

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2011-229988

(P2011-229988A)

(43) 公開日 平成23年11月17日(2011.11.17)

(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 3 2 Z	4 C 1 6 1
	A 6 1 B 1/00 3 2 0 C	

審査請求 有 請求項の数 2 O L (全 14 頁)

(21) 出願番号	特願2011-181821 (P2011-181821)	(71) 出願人	306037311
(22) 出願日	平成23年8月23日 (2011. 8. 23)		富士フイルム株式会社
(62) 分割の表示	特願2006-34394 (P2006-34394)		東京都港区西麻布2丁目26番30号
	の分割	(74) 代理人	100083116
原出願日	平成18年2月10日 (2006. 2. 10)		弁理士 松浦 憲三
		(72) 発明者	関口 正
			神奈川県足柄上郡開成町宮台798番地
			富士フイルム株式会社内
		Fターム(参考)	4C161 FF36 GG11 GG25 HH02 HH05 HH13 JJ11

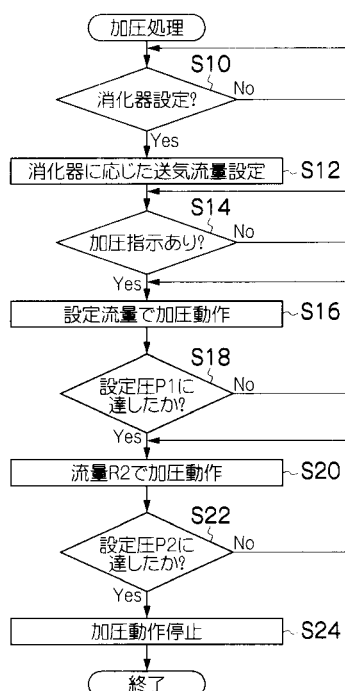
(54) 【発明の名称】 内視鏡システム

(57) 【要約】

【課題】内視鏡が接続されたときに内視鏡の用途（例えば大腸用の内視鏡か小腸用の内視鏡か）を自動で認識して、その内視鏡に応じて送気流量及び／又は排気流量を設定することが可能となる内視鏡システムを提供する。

【解決手段】内視鏡の挿入部及び／又は前記内視鏡の挿入部を挿通案内する挿入補助具に装着されたバルーンと、前記バルーンへの送気流量及び／又は前記バルーンからの排気流量を調節する流量調節手段と、送気流量及び／又は排気流量を設定する設定手段と、前記設定手段によって設定された送気流量及び／又は排気流量となるように前記流量調節手段を制御する制御手段と、前記内視鏡が接続される接続部と、前記接続部に接続された内視鏡の用途を特定する用途特定手段と、を備え、前記設定手段は、前記用途特定手段によって特定された内視鏡の用途に応じた送気流量又は排気流量を設定することを特徴とする。

【選択図】 図5



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

内視鏡の挿入部及び／又は前記内視鏡の挿入部を挿通案内する挿入補助具に装着されたバルーンと、

前記バルーンへの送気流量及び／又は前記バルーンからの排気流量を調節する流量調節手段と、

送気流量及び／又は排気流量を設定する設定手段と、

前記設定手段によって設定された送気流量及び／又は排気流量となるように前記流量調節手段を制御する制御手段と、

前記内視鏡が接続される接続部と、

前記接続部に接続された内視鏡の用途を特定する用途特定手段と、
を備え、

前記設定手段は、前記用途特定手段によって特定された内視鏡の用途に応じた送気流量又は排気流量を設定することを特徴とする内視鏡システム。

【請求項 2】

前記用途特定手段は、前記接続部に接続された内視鏡から識別子を読み取る読取手段と、前記読取手段によって読み取られた識別子に基づいて前記接続部に接続された内視鏡の用途を特定することを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡システム。

【発明の詳細な説明】**【技術分野】****【0001】**

本発明は、内視鏡システムに係り、特に内視鏡が接続されたときに内視鏡の用途（例えば大腸用の内視鏡か小腸用の内視鏡か）を自動で認識して、その内視鏡に応じて送気流量及び／又は排気流量を設定することが可能となる内視鏡システムに関する。

【背景技術】**【0002】**

従来、内視鏡の分野においては、体腔内に挿入される内視鏡挿入部（又は内視鏡挿入部を挿通案内する挿入補助具）を体腔内に固定する等の観点から、送気により膨張し排気により収縮するバルーンを内視鏡挿入部（又は挿入補助具）に設けたバルーン付き内視鏡が知られている（特許文献 1、特許文献 2）。

【0003】

これらのバルーン付き内視鏡においては、そのバルーンにチューブ等を介してエアポンプが接続されている。

【0004】

このエアポンプは送気用（加圧用）のスイッチをオンすることで送気を開始し、これによりバルーンは膨張し始める。やがて、バルーンは膨らんで腸壁等にあたり、バルーン内部圧力が予め定められた設定圧に達する。

【0005】

このように、バルーン内部圧力が予め設定された設定圧（例えば 5 . 6 k P a ）に達すると、エアポンプは、送気を停止するように制御される。

【0006】

一方、エアポンプは排気用（減圧用）のスイッチをオンすることで排気を開始し、これによりバルーンは収縮し始める。やがて、バルーンは収縮して、バルーン内部圧力が予め定められた設定圧に達する。

【0007】

このように、バルーン内部圧力が予め定められた設定圧に達すると、エアポンプは、排気を停止するように制御される。

【先行技術文献】**【特許文献】****【0008】**

10

20

30

40

50

【特許文献 1】特開 2 0 0 2 - 3 0 1 0 1 9 号公報

【特許文献 2】特開 2 0 0 4 - 3 3 7 2 8 8 号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0009】

従来のバルーン付き内視鏡においては、バルーンへの送気又はバルーンからの排気は一定流量で行われていた。

【0010】

本発明は、内視鏡が接続されたときに内視鏡の用途（例えば大腸用の内視鏡か小腸用の内視鏡か）を自動で認識して、その内視鏡に応じて送気流量及び／又は排気流量を設定することが可能となる内視鏡システムを提供することを目的とする。

10

【課題を解決するための手段】

【0011】

本発明は上記課題を解決するためになされたものであり、請求項 1 に記載の発明は、内視鏡の挿入部及び／又は前記内視鏡の挿入部を挿通案内する挿入補助具に装着されたバルーンと、前記バルーンへの送気流量及び／又は前記バルーンからの排気流量を調節する流量調節手段と、送気流量及び／又は排気流量を設定する設定手段と、前記設定手段によって設定された送気流量及び／又は排気流量となるように前記流量調節手段を制御する制御手段と、前記内視鏡が接続される接続部と、前記接続部に接続された内視鏡の用途を特定する用途特定手段と、を備え、前記設定手段は、前記用途特定手段によって特定された内視鏡の用途に応じた送気流量又は排気流量を設定することを特徴とする。

20

【0012】

請求項 1 に記載の発明によれば、内視鏡が接続されたときに内視鏡の用途（例えば大腸用の内視鏡か小腸用の内視鏡か）を自動で認識して、その内視鏡に応じて送気流量及び／又は排気流量を設定することが可能となる。

【0013】

請求項 2 に記載の発明は、請求項 1 に記載の発明において、前記用途特定手段は、前記接続部に接続された内視鏡から識別子を読み取る読取手段と、前記読取手段によって読み取られた識別子に基づいて前記接続部に接続された内視鏡の用途を特定することを特徴とする。

30

【0014】

請求項 2 に記載の発明によれば、内視鏡が接続されたときにその内視鏡から識別子（例えば内視鏡 ID）を読み取り、その識別子に基づいて内視鏡の用途（例えば大腸用の内視鏡か小腸用の内視鏡か）を自動で認識して、その内視鏡に応じて送気流量及び／又は排気流量を設定することが可能となる。

【発明の効果】

【0015】

本発明によれば、内視鏡が接続されたときに内視鏡の用途（例えば大腸用の内視鏡か小腸用の内視鏡か）を自動で認識して、その内視鏡に応じて送気流量及び／又は排気流量を設定することが可能となる内視鏡システムを提供することが可能となる。

40

【図面の簡単な説明】

【0016】

【図 1】本発明の一実施形態であるバルーン制御装置が適用された内視鏡システムを示すシステム構成図である。

【図 2】内視鏡挿入部の先端部の斜視図である。

【図 3】バルーン制御装置の正面図である。

【図 4】バルーン制御装置の内部構成を説明するための回路図である。

【図 5】加圧処理について説明するためのフローチャートである。

【図 6】流量コントローラーによる流量調節パターンを説明するためのグラフである。

【図 7】減圧処理について説明するためのフローチャートである。

50

【図 8】流量コントローラーによる流量調整パターンを説明するためのグラフである。

【図 9】バルーン制御装置の変形例の内部構成を説明するための回路図である。

【発明を実施するための形態】

【0017】

以下、添付図面に従って本発明に係る内視鏡装置用のバルーン制御装置の好ましい実施の形態について詳述する。図 1 は本発明の一実施形態であるバルーン制御装置が適用された内視鏡システムを示すシステム構成図である。図 1 に示すように内視鏡システムは主として、内視鏡 10、挿入補助具 70、及びバルーン制御装置 100 で構成される。

【0018】

図 1 に示すように内視鏡 10 は、手元操作部 14 と、この手元操作部 14 に連設され、体腔内に挿入される挿入部 12 とを備える。手元操作部 14 には、ユニバーサルケーブル 16 が接続され、このユニバーサルケーブル 16 の先端に L G コネクタ 18 が設けられる。L G コネクタ 18 は光源装置 20 に着脱自在に連結され、これによって後述の照明光学系 54 (図 2 参照) に照明光が送られる。また、L G コネクタ 18 には、ケーブル 22 を介して電気コネクタ 24 が接続され、この電気コネクタ 24 がプロセッサ 26 に着脱自在に連結される。

【0019】

手元操作部 14 には、送気・送水ボタン 28、吸引ボタン 30、シャッターボタン 32、及び機能切替ボタン 34 が併設されるとともに、一对のアングルノブ 36、36 が設けられる。手元操作部 14 の基端部には、L 状に屈曲した管によってバルーン送気口 38 が形成されている。このバルーン送気口 38 にエア等の流体を供給、或いは吸引することによって、後述の第 1 バルーン 60 を膨張、或いは収縮させることができる。

【0020】

挿入部 12 は、手元操作部 14 側から順に軟性部 40、湾曲部 42、及び先端部 44 で構成され、湾曲部 42 は、手元操作部 14 のアングルノブ 36、36 を回動することによって遠隔的に湾曲操作される。これにより、先端部 44 を所望の方向に向けることができる。

【0021】

図 2 に示すように、先端部 44 の先端面 45 には、観察光学系 52、照明光学系 54、54、送気・送水ノズル 56、鉗子口 58 が設けられる。観察光学系 52 の後方には C C D (不図示) が配設され、この C C D を支持する基板には信号ケーブル (不図示) が接続される。信号ケーブルは図 1 の挿入部 12、手元操作部 14、ユニバーサルケーブル 16 等に挿通されて電気コネクタ 24 まで延設され、プロセッサ 26 に接続される。よって、観察光学系 48 で取り込まれた観察像は、C C D の受光面に結像されて電気信号に変換され、そして、この電気信号が信号ケーブルを介してプロセッサ 26 に出力され、映像信号に変換される。これにより、プロセッサ 26 に接続されたモニタ 50 に観察画像が表示される。

【0022】

図 2 の照明光学系 54、54 の後方にはライトガイド (不図示) の出射端が配設されている。このライトガイドは、図 1 の挿入部 12、手元操作部 14、ユニバーサルケーブル 16 に挿通され、L G コネクタ 18 内に入射端が配設される。したがって、L G コネクタ 18 を光源装置 20 に連結することによって、光源装置 20 から照射された照明光がライトガイドを介して照明光学系 54、54 に伝送され、照明光学系 54、54 から前方に照射される。

【0023】

図 2 の送気・送水ノズル 56 は、図 1 の送気・送水ボタン 28 によって操作されるバルブ (不図示) に連通されており、さらにこのバルブは L G コネクタ 18 に設けた送気・送水コネクタ 48 に連通される。送気・送水コネクタ 48 には不図示の送気・送水手段が接続され、エア又は水が供給される。したがって、送気・送水ボタン 28 を操作することによって、送気・送水ノズル 56 からエア又は水を観察光学系 52 に向けて噴射することが

10

20

30

40

50

できる。

【 0 0 2 4 】

図 2 の鉗子口 5 8 は、図 1 の鉗子挿入部 4 6 に連通されている。よって、鉗子挿入部 4 6 から鉗子等の処置具を挿入することによって、この処置具を鉗子口 5 8 から導出することができる。また、鉗子口 5 8 は、吸引ボタン 3 0 によって操作されるバルブ（不図示）に連通されており、このバルブはさらに L G コネクタ 1 8 の吸引コネクタ 4 9 に接続される。したがって、吸引コネクタ 4 9 に不図示の吸引手段を接続し、吸引ボタン 3 0 でバルブを操作することによって、鉗子口 5 8 から病変部等を吸引することができる。

【 0 0 2 5 】

挿入部 1 2 の外周面には、ゴム等の弾性体から成る第 1 バルーン 6 0 が装着される。第 1 バルーン 6 0 は、両端部が絞られた略筒状に形成されており、挿入部 1 2 を挿通させて第 1 バルーン 6 0 を所望の位置に配置した後、図 2 に示すように第 1 バルーン 6 0 の両端部にゴム製の固定リング 6 2、6 2 を嵌め込むことによって、第 1 バルーン 6 0 が挿入部 1 2 に固定される。

【 0 0 2 6 】

第 1 バルーン 6 0 の装着位置となる挿入部 1 2 の外周面には、通気孔 6 4 が形成されている。通気孔 6 4 は、図 1 の手元操作部 1 4 に設けられたバルーン送気口 3 8 に連通されており、バルーン送気口 3 8 には後述のチューブ 1 1 0 を介してバルーン制御装置 1 0 0 に接続される。したがって、バルーン制御装置 1 0 0 によってエアを供給（以下送気ともいう）、吸引（以下排気ともいう）することによって、第 1 バルーン 6 0 を膨張、収縮させることができる。なお、第 1 バルーン 6 0 はエアを供給することによって略球状に膨張し、エアを吸引することによって挿入部 1 2 の外表面に張り付くようになっている。

【 0 0 2 7 】

一方、図 1 に示す挿入補助具 7 0 は筒状に形成されており、挿入部 1 2 の外径よりも僅かに大きい内径を有するとともに、十分な可撓性を備えている。挿入補助具 7 0 の基端には硬質の把持部 7 2 が設けられ、この把持部 7 2 から挿入部 1 2 を挿入するようになっている。

【 0 0 2 8 】

挿入補助具 7 0 の先端近傍には、第 2 バルーン 8 0 が装着される。第 2 バルーン 8 0 は、両端が窄まった略筒状に形成されており、挿入補助具 7 0 を貫通させた状態で装着され、不図示の糸を巻回することによって固定される。第 2 バルーン 8 0 には、挿入補助具 7 0 の外周面に貼り付けたチューブ 7 4 が連通され、このチューブ 7 4 の基端部にコネクタ 7 6 が設けられる。コネクタ 7 6 には、チューブ 1 2 0 が接続され、このチューブ 1 2 0 を介してバルーン制御装置 1 0 0 に接続される。したがって、バルーン制御装置 1 0 0 でエアを供給、吸引することによって、第 2 バルーン 8 0 を膨張、収縮させることができる。第 2 バルーン 8 0 は、送気によって略球状に膨張し、排気によって挿入補助具 7 0 の外周面に貼りつくようになっている。

【 0 0 2 9 】

挿入補助具 7 0 の基端側には注入口 7 8 が設けられている。この注入口 7 8 は、挿入補助具 7 0 の内周面に形成された開口（不図示）に連通される。したがって、注入口 7 8 から注射器等で潤滑剤（例えば水等）を注入することによって、挿入補助具 7 0 の内部に潤滑剤を供給することができる。よって、挿入補助具 7 0 に挿入部 1 2 を挿入した際に、挿入補助具 7 0 の内周面と挿入部 1 2 の外周面との摩擦を減らすことができ、挿入部 1 2 と挿入補助具 7 0 の相対的な移動をスムーズに行うことができる。

【 0 0 3 0 】

バルーン制御装置 1 0 0 は、第 1 バルーン 6 0 にエア等の流体を供給・吸引するとともに、第 2 バルーン 8 0 にエア等の流体を供給・吸引する装置である。バルーン制御装置 1 0 0 は主として、装置本体 1 0 2、及びリモートコントロール用のハンドスイッチ 1 0 4 で構成される。

【 0 0 3 1 】

10

20

30

40

50

図 3 に示すように、装置本体 102 の前面には、電源スイッチ SW 1、停止スイッチ SW 2、第 1 圧力表示部 106、第 2 圧力表示部 108、及び第 1 機能停止スイッチ SW 3、第 2 機能停止スイッチ SW 4 が設けられる。第 1 圧力表示部 106、第 2 圧力表示部 108 はそれぞれ、第 1 バルーン 60、第 2 バルーン 80 の圧力値を表示するパネルであり、バルーン破れ等の異常発生時にはこの圧力表示部 106、108 にエラーコードが表示される。

【0032】

第 1 機能停止スイッチ SW 3、第 2 機能停止スイッチ SW 4 はそれぞれ、後述の内視鏡用制御系統 A、挿入補助具用制御系統 B の機能を ON / OFF するスイッチであり、第 1 バルーン 60 と第 2 バルーン 80 の一方のみを使用する場合には、使用しない方の機能停止スイッチ SW 3、SW 4 を操作して機能を OFF にする。機能が OFF になった制御系統 A 又は B では、エアの供給、吸引が完全に停止し、その系統の圧力表示部 106、又は 108 も OFF になる。機能停止スイッチ SW 3、SW 4 は両方を OFF にすることによって、初期状態の設定等を行うことができる。例えば、両方の機能停止スイッチ SW 3、SW 4 を OFF にして、ハンドスイッチ 104 の全スイッチ SW 5 ~ SW 9 を同時に押下操作することによって、大気圧に対するキャリブレーションが行われる。

10

【0033】

装置本体 102 の前面には、第 1 バルーン 60 への送気・排気用チューブ 110、及び第 2 バルーン 80 へ送気・排気用チューブ 120 が接続される。各チューブ 110、120 と装置本体 102 との接続部分にはそれぞれ、第 1 バルーン 60、或いは第 2 バルーン 80 が破れた時の体液の逆流を防止するための逆流防止ユニット 112、122 が設けられる。逆流防止ユニット 112、122 は、装置本体 102 に着脱自在に装着された中空円盤状のケース（不図示）の内部に気液分離用のフィルタを組み込むことによって構成されており、装置本体 102 内に液体が流入することをフィルタによって防止する。

20

【0034】

なお、圧力表示部 106、108、機能停止スイッチ SW 3、SW 4、及び逆流防止ユニット 112、122 は、内視鏡 10 用と挿入補助具 70 用とが常に一定の配置になっている。すなわち、内視鏡用 10 用の圧力表示部 106、機能停止スイッチ SW 3、及び逆流防止ユニット 112 がそれぞれ、挿入補助具 70 用の圧力表示部 108、機能停止スイッチ SW 4、及び逆流防止ユニット 122 に対して右側に配置されている。

30

【0035】

一方、ハンドスイッチ 104 には、装置本体 102 側の停止スイッチ SW 2 と同様の停止スイッチ SW 5 と、第 1 バルーン 60 の加圧 / 減圧を指示する ON / OFF スwitch SW 6 と、第 1 バルーン 60 の圧力を保持するためのポーズスイッチ SW 7 と、第 2 バルーン 80 の加圧 / 減圧を支持する ON / OFF スwitch SW 8 と、第 2 バルーン 80 の圧力を保持するためのポーズスイッチ SW 9 と、小腸用の送気流量及び排気流量を設定するためのスイッチ SW 10 と、大腸用の送気流量及び排気流量を設定するためのスイッチ SW 11 とが設けられており、このハンドスイッチ 104 はコード 130 を介して装置本体 102 に電氣的に接続されている。なお、図 1 には示していないが、ハンドスイッチ 104 には、第 1 バルーン 60 や第 2 バルーン 80 の送気状態、或いは排気状態を示す表示部が設けられている。

40

【0036】

次に、バルーン制御装置 100（装置本体 102）の内部構成について図 4 を参照しながら詳細に説明する。図 4 は、バルーン制御装置 100 の内部構成を説明するための回路図である。

【0037】

図 4 に示すように、バルーン制御装置 100 は主として、その全体の制御を司る CPU 等の制御装置（図示せず）、制御系統 A、及び、制御系統 B を備えている。

【0038】

制御系統 A は、内視鏡 10 に装着されている第 1 バルーン 60 を制御するためのもので

50

ある。制御系統 A は、図示しない CPU 等の制御装置によって制御される送気・排気切り替え用の電磁弁 V A 3 を備えている。この電磁弁 V A 3 を送気側に切り替えると、第 1 バルーン 6 0 と送気用（加圧用）ポンプ P A 1 との間に送気用管路が設定される。したがって、送気用ポンプ P A 1 を作動させると、第 1 バルーン 6 0 にはその設定された送気用管路を介して送気されることになる。これにより、第 1 バルーン 6 0 は膨張し始める。

【 0 0 3 9 】

一方、電磁弁 V A 3 を排気側に切り替えると、第 1 バルーン 6 0 と排気用（減圧用）ポンプ P A 2 との間に排気用管路が設定される。したがって、排気用ポンプ P A 2 を作動させると、第 1 バルーン 6 0 からその設定された排気用管路を介して排気されることになる。これにより、第 1 バルーン 6 0 は収縮し始める。

10

【 0 0 4 0 】

電磁弁 V A 3 と送気用ポンプ P A 1 との間（の配管の途中）には図示しない CPU 等の制御装置によって制御される流量コントローラ 1 4 0 が設けられている。コントローラ 1 4 0 としては、例えばニードル型の流量制御弁が考えられる。この流量コントローラ 1 4 0 により送気用管路内の流量（送気流量）を調節することが可能となっている。

【 0 0 4 1 】

また、電磁弁 V A 3 と送気用ポンプ P A 1 との間（の配管の途中）には図示しない CPU 等の制御装置によって制御される開閉用の電磁弁 V A 1 が設けられている。この電磁弁 V A 1 を閉じると、第 1 バルーン 6 0 との間の送気用管路が閉管路に設定される。すなわち、電磁弁 V A 1 を閉じることで、送気用管路内（ひいては第 1 バルーン 6 0 の内部圧力）を一定圧力に保つことが可能となっている。

20

【 0 0 4 2 】

また、電磁弁 V A 3 と排気用ポンプ P A 2 との間（の配管の途中）にも図示しない CPU 等の制御装置によって制御される流量コントローラ 1 4 0 が設けられている。この流量コントローラ 1 4 0 により排気用管路内の流量（排気流量）を調節することが可能となっている。

【 0 0 4 3 】

また、電磁弁 V A 3 と排気用ポンプ P A 2 との間（の配管の途中）には図示しない CPU 等の制御装置によって制御される開閉用の電磁弁 V A 2 が設けられている。この電磁弁 V A 2 を閉じると、第 1 バルーン 6 0 との間の排気用管路が閉管路に設定される。すなわち、電磁弁 V A 2 を閉じることで、排気用管路内（ひいては第 1 バルーン 6 0 の内部圧力）を一定圧力に保つことが可能となっている。

30

【 0 0 4 4 】

電磁弁 V A 3 と逆流防止ユニット 1 1 2 との間（の管路の途中）にはマニホールド 1 4 1 を介して共通管路内（ひいては第 1 バルーン 6 0 の内部圧力）の圧力を検出するための圧力センサ 1 4 2 が設けられている。なお、圧力センサ 1 4 2 は、図示しない CPU 等の制御装置に接続されている。

【 0 0 4 5 】

また、電磁弁 V A 3 と逆流防止ユニット 1 1 2 との間（の管路の途中）には共通管路内の流量（送気流量、排気流量）を検出するための流量計 1 4 3（流量センサともいう）が設けられている。なお、流量計 1 4 3 は、図示しない CPU 等の制御装置に接続されている。

40

【 0 0 4 6 】

制御系統 B は、内視鏡挿入補助具 7 0 に装着されている第 2 バルーン 8 0 を制御するためのものであるが、制御系統 A と同一の構成であるため、同一の符号を付して、その説明を省略する。

【 0 0 4 7 】

次に、上記のように構成されたバルーン制御装置 1 0 0 の動作（加圧処理）について図面を参照しながら説明する。

【 0 0 4 8 】

50

図 5 は、加圧処理について説明するためのフローチャートである。

【 0 0 4 9 】

以下の動作（加圧処理）は、バルーン制御装置 1 0 0 において、電源スイッチ S W 1 がオンされ、その内部メモリに所定プログラムが読み込まれ、図示しない C P U 等の制御装置がその所定プログラムを実行することで実現されるものとする。以下、制御系統 A における処理について説明する。

【 0 0 5 0 】

バルーン制御装置 1 0 0 においては、ハンドスイッチ 1 0 4 に小腸用の送気流量及び排気流量を設定するためのスイッチ S W 1 0 と、大腸用の送気流量及び排気流量を設定するためのスイッチ S W 1 1 が設けられている（本発明の部位選択手段に相当）。内視鏡 1 0（内視鏡挿入部 1 2）及び挿入補助具 7 0 を小腸に挿入するのであれば、スイッチ S W 1 0 を操作し、大腸に挿入するのであれば、スイッチ S W 1 1 を操作することになる（ステップ S 1 0）。

10

【 0 0 5 1 】

スイッチ S W 1 0 が操作されると、小腸用の送気流量 S R 1 及び排気流量 H R 1 が設定される（ステップ S 1 2）。一方、スイッチ S W 1 1 が操作されると大腸用の送気流量 S R 2 及び排気流量 H R 2 が設定される（本発明の設定手段に相当）。

【 0 0 5 2 】

次に、スイッチ S W 6 が操作され第 1 バルーン 6 0 の加圧指示が入力されると（ステップ S 1 4 : Y e s）、ステップ S 1 0 で設定された流量（S R 1 又は S R 2）で加圧動作を開始する（ステップ S 1 6）。すなわち、電磁弁 V A 3 が送気側に切り替えられ、かつ、電磁弁 V A 1 が開かれることにより、第 1 バルーン 6 0 と送気用（加圧用）ポンプ P A 1 との間に送気用管路が設定される。これとともに、送気用（加圧用）のポンプ P A 1 を作動させ、さらに送気流量がステップ S 1 0 で設定された流量（S R 1 又は S R 2）となるように流量コントローラ 1 4 0 が制御される。

20

【 0 0 5 3 】

したがって、第 1 バルーン 6 0 にはその設定された送気用管路を介して流量 S R 1 又は S R 2 で送気されることになる。これにより、第 1 バルーン 6 0 は膨張し始める。

【 0 0 5 4 】

圧力センサ 1 4 2 により検出された第 1 バルーン 6 0 の内部圧力が予め設定された設定圧 P 1 に達すると（ステップ S 1 8 : Y e s）、送気流量が予め定められた流量 R 2（流量 S R 1 又は S R 2 よりも小さい）となるように流量コントローラ 1 4 0 が制御される。このように、当初は送気流量を大きくし（流量 S R 1 又は S R 2）、途中から送気流量を小さく（流量 R 2）することにより、第 1 バルーン 6 0 の膨張速度を高速化することが可能となる。

30

【 0 0 5 5 】

次に、圧力センサ 1 4 2 により検出された第 1 バルーン 6 0 の内部圧力が予め設定された設定圧 P 2（設定圧 P 1 よりも大きい）に達すると（ステップ S 2 2 : Y e s）、加圧動作を停止する（ステップ S 2 4）。すなわち、電磁弁 V A 1 を閉じる。あるいは、図 6 に示すように、流量が経時的に低下するように流量コントローラ 1 4 0 が制御される。

40

【 0 0 5 6 】

これにより、電磁弁 V A 1（又は流量コントローラ 1 4 0）と第 1 バルーン 6 0 との間に閉管路が設定される。すなわち、電磁弁 V A 1 を閉じることで、送気用管路内（ひいては第 1 バルーン 6 0 の内部圧力）を一定圧力（設定圧 P 2）に保つことが可能となっている。

【 0 0 5 7 】

以上説明したように、上記加圧処理によれば、当初は送気流量を大きくし（流量 R 1）、途中から（設定圧 P 1 に達したときから）送気流量を小さく（流量 R 2）することにより、第 1 バルーン 6 0 の膨張速度を高速化することが可能となる。

【 0 0 5 8 】

50

また、スイッチ S W 1 0、S W 1 1 により内視鏡挿入部 1 2 等が挿入される消化管に応じた送気流量 S R 1 又は S R 2 を設定することが可能となる。すなわち、小腸であれば流量 S R 1 を設定し、大腸であれば流量 S R 2 (= S R 1 × 3) のように、消化管の種類に応じて送気流量を設定することが可能となる。したがって、従来、第 1 バルーン 6 0 が膨らんで腸壁にあたり設定圧 P 2 に達するまでに要する時間が小腸で約 1 0 秒、大腸で約 3 0 秒であったとしても、上記のように流量を設定することで、大腸における第 1 バルーン 6 0 内部圧力が設定圧 P 2 に達するまでの時間 (すなわち、第 1 バルーン 6 0 が固定されるまでの時間) が約 1 / 3 となり、小腸における所要時間と略等しくなる。すなわち、消化管の種類にかかわらず、第 1 バルーン 6 0 内部圧力が設定圧 P 2 に達するまでの時間 (すなわち、第 1 バルーン 6 0 が固定されるまでの時間) 差をなくす (もしくは少なくする) ことが可能となる。

10

【 0 0 5 9 】

なお、制御系統 B においても、第 2 バルーン 8 0 の加圧処理が実行されるようになって
いるが、上記制御系統 A と同様の処理であるため、その説明を省略する。

【 0 0 6 0 】

次に、バルーン制御装置 1 0 0 の動作 (減圧処理) について図面を参照しながら説明する。

【 0 0 6 1 】

図 7 は、減圧処理について説明するためのフローチャートである。

【 0 0 6 2 】

以下の動作 (減圧処理) は、バルーン制御装置 1 0 0 において、電源スイッチ S W 1 が
オンされ、その内部メモリに所定プログラムが読み込まれ、図示しない C P U 等の制御装
置がこの所定プログラムを実行することで実現されるものとする。以下、制御系統 A にお
ける処理について説明する。

20

【 0 0 6 3 】

バルーン制御装置 1 0 0 においては、ハンドスイッチ 1 0 4 に小腸用の送気流量及び排
気流量を設定するためのスイッチ S W 1 0 と、大腸用の送気流量及び排気流量を設定する
ためのスイッチ S W 1 1 が設けられている。内視鏡 1 0 (内視鏡挿入部 1 2) 及び挿入補
助具 7 0 を小腸に挿入するのであれば、スイッチ S W 1 0 を操作し、大腸に挿入するの
であれば、スイッチ S W 1 1 を操作することになる (ステップ S 3 0) 。

30

【 0 0 6 4 】

スイッチ S W 1 0 が操作されると、小腸用の送気流量 S R 1 及び排気流量 H R 1 が設定
される (ステップ S 3 2) 。一方、スイッチ S W 1 1 が操作されると大腸用の送気流量 S
R 2 及び排気流量 H R 2 が設定される。

【 0 0 6 5 】

次に、スイッチ S W 6 が操作され第 1 バルーン 6 0 の減圧指示が入力されると (ステッ
プ S 3 4 : Y e s)、ステップ S 3 2 で設定された流量 (H R 1 又は H R 2) で減圧動作
を開始する (ステップ S 3 6) 。すなわち、電磁弁 V A 3 が排気側に切り替えられ、電磁
弁 V A 1 が閉じられ、かつ、電磁弁 V A 2 が開けられることにより、第 1 バルーン 6 0 と
排気用 (減圧用) ポンプ P A 2 との間に排気用管路が設定される。これとともに、排気用
(減圧用) のポンプ P A 2 を作動させ、さらに排気流量がステップ S 3 2 で設定された流
量 (H R 1 又は H R 2) となるように流量コントローラ 1 4 0 が制御される。

40

【 0 0 6 6 】

したがって、第 1 バルーン 6 0 からその設定された排気用管路を介して流量 H R 1 又は
H R 2 で排気されることになる。これにより、第 1 バルーン 6 0 は収縮し始める。

【 0 0 6 7 】

圧力センサ 1 4 2 により検出された第 1 バルーン 6 0 の内部圧力が予め設定された設定
圧 P 3 に達すると (ステップ S 3 8 : Y e s)、排気流量が予め定められた流量 R 4 (流
量 H R 1 又は H R 2 よりも小さい) となるように流量コントローラ 1 4 0 が制御される
。このように、当初は排気流量を大きくし (流量 H R 1 又は H R 2)、途中から排気流量

50

を小さく（流量 R 4）することにより、第 1 バルーン 6 0 の収縮速度を高速化することが可能となる。

【 0 0 6 8 】

次に、圧力センサ 1 4 2 により検出された第 1 バルーン 6 0 の内部圧力が予め設定された設定圧 P 4（設定圧 P 3 よりも小さい）に達すると（ステップ S 4 2：Y e s）、減圧動作を停止する（ステップ S 4 4）。すなわち、電磁弁 V A 2 を閉じる。あるいは、図 8 に示すように、流量が経時的に低下するように流量コントローラー 1 4 0 が制御される。

【 0 0 6 9 】

これにより、電磁弁 V A 2（又は流量コントローラー 1 4 0）と第 1 バルーン 6 0 との間に閉管路が設定される。すなわち、電磁弁 V A 2 を閉じることで、排気用管路内（ひいては第 1 バルーン 6 0 の内部圧力）を一定圧力（設定圧 P 4）に保つことが可能となっている。

10

【 0 0 7 0 】

以上説明したように、上記減圧処理によれば、当初は排気流量を大きくし（流量 H R 1、H R 2）、途中から（設定圧 P 3 に達したときから）排気流量を小さく（流量 R 4）することにより、第 1 バルーン 6 0 の収縮速度を高速化することが可能となる。

【 0 0 7 1 】

また、スイッチ S W 1 0、S W 1 1 により内視鏡挿入部 1 2 等が挿入される消化管に応じた排気流量 H R 1 又は H R 2 を設定することが可能となる。すなわち、小腸であれば流量 H R 1 を設定し、大腸であれば流量 H R 2（= H R 1 × 3）のように、消化管の種類に応じて排気流量を設定することが可能となる。したがって、従来、第 1 バルーン 6 0 が収縮して設定圧 P 4 に達するまでに要する時間が小腸で約 1 0 秒、大腸で約 3 0 秒であったとしても、上記のように流量を設定することで、大腸における第 1 バルーン 6 0 内部圧力が設定圧 P 4 に達するまでの時間が約 1 / 3 となり、小腸における所要時間と略等しくなる。すなわち、消化管の種類にかかわらず、第 1 バルーン 6 0 内部圧力が設定圧 P 4 に達するまでの時間差をなくす（もしくは少なくする）ことが可能となる。

20

【 0 0 7 2 】

なお、制御系統 B においても、第 2 バルーン 8 0 の減圧処理が実行されるようになっていいるが、上記制御系統 A と同様の処理であるため、その説明を省略する。

【 0 0 7 3 】

30

次に、変形例について説明する。

【 0 0 7 4 】

上記実施形態においては、C P U 等の制御装置によって制御されるニードル型の流量制御弁により、送気流量及び排気流量を制御するように説明したが、本発明はこれに限定されない。例えば、図 9 に示すように、図示しない C P U 等の制御装置によって制御される回転数コントローラー 1 4 4 により送気用ポンプ P A 1 駆動用のモータ、及び排気用ポンプ P A 2 駆動用のモータを制御することで、送気流量及び排気流量を制御するようにしてもよい。あるいは、マニホールド 1 4 3 として固定絞りが複数内蔵されたものをを用い、各絞りを C P U 等の制御装置により切り替えることで、送気流量及び排気流量を制御するようにしてもよい。

40

【 0 0 7 5 】

また、上記実施形態においては、スイッチ S W 1 0 又は S W 1 1 を操作することにより消化管の種類（小腸か大腸か）を選択し、この選択された消化管に応じた流量が設定され、その設定された流量で送気又は排気されるように説明したが、本発明はこれに限定されない。例えば、小腸、大腸以外のその他の消化管を選択可能に構成してもよい（例えば別の選択のスイッチを設ける）。あるいは、消化管の径は性別や年齢によって異なると考えられるから、消化管の種類とともに、被験者の性別や年齢等の属性も特定（又は選択）させ（本発明の属性特定手段に相当）、この特定された消化管、性別、年齢等の属性に応じた流量を設定し、その設定された流量で送気又は排気するように構成してもよい。

【 0 0 7 6 】

50

あるいは、図 1 に示すように、内視鏡 10 をプロセッサ 26 正面の接続部に接続し、プロセッサ 26 がこの接続部に接続された内視鏡の用途を特定し（本発明の用途特定手段に相当）、この特定した内視鏡の用途を、プロセッサ 26 とバルーン制御装置 10 とを接続するケーブル（図示せず）等を介してバルーン制御装置 10 に伝達し、バルーン制御装置 10 がこの特定された内視鏡 10 の用途に応じた流量を設定し、その設定された流量で送気又は排気するように構成してもよい。

【0077】

内視鏡の用途を特定する手段については、各種の手段が考えられる。例えば、内視鏡 10（の内部メモリ等）にその内視鏡の識別子（例えば大腸用の内視鏡であれば大腸用内視鏡 ID、小腸用の内視鏡であれば小腸用内視鏡 ID）を格納しておき、内視鏡 10 がプロセッサ 26 正面の接続部に接続されると、プロセッサ 26 がこの接続部に接続された内視鏡 10 から識別子を読み取り（本発明の読取手段に相当）、この読み取られた識別子に基づいてプロセッサ 26 正面の接続部に接続された内視鏡 10 の用途を特定する（例えば、識別子と用途とを対応づけたテーブルを参照することにより特定する）ことが考えられる。

10

【0078】

このようにすれば、内視鏡 10 がプロセッサ 26 に接続されたときに内視鏡 10 から識別子（例えば内視鏡 ID）を読み取り、その識別子に基づいて内視鏡 10 の用途（例えば大腸用の内視鏡か小腸用の内視鏡か）を自動で認識して、その内視鏡 10 の用途に応じて送気流量及び / 又は排気流量を設定することが可能となる。

20

【0079】

なお、内視鏡 10 のみのバルーンを使用して、腸管を手繰り寄せるシングルバルーン法を適用する場合、通常のダブルバルーン法適用時よりも、流量を多く設定することも考えられる。つまり、シングルバルーン法で腸管を手繰り寄せる場合、バルーンを膨らませて腸管を固定し、その状態で腸管を手繰り寄せた後、バルーンを縮ませて手繰り寄せた腸管が元の状態に復元する前に内視鏡（スコープ）を前進させ、またバルーンを膨らませて腸管を固定し、その状態で腸管を手繰り寄せるという操作を繰り返すため、腸管が元の状態に復元する前に次の場所でバルーンを膨らませなければならず、バルーンの膨縮を瞬時に行う必要がある。そこで、スイッチ SW 11（本発明の手技選択手段に相当）を操作する。あるいは、このスイッチ SW 11 に相当する高速スイッチを別途設け、この高速スイッチを操作する。このようにすれば、スイッチ SW 11 によりシングルバルーン法が選択されたのであれば流量 R 1 を設定し、スイッチ SW 10 あるいはスイッチ SW 10 に相当する低速スイッチによりダブルバルーン法が選択されたのであれば流量 R 2（ $R 1 > R 2$ ）を設定するというように、手技に応じて流量を設定することが可能となる。したがって、上記のようにシングルバルーン法を選択して流量を多く設定することで、第 1 バルーン 60 の膨張・収縮時間が短くなり、手繰り寄せた腸管戻りを少なくすることができ、シングルバルーン法によっても、腸内検査を効率よく行うことが可能となる。

30

【0080】

なお、シングルバルーン法とダブルバルーン法とで適切な送気流量及び / 又は排気流量に切り換えるに際して、スイッチで切り換えるのではなく、内視鏡の識別子をプロセッサで読み取って、その読み取られた識別子でシングルバルーン法かダブルバルーン法かを判断し、自動で適切な送気流量及び / 又は排気流量に切り換えてもよい。

40

【0081】

上記実施形態はあらゆる点で単なる例示にすぎない。これらの記載によって本発明は限定的に解釈されるものではない。本発明はその精神または主要な特徴から逸脱することなく他の様々な形で実施することができる。

【符号の説明】

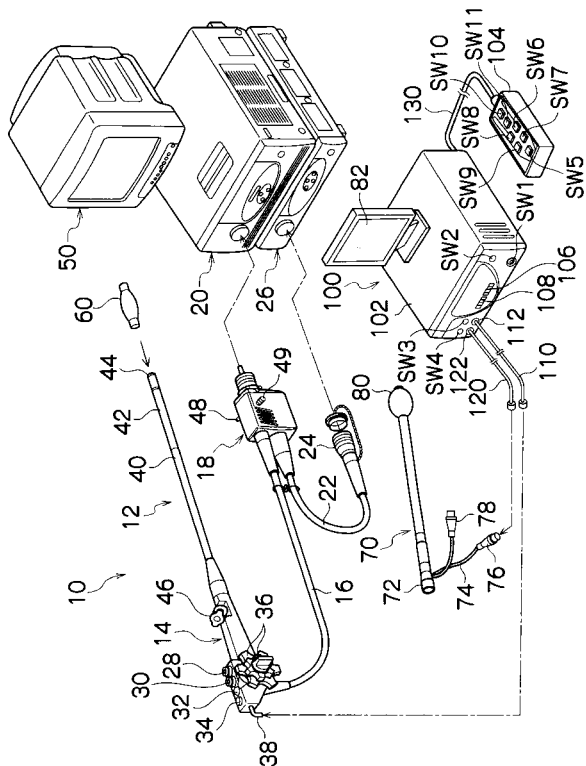
【0082】

10 ... 内視鏡、12 ... 挿入部、14 ... 手元操作部、20 ... 光源装置、26 ... プロセッサ、50 ... モニタ、60 ... 第 1 バルーン、70 ... 挿入補助具、80 ... 第 2 バルーン、100

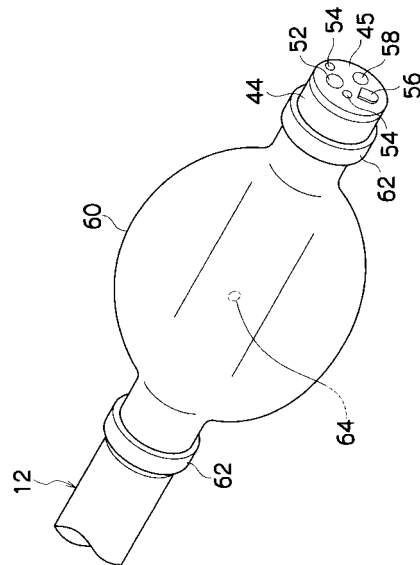
50

...バルーン制御装置、102...装置本体、104...ハントスイッチ、106...第1圧力表示部、108...第2圧力表示部、140...流量コントローラー、142...圧力センサ、143...流量計(流量センサ)、PA1、PA2...ポンプ、VA1、VA2、VA3...電磁弁

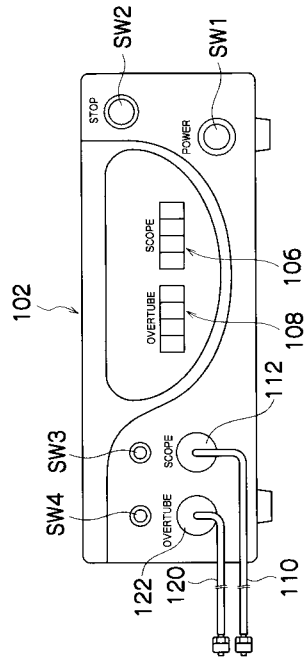
【図1】



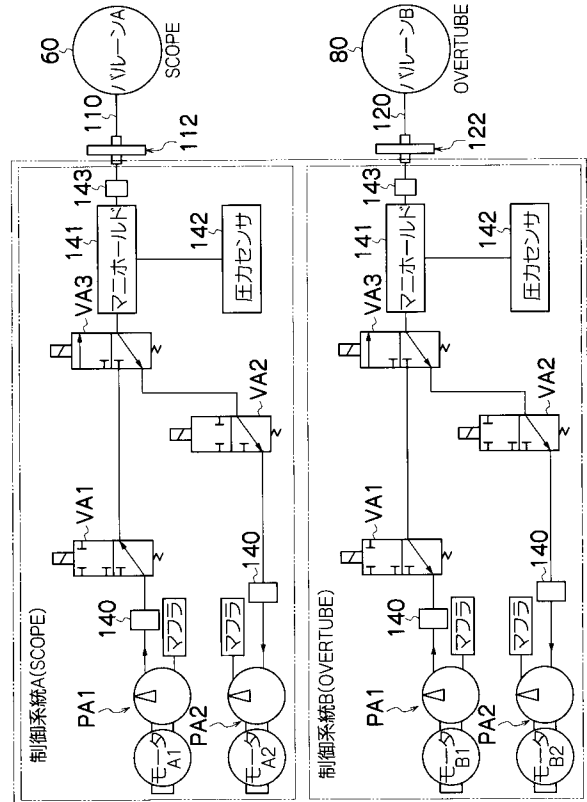
【図2】



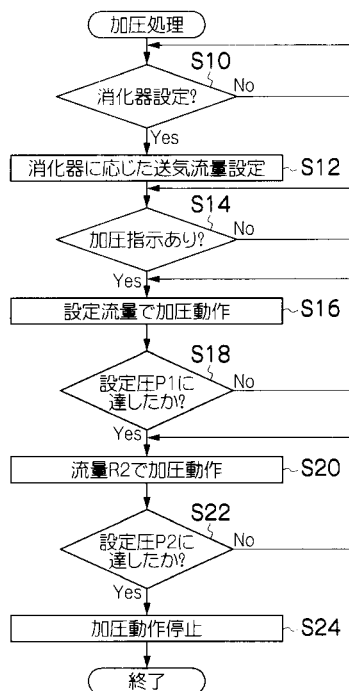
【図 3】



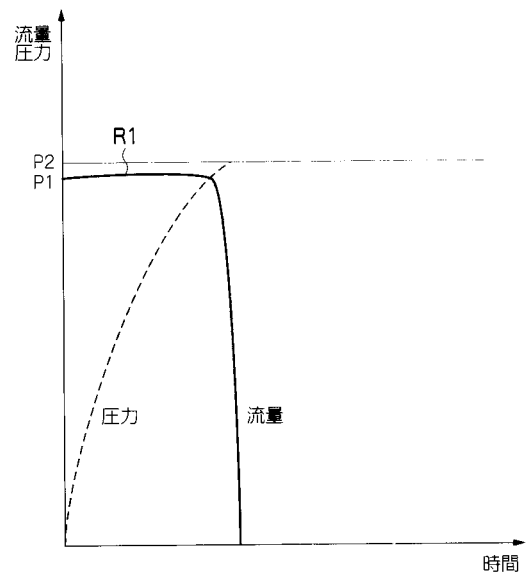
【図 4】



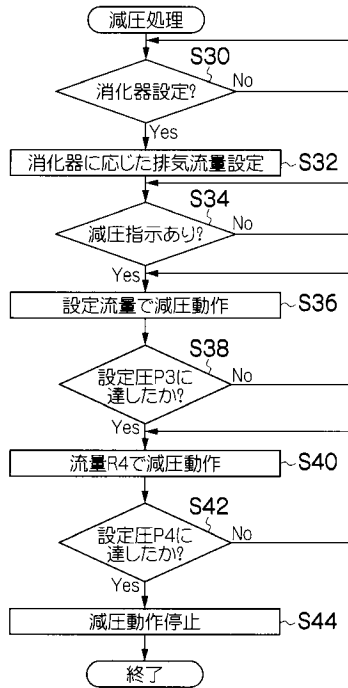
【図 5】



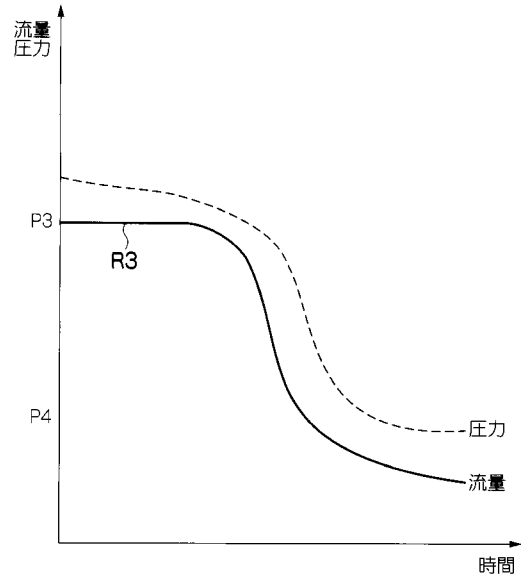
【図 6】



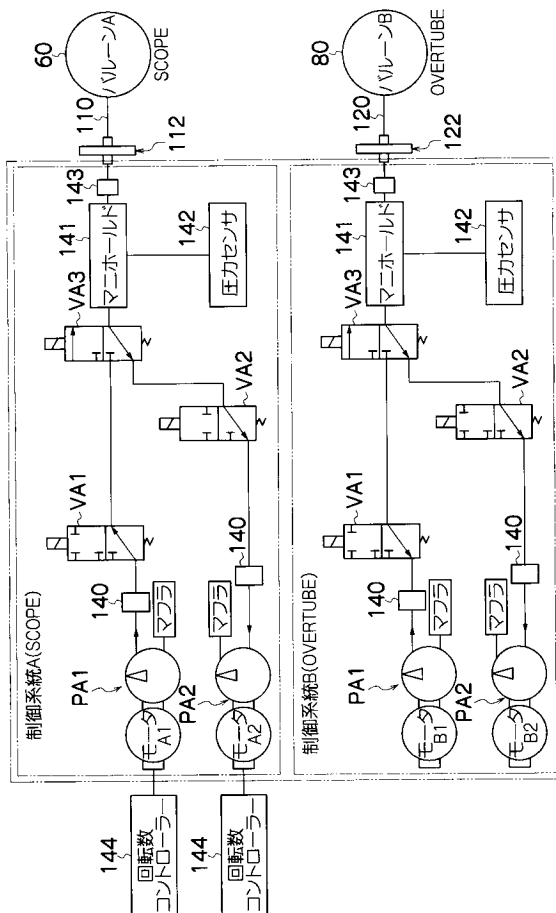
【図 7】



【図 8】



【図 9】



专利名称(译)	内窥镜系统		
公开(公告)号	JP2011229988A	公开(公告)日	2011-11-17
申请号	JP2011181821	申请日	2011-08-23
[标]申请(专利权)人(译)	富士胶片株式会社		
申请(专利权)人(译)	富士胶片株式会社		
[标]发明人	関口正		
发明人	関口 正		
IPC分类号	A61B1/00		
FI分类号	A61B1/00.332.Z A61B1/00.320.C A61B1/00.640 A61B1/01.513 A61B1/015 A61B1/015.513 G02B23/24.A		
F-TERM分类号	4C161/FF36 4C161/GG11 4C161/GG25 4C161/HH02 4C161/HH05 4C161/HH13 4C161/JJ11 2H040/BA23 2H040/DA16 2H040/DA54 2H040/DA57		
其他公开文献	JP5400841B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

解决的问题：连接内窥镜时自动识别内窥镜（例如，大肠内窥镜或小肠内窥镜）的使用，并根据内窥镜供应空气。提供一种能够设定流量和/或排气流量的内窥镜系统。解决方案：安装在内窥镜插入部分和/或引导内窥镜插入部分的插入辅助工具上的球囊，向球囊的空气供应流量和/或从球囊的排气流量。用于调节流量的流量调节装置，用于设置空气供应流量和/或排气流量的设定装置，以及用于控制流量调节装置的控制装置，以使得通过设置装置来设置空气供应流量和/或排气流量。装置，连接有内窥镜的连接部，以及用于确定连接到该连接部的内窥镜的用途的用途指定装置，其中，设定装置由用途指定装置指定。其特征在于，根据内窥镜的用途来设定供气流量或排气流量。[选择图]图5

