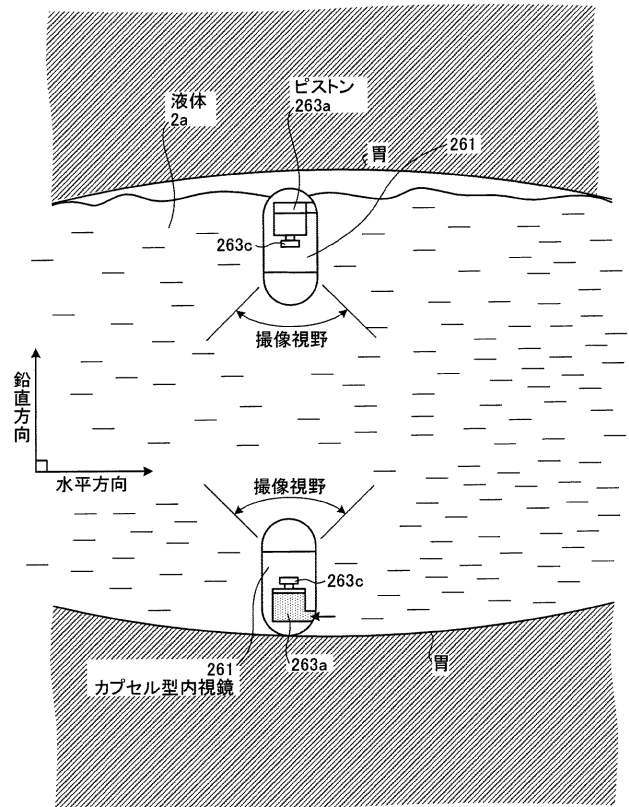
【 図 4 7 】



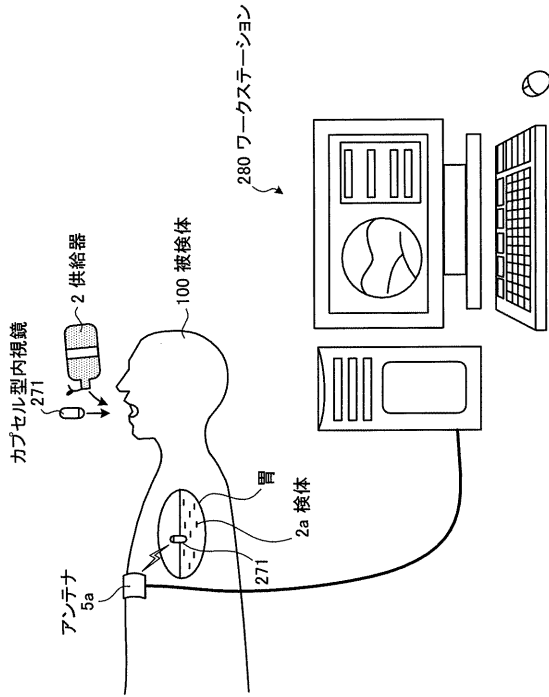
【 図 4 8 】



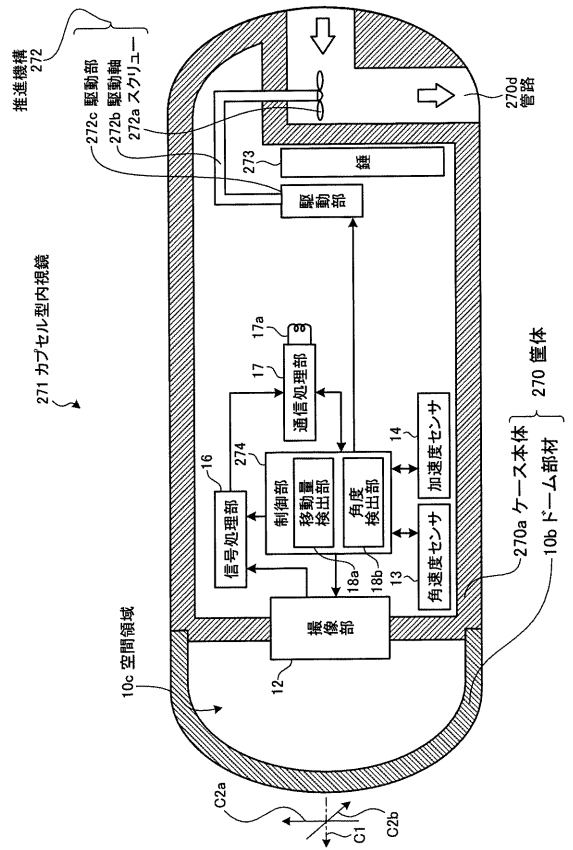
【 図 4 9 】



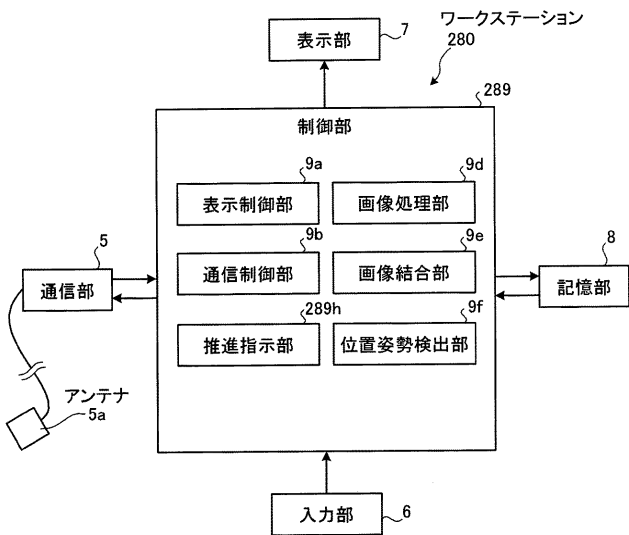
【図50】



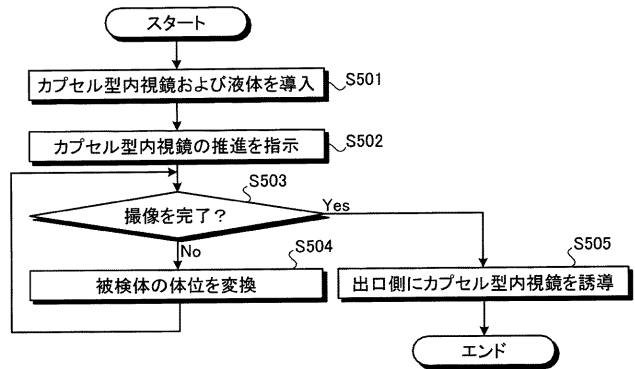
【図51】



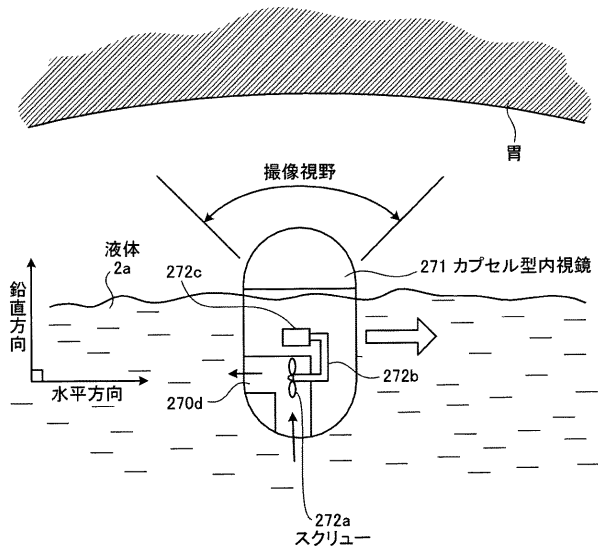
【図52】



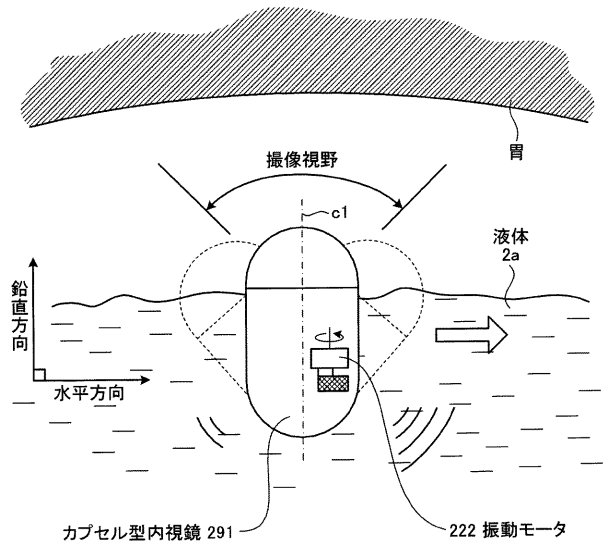
【図53】



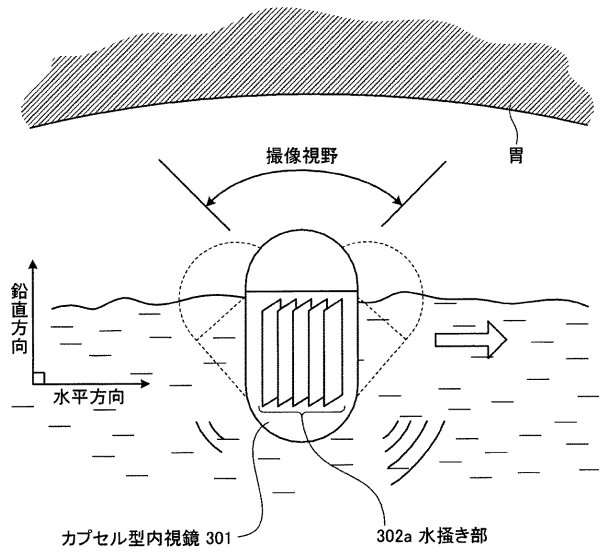
【図54】



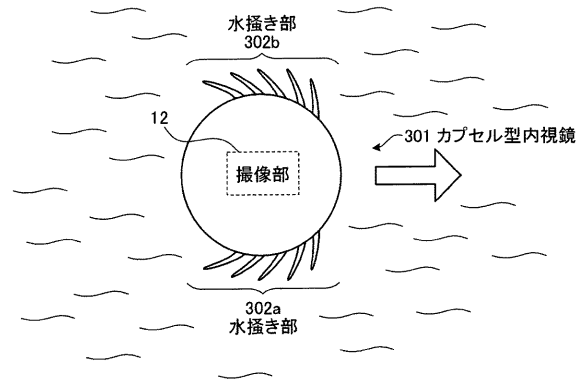
【図55】



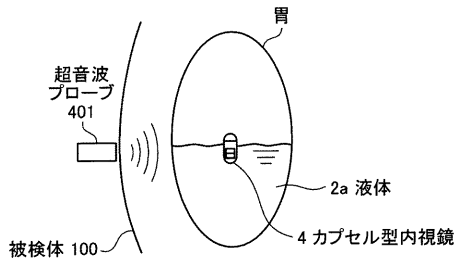
【図56】



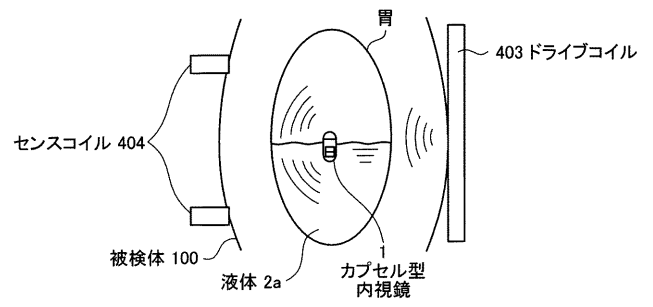
【図57】



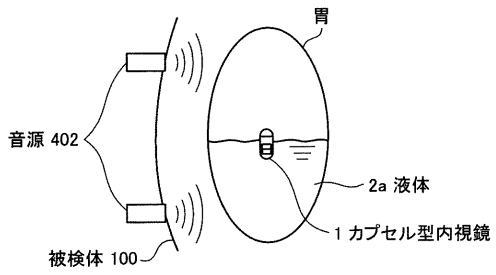
【図58】



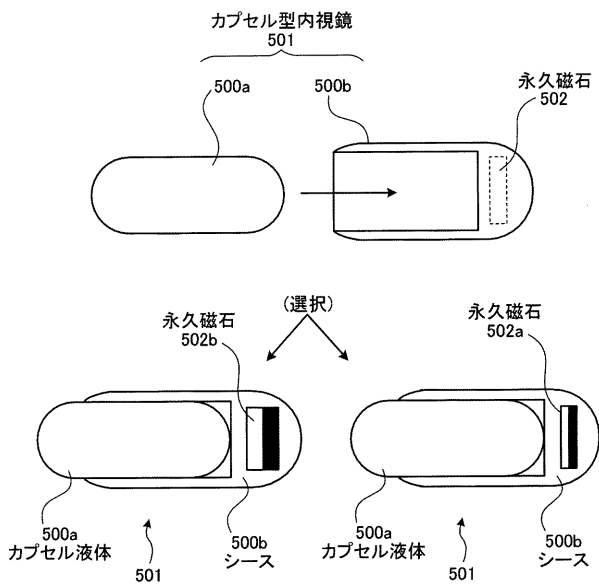
【図60】



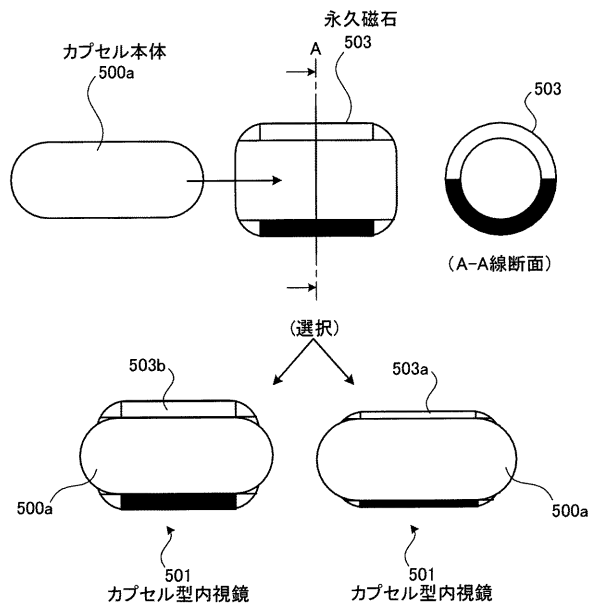
【図59】



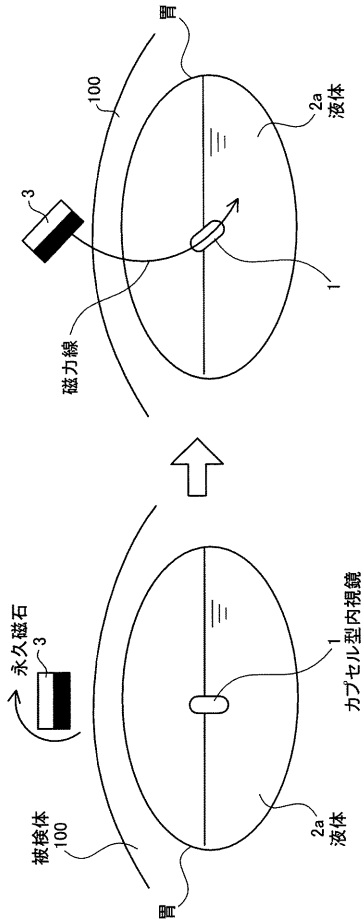
【図61】



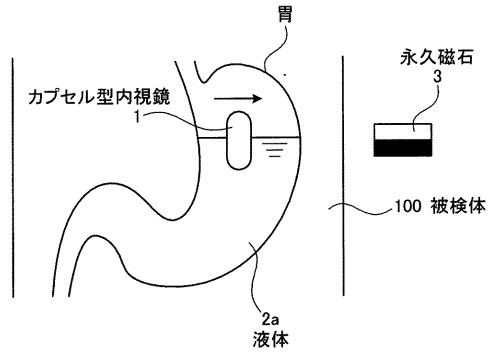
【図62】



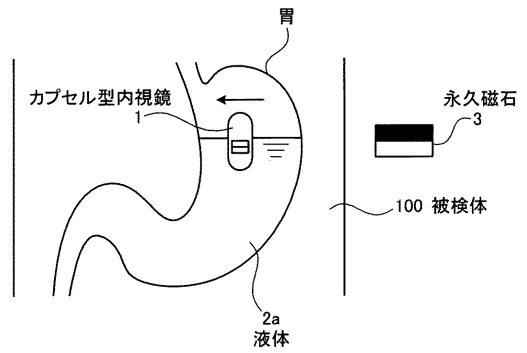
【図63】



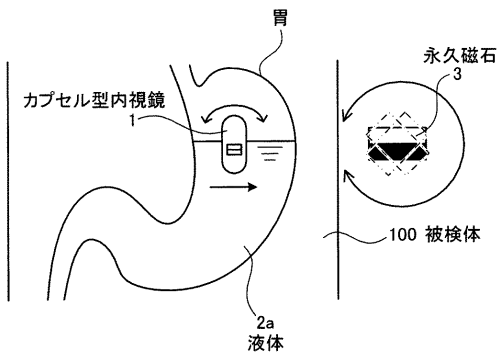
【図64】



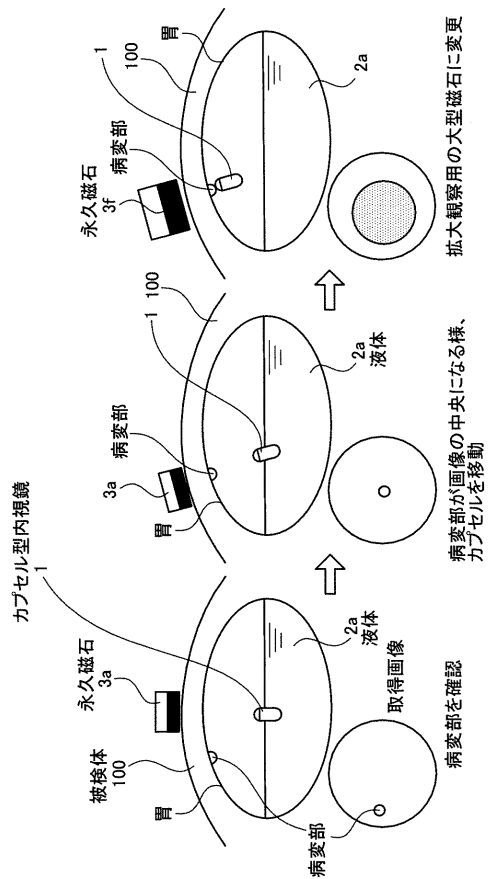
【図65】



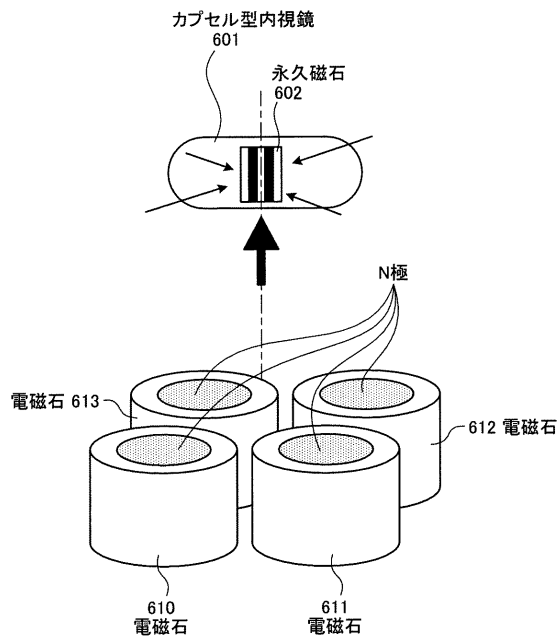
【図66】



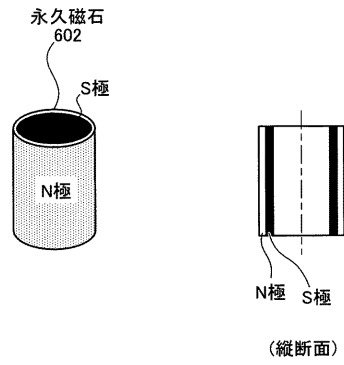
【図67】



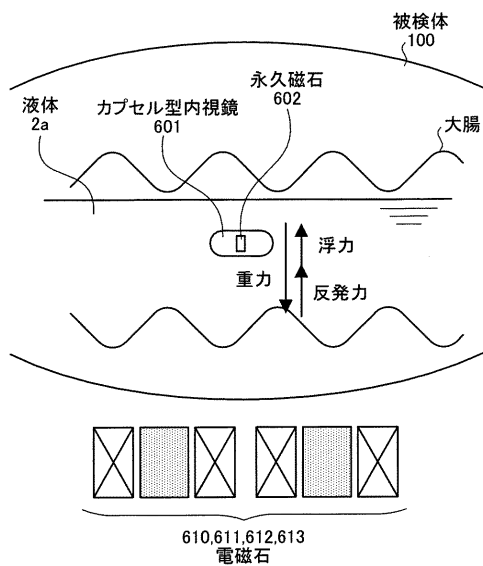
【図 6 8】



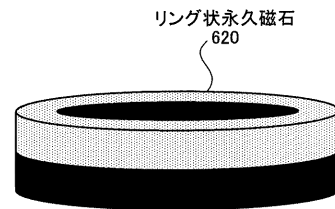
【図 6 9】



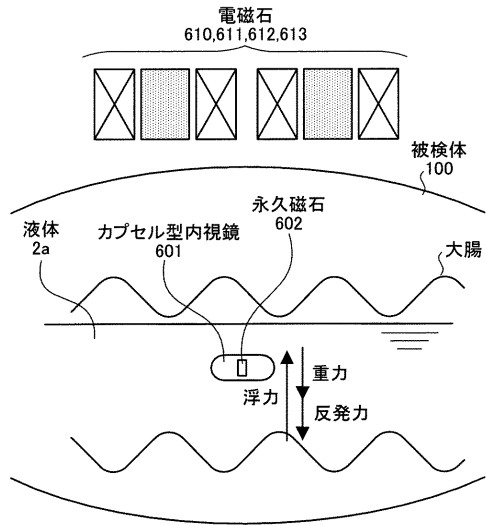
【図 7 0】



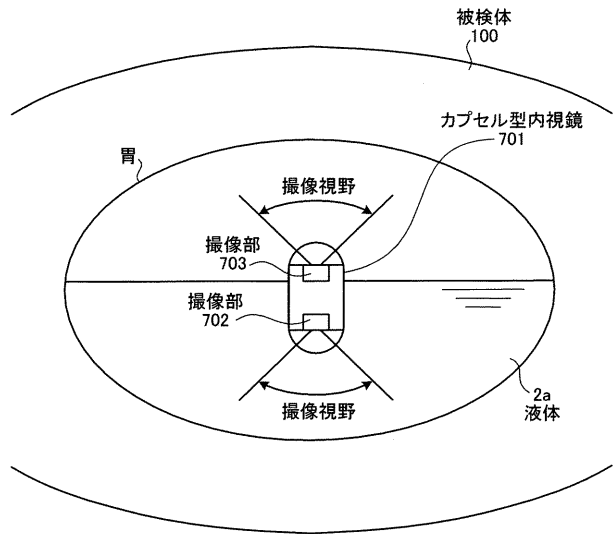
【図 7 1】



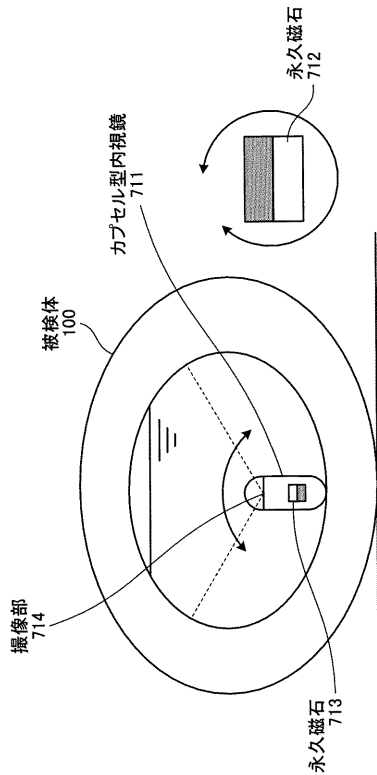
【図72】



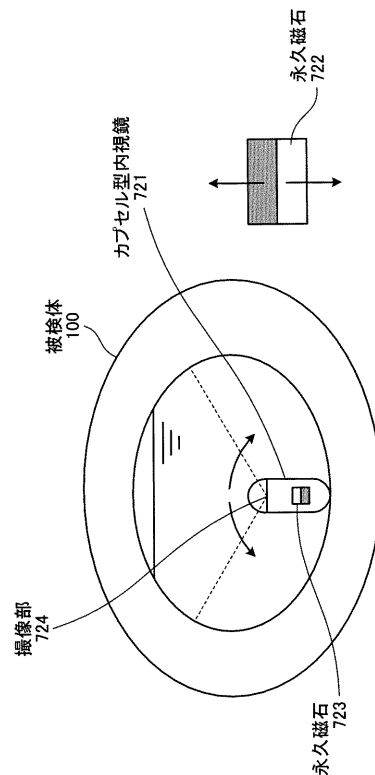
【図73】



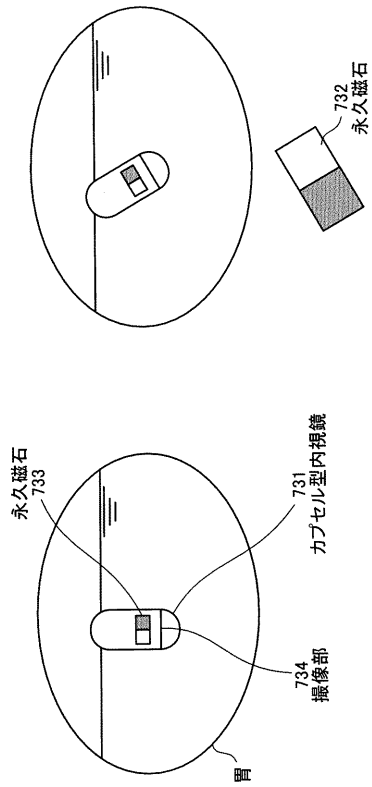
【図74】



【図75】



【図 7 6】



【 国際調査報告 】

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2006/326239

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER A61B1/00(2006.01) i		
According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC		
B. FIELDS SEARCHED		
Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols) A61B1/00		
Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched Jitsuyo Shinan Koho 1922-1996 Jitsuyo Shinan Toroku Koho 1996-2007 Kokai Jitsuyo Shinan Koho 1971-2007 Toroku Jitsuyo Shinan Koho 1994-2007		
Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)		
C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	JP 2003-325438 A (Olympus Optical Co., Ltd.), 18 November, 2003 (18.11.03), Par. No. [0154]; Figs. 23 to 25 (Family: none)	1
X Y	JP 2003-210395 A (Olympus Optical Co., Ltd.), 29 July, 2003 (29.07.03), Par. Nos. [0037] to [0064]; Fig. 8 (Family: none)	1-4 5
Y	JP 2003-38424 A (Olympus Optical Co., Ltd.), 12 February, 2003 (12.02.03), Par. No. [0007] & US 2003/0020810 A1	5
<input type="checkbox"/> Further documents are listed in the continuation of Box C.		<input type="checkbox"/> See patent family annex.
* Special categories of cited documents:		
"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance	"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention	
"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date	"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone	
"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)	"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art	
"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means	"&" document member of the same patent family	
"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed		
Date of the actual completion of the international search 15 March, 2007 (15.03.07)	Date of mailing of the international search report 27 March, 2007 (27.03.07)	
Name and mailing address of the ISA/ Japanese Patent Office	Authorized officer	
Facsimile No.	Telephone No.	

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2006/326239

Box No. II Observations where certain claims were found unsearchable (Continuation of item 2 of first sheet)

This international search report has not been established in respect of certain claims under Article 17(2)(a) for the following reasons:

1. Claims Nos.: 109-161
because they relate to subject matter not required to be searched by this Authority, namely:
The inventions of claims 109-161 relate to a preparatory processing method for measuring a structure/function of each human organ, which falls in diagnostic methods practiced on the human body.
(Continued to extra sheet)
2. Claims Nos.:
because they relate to parts of the international application that do not comply with the prescribed requirements to such an extent that no meaningful international search can be carried out, specifically:
3. Claims Nos.:
because they are dependent claims and are not drafted in accordance with the second and third sentences of Rule 6.4(a).

Box No. III Observations where unity of invention is lacking (Continuation of item 3 of first sheet)

This International Searching Authority found multiple inventions in this international application, as follows:

The technical feature common to the inventions of claims 1-108 relates to an in-examinee introduction system including a case having at least one imaging unit to be introduced into an examinee and having a particular observation direction in the examinee, a liquid to be introduced into the examinee, and a drive unit for changing the position or the posture of the case in the liquid. The technical feature is a known technique (JP 2003-325438 A and JP 2003-210395 A) and makes no contribution over the prior art. Accordingly, the technical feature cannot be a special technical feature within the meaning of PCT Rule 13.2, second sentence.

1. As all required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers all searchable claims.
2. As all searchable claims could be searched without effort justifying an additional fee, this Authority did not invite payment of any additional fee.
3. As only some of the required additional search fees were timely paid by the applicant, this international search report covers only those claims for which fees were paid, specifically claims Nos.:
4. No required additional search fees were timely paid by the applicant. Consequently, this international search report is restricted to the invention first mentioned in the claims; it is covered by claims Nos.: 1 - 5

Remark on Protest
the

- The additional search fees were accompanied by the applicant's protest and, where applicable, payment of a protest fee..
- The additional search fees were accompanied by the applicant's protest but the applicable protest fee was not paid within the time limit specified in the invitation.
- No protest accompanied the payment of additional search fees.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2006/326239

Continuation of Box No.II-1 of continuation of first sheet(2)

Accordingly, the invention of claims 109-161 do not require search under the provisions of PCT Rule 39.1 (iv).

国際調査報告		国際出願番号 PCT/JP2006/326239									
A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC)) Int.Cl. A61B1/00(2006.01)i											
B. 調査を行った分野 調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC)) Int.Cl. A61B1/00											
最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの <table border="0"> <tr> <td>日本国実用新案公報</td> <td>1922-1996年</td> </tr> <tr> <td>日本国公開実用新案公報</td> <td>1971-2007年</td> </tr> <tr> <td>日本国実用新案登録公報</td> <td>1996-2007年</td> </tr> <tr> <td>日本国登録実用新案公報</td> <td>1994-2007年</td> </tr> </table>				日本国実用新案公報	1922-1996年	日本国公開実用新案公報	1971-2007年	日本国実用新案登録公報	1996-2007年	日本国登録実用新案公報	1994-2007年
日本国実用新案公報	1922-1996年										
日本国公開実用新案公報	1971-2007年										
日本国実用新案登録公報	1996-2007年										
日本国登録実用新案公報	1994-2007年										
国際調査で使用了電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)											
C. 関連すると認められる文献											
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号									
X	JP 2003-325438 A (オリンパス光学工業株式会社) 2003.11.18, 段落【0154】、第23-25図 (ファミリーなし)	1									
X Y	JP 2003-210395 A (オリンパス光学工業株式会社) 2003.07.29, 段落【0037】-【0064】、第8図 (ファミリーなし)	1-4 5									
Y	JP 2003-38424 A (オリンパス光学工業株式会社) 2003.02.12, 段落【0007】 & US 2003/0020810 A1	5									
<input type="checkbox"/> C欄の続きにも文献が列挙されている。		<input type="checkbox"/> パテントファミリーに関する別紙を参照。									
* 引用文献のカテゴリー 「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの 「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの 「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す) 「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献 「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願		の日の後に公表された文献 「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの 「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの 「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの 「&」同一パテントファミリー文献									
国際調査を完了した日 15.03.2007		国際調査報告の発送日 27.03.2007									
国際調査機関の名称及びあて先 日本国特許庁 (ISA/J P) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号		特許庁審査官 (権限のある職員) 門田 宏	2Q 3410								
		電話番号 03-3581-1101	内線 3292								

国際調査報告

国際出願番号 PCT/JP2006/326239

第II欄 請求の範囲の一部の調査ができないときの意見 (第1ページの2の続き)

法第8条第3項 (PCT17条(2)(a)) の規定により、この国際調査報告は次の理由により請求の範囲の一部について作成しなかった。

1. 請求の範囲109-161 は、この国際調査機関が調査をすることを要しない対象に係るものである。つまり、請求の範囲109-161に記載された発明は、人間の各器官の構造・機能の計測のための予備的処置方法であって、人間を診断する方法に該当する。したがって、PCT規則39.1(iv)の規定により、請求の範囲109-161に記載された発明は、調査をすることを要しない。
2. 請求の範囲_____ は、有意義な国際調査をすることができる程度まで所定の要件を満たしていない国際出願の部分に係るものである。つまり、
3. 請求の範囲_____ は、従属請求の範囲であってPCT規則6.4(a)の第2文及び第3文の規定に従って記載されていない。

第III欄 発明の単一性が欠如しているときの意見 (第1ページの3の続き)

次に述べるようにこの国際出願に二以上の発明があるときの国際調査機関は認めた。

請求の範囲1-108に記載された発明において共通する事項は、被検体内に導入され、前記被検体内に対する特定の観察方向を有する撮像部を少なくとも一つ備えた筐体と、前記被検体内に導入する液体と、前記液体中の前記筐体の位置および姿勢の少なくとも一つを変化させる駆動部と、を備えたことを特徴とする被検体内導入システムであるが、上記構成は公知の技術であり (JP 2003-325438 A、及び、JP 2003-210395 A 参照)、先行技術の域を出るものではないから、PCT規則13.2の第2文の意味において、この共通事項は特別な技術的特徴ではない。

1. 出願人が必要な追加調査手数料をすべて期間内に納付したので、この国際調査報告は、すべての調査可能な請求の範囲について作成した。
2. 追加調査手数料を要求するまでもなく、すべての調査可能な請求の範囲について調査することができたので、追加調査手数料の納付を求めなかった。
3. 出願人が必要な追加調査手数料を一部のみしか期間内に納付しなかったため、この国際調査報告は、手数料の納付のあった次の請求の範囲のみについて作成した。
4. 出願人が必要な追加調査手数料を期間内に納付しなかったため、この国際調査報告は、請求の範囲の最初に記載されている発明に係る次の請求の範囲について作成した。

請求の範囲1-5

追加調査手数料の異議の申立てに関する注意

- 追加調査手数料及び、該当する場合には、異議申立手数料の納付と共に、出願人から異議申立てがあった。
- 追加調査手数料の納付と共に出願人から異議申立てがあったが、異議申立手数料が納付命令書に示した期間内に支払われなかった。
- 追加調査手数料の納付を伴う異議申立てがなかった。

様式PCT/ISA/210 (第1ページの続葉(2)) (2005年4月)

フロントページの続き

(81)指定国 AP(BW,GH,GM,KE,LS,MW,MZ,NA,SD,SL,SZ,TZ,UG,ZM,ZW),EA(AM,AZ,BY,KG,KZ,MD,RU,TJ,TM),
EP(AT,BE,BG,CH,CY,CZ,DE,DK,EE,ES,FI,FR,GB,GR,HU,IE,IS,IT,LT,LU,LV,MC,NL,PL,PT,RO,SE,SI,SK,TR),OA(BF,
BJ,CF,CG,CI,CM,GA,GN,GQ,GW,ML,MR,NE,SN,TD,TG),AE,AG,AL,AM,AT,AU,AZ,BA,BB,BG,BR,BW,BY,BZ,CA,CH,CN,CO,
CR,CU,CZ,DE,DK,DM,DZ,EC,EE,EG,ES,FI,GB,GD,GE,GH,GM,GT,HN,HR,HU,ID,IL,IN,IS,JP,KE,KG,KM,KN,KP,KR,KZ,L
A,LC,LK,LR,LS,LT,LU,LV,LY,MA,MD,MG,MK,MN,MW,MX,MY,MZ,NA,NG,NI,NO,NZ,OM,PG,PH,PL,PT,RO,RS,RU,SC,SD,SE
,SG,SK,SL,SM,SV,SY,TJ,TM,TN,TR,TT,TZ,UA,UG,US,UZ,VC,VN,ZA,ZM,ZW

(72)発明者 青木 勲
東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 オリジナルメディカルシステムズ株式会社内

(72)発明者 平川 克己
東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 オリジナルメディカルシステムズ株式会社内

(72)発明者 小林 聡美
東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 オリジナルメディカルシステムズ株式会社内

(72)発明者 伊藤 秀雄
東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 オリジナルメディカルシステムズ株式会社内

Fターム(参考) 4C038 CC03 CC07 CC09

4C061 AA01 AA04 BB00 CC06 DD10 GG16 HH51 LL02 NN01 NN05

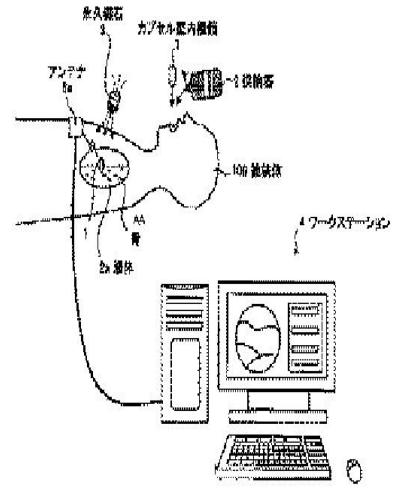
QQ06 UU06

(注) この公表は、国際事務局(WIPO)により国際公開された公報を基に作成したものである。なおこの公表に係る日本語特許出願(日本語実用新案登録出願)の国際公開の効果は、特許法第184条の10第1項(実用新案法第48条の13第2項)により生ずるものであり、本掲載とは関係ありません。

专利名称(译)	用于观察体内对象的受试者内引入系统和方法		
公开(公告)号	JPWO2007077922A1	公开(公告)日	2009-06-11
申请号	JP2007552983	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	河野宏尚 瀧澤寛伸 瀬川英建 青木勲 平川克己 小林聡美 伊藤秀雄		
发明人	河野 宏尚 瀧澤 寛伸 瀬川 英建 青木 勲 平川 克己 小林 聡美 伊藤 秀雄		
IPC分类号	A61B1/00 A61B5/07		
CPC分类号	A61B1/045 A61B1/00016 A61B1/00036 A61B1/00147 A61B1/00156 A61B1/00158 A61B1/041 A61B1/273 A61B5/062 A61B5/073 A61B34/73		
FI分类号	A61B1/00.320.B A61B1/00.300.B A61B5/07		
F-TERM分类号	4C038/CC03 4C038/CC07 4C038/CC09 4C061/AA01 4C061/AA04 4C061/BB00 4C061/CC06 4C061/DD10 4C061/GG16 4C061/HH51 4C061/LL02 4C061/NN01 4C061/NN05 4C061/QQ06 4C061/UU06		
代理人(译)	酒井宏明		
优先权	2005380454 2005-12-28 JP		
其他公开文献	JPWO2007077922A5		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

本发明的目的是主动控制对象中成像视野的位置和方向中的至少一个，并且在短时间内确定地观察对象中的期望观察区域。根据本发明的可插入身体的装置系统包括引入受试者的胶囊内窥镜(1)和永磁体(3)。用于在对象内部拍摄图像的胶囊内窥镜(1)的成像单元固定在壳体中。胶囊内窥镜(1)包括驱动单元，该驱动单元用于改变也引入到对象(100)中的液体(2a)中的壳体的位置和姿势中的至少一个。永久磁铁(3)控制驱动单元的操作，以改变液体(2a)中壳体的位置和姿势中的至少一个。



- AA ANTENNA
- 1 PERMANENT MAGNET
- 2 ENCAPSULATED ENDOSCOPE
- 3 BATTERY
- ISO EXAMINER
- 35 LEG
- 4 WIRELESS
- AA STOMACH