

(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2011-87962

(P2011-87962A)

(43) 公開日 平成23年5月6日(2011.5.6)

(51) Int.Cl.
A61B 1/04 (2006.01)F I
A61B 1/04 370テーマコード (参考)
4C061

審査請求 有 請求項の数 1 O L (全 17 頁)

(21) 出願番号 特願2010-293485 (P2010-293485)
 (22) 出願日 平成22年12月28日 (2010.12.28)
 (62) 分割の表示 特願2004-118257 (P2004-118257)
 の分割
 原出願日 平成16年4月13日 (2004.4.13)
 (31) 優先権主張番号 特願2003-310627 (P2003-310627)
 (32) 優先日 平成15年9月2日 (2003.9.2)
 (33) 優先権主張国 日本国(JP)

(特許庁注：以下のものは登録商標)

1. Bluetooth

(71) 出願人 000000376
 オリンパス株式会社
 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号
 (74) 代理人 100076233
 弁理士 伊藤 進
 (72) 発明者 八巻 正英
 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オ
 リンパスメディカルシステムズ株式会社内
 Fターム(参考) 4C061 NN03 NN07 UU08 VV03 WW10
 WW13 WW15 WW18 YY02 YY03
 YY12 YY14 YY18

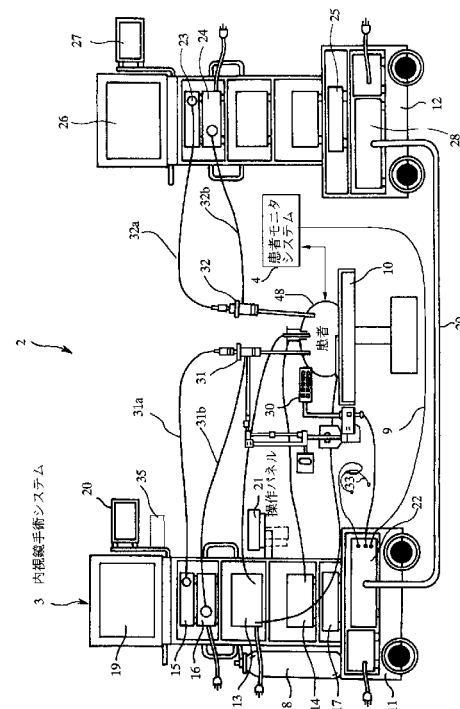
(54) 【発明の名称】 内視鏡システム

(57) 【要約】

【課題】 正確な医療情報の保存 / 再生し、手術中に行なわれた処置内容を忠実に再現させる。

【解決手段】 患者情報を収集する複数の医療機器と、前記複数の医療機器と通信可能であると共に独自のリアルタイムクロックを有するネットワークを介して他の機器と通信可能なシステムコントローラと、前記システムコントローラ内に設置され、当該システムコントローラ自身のリアルタイムクロックを有すると共に連続的なタイムスタンプを生成する制御手段と、を有する内視鏡システムにおいて、前記システムコントローラは、前記複数の医療機器からの患者情報を受信した際には、当該受信したタイミングの時間情報を前記複数の医療機器に付与し、かつ、前記複数の医療機器に係る患者情報を前記ネットワークを介して前記他の機器に送信する際には、当該送信するタイミングの時間情報を共に送信する。

【選択図】 図1



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

患者情報を収集する複数の医療機器と、

前記複数の医療機器と通信可能であると共に独自のリアルタイムクロックを有するネットワークを介して他の機器と通信可能なシステムコントローラと、

前記システムコントローラ内に設置され、当該システムコントローラ自身のリアルタイムクロックを有すると共に連続的なタイムスタンプを生成する制御手段と、

を有する内視鏡システムにおいて、

前記システムコントローラは、前記複数の医療機器からの患者情報を受信した際には、当該受信したタイミングの時間情報を前記複数の医療機器に付与し、かつ、前記複数の医療機器に係る患者情報を前記ネットワークを介して前記他の機器に送信する際には、当該送信するタイミングの時間情報を共に送信する

ことを特徴とする内視鏡システム。

【発明の詳細な説明】**【技術分野】****【0001】**

本発明は、複数の医療機器を制御する内視鏡システムに関する。

【背景技術】**【0002】**

従来、内視鏡手術において、術者は術中画像を記録装置（以下 V T R ）に録画しておき、手術後に、処置器具の動きや組織の状態などからどのような処置を行ったか確認していた。

【0003】

また、内視鏡システムにおいては、電気メスの設定・出力回数や気腹装置の送気量、患者の腹腔圧パラメータの変化を保存しておくことができ、確実に手術が行なわれたか確認することが出来た。

【0004】

どちらも、手術を行った証拠としては有効であるが、V T R だけであったり、パラメータの変化だけでは、どのように手術が行なわれたかがわかりづらい。

【0005】

もし、その両方を関連つけることができれば、手術の行なわれた履歴を忠実に再現をすることができる。

【0006】

そこで、例えば特開 2 0 0 3 - 7 6 7 8 6 号公報、特開 2 0 0 3 - 7 0 7 4 8 号公報等において、P C で内視鏡画像をデジタルデータとして取り込み、医療情報と一緒にネットワーク伝送にて配信し、送り先の P C 上でそれぞれ同時に表示させようとする技術が提案されている。

【先行技術文献】**【特許文献】****【0007】**

【特許文献 1】特開 2 0 0 3 - 7 6 7 8 6 号公報

【特許文献 2】特開 2 0 0 3 - 7 0 7 4 8 号公報

【発明の概要】**【発明が解決しようとする課題】****【0008】**

従来よりネットワーク伝送を用いる技術においては、一般的には T C P / I P 、 U D P (User Datagram Protocol) 、 R T P (Real-time Transport Protocol) などの通信方式がある。

【0009】

しかしながら、これらの通信プロトコルは、P 2 P (Peer to Peer) 、もしくは 1 対 N

10

20

30

40

50

の伝送するためのものであり、例えば上記内視鏡システムのような、異なる通信プロトコルを持つ複数の医療装置からリアルタイムにパラメータを取得しようとする場合（N対1の伝送）は、患者もしくは機器パラメータの変化と画像の変化にずれが生じてしまう。

【0010】

その理由として、内視鏡画像の生成装置と、腹腔圧や血圧、そして、治療機の出パラメータを生成する装置は各々異なるものであり、各装置のもつ時間情報にずれがあったり、通信によるディレイ時間があるため、内視鏡画像の動作と機器パラメータの変化が一致しないので正確な情報表示にならないからである。

【0011】

手術中は通信によりパラメータを取得する機器が存在しているので、若干のディレイがあったとしても装置側の警告やパラメータ変化を見て確認することはできるが、保存／再生においては、各機器側の情報を見ることができないため不自然になる。

【0012】

本発明は、上記事情に鑑みてなされたものであり、正確な医療情報の保存／再生し、手術中行なわれた処置内容を忠実に再現させることのできる内視鏡システムを提供することを目的としている。

【課題を解決するための手段】

【0013】

本発明の内視鏡システムは、患者情報を収集する複数の医療機器と、前記複数の医療機器と通信可能であると共に独自のリアルタイムクロックを有するネットワークを介して他の機器と通信可能なシステムコントローラと、前記システムコントローラ内に設置され、当該システムコントローラ自身のリアルタイムクロックを有すると共に連続的なタイムスタンプを生成する制御手段と、を有する内視鏡システムにおいて、前記システムコントローラは、前記複数の医療機器からの患者情報を受信した際には、当該受信したタイミングの時間情報を前記複数の医療機器に付与し、かつ、前記複数の医療機器に係る患者情報を前記ネットワークを介して前記他の機器に送信する際には、当該送信するタイミングの時間情報を共に送信することとする。

【発明の効果】

【0014】

本発明によれば、正確な医療情報の保存／再生し、手術中行なわれた処置内容を忠実に再現させることができるという効果がある。

【図面の簡単な説明】

【0015】

【図1】本発明の実施例1に係る内視鏡手術システムの構成を示す構成図

【図2】図1のシステムコントローラの構成を示すブロック図

【図3】図2の記憶部の記憶エリアの構成を示す図

【図4】図1の表示装置における表示レイアウトの一例を示す図

【図5】図1の電気メスの動作発生タイミングを示す図

【図6】図2のシステムコントローラの作用を示すフローチャート

【図7】図6の順次保存を行なう保存処理を示すフローチャート

【図8】本発明の実施例2に係る図8は内視鏡手術システムの構成を示す構成図

【図9】図8の内視鏡手術システムでの通信データのデータ構造を示す図

【図10】図8の第2のシステムコントローラの作用を説明するフローチャート

【図11】本発明の実施例3に係る表示装置あるいはPC上の液晶モニタで再生したときの表示レイアウトの一例を示す図

【図12】本発明の実施例4に係る内視鏡手術システムの構成を示す構成図

【図13】本発明の実施例5に係る内視鏡手術システムの構成を示す構成図

【図14】図13のローカルネットワークの構成例を示すブロック図

【発明を実施するための最良の形態】

【0016】

10

20

30

40

50

以下、図面を参照しながら本発明の実施例について述べる。

【実施例 1】

【0017】

図 1 ないし図 7 は本発明の実施例 1 に係わり、図 1 は内視鏡手術システムの構成を示す構成図、図 2 は図 1 のシステムコントローラの構成を示すブロック図、図 3 は図 2 の記憶部の記憶エリアの構成を示す図、図 4 は図 1 の表示装置における表示レイアウトの一例を示す図、図 5 は図 1 の電気メスの動作発生タイミングを示す図、図 6 は図 2 のシステムコントローラの作用を示すフローチャート、図 7 は図 6 の順次保存を行なう保存処理を示すフローチャートである。

【0018】

まず、図 1 を用いて手術室 2 に配置される内視鏡手術システム 3 の全体構成を説明する。

【0019】

図 1 に示すように、手術室 2 内には、患者 4 8 が横たわる患者ベッド 1 0 と、内視鏡手術システム 3 が配置される。この内視鏡手術システム 3 は、第 1 カート 1 1 及び第 2 カート 1 2 を有している。

【0020】

第 1 カート 1 1 には、被制御装置である医療機器として例えば電気メス装置 1 3、気腹装置 1 4、内視鏡用カメラ装置 1 5、光源装置 1 6 及びビデオテーブルコーダ (VTR) 1 7 等の装置類と、二酸化炭素等を充填したガスボンベ 1 8 が載置されている。内視鏡用カメラ装置 1 5 は、カメラケーブル 3 1 a を介して第 1 の内視鏡 3 1 に接続される。光源装置 1 6 は、ライトガイドケーブル 3 1 b を介して第 1 の内視鏡 3 1 に接続される。

【0021】

また、第 1 カート 1 1 には、表示装置 1 9、第 1 の集中表示パネル 2 0、操作パネル 2 1 等が載置されている。表示装置 1 9 は、内視鏡画像等を表示する、例えば TV モニタである。

【0022】

集中表示パネル 2 0 は、手術中のあらゆるデータを選択的に表示させることが可能な表示手段となっている。操作パネル 2 1 は、例えば液晶ディスプレイ等の表示部とこの表示部上に一体的に設けられた例えばタッチセンサにより構成され、非滅菌域にいる看護師等が操作する集中操作装置になっている。

【0023】

更に、第 1 カート 1 1 には、制御装置であるシステムコントローラ 2 2 が載置されている。このシステムコントローラ 2 2 には、上述の電気メス装置 1 3 と気腹装置 1 4 と内視鏡用カメラ装置 1 5 と光源装置 1 6 と VTR 1 7 とが、図示しない通信線を介して接続されている。システムコントローラ 2 2 には、ヘッドセット型のマイク 3 3 が接続できるようになっており、システムコントローラ 2 2 はマイク 3 3 から入力された音声を認識し、術者の音声により各機器を制御できるようになっている。

【0024】

また、第 1 カート 1 1 には、第 1 の内視鏡 3 1 や、電気メス装置 1 3 の処置具などに埋め込まれている ID タグより、物の個別 ID 情報を無線にて読み取り / 書き取りできる R F I D (Radio Frequency Identification) 端末 3 5 が設けられている。

【0025】

一方、前記第 2 カート 1 2 には、被制御装置である内視鏡用カメラ装置 2 3、光源装置 2 4、画像処理装置 2 5、表示装置 2 6 及び第 2 の集中表示パネル 2 7 とが載置されている。

【0026】

内視鏡用カメラ装置 2 3 はカメラケーブル 3 2 a を介して第 2 の内視鏡 3 2 に接続される。光源装置 2 4 はライトガイドケーブル 3 2 b を介して第 2 の内視鏡 3 2 に接続される。

。

10

20

30

40

50

【 0 0 2 7 】

表示装置 2 6 は、内視鏡用カメラ装置 2 3 でとらえた内視鏡画像等を表示する。第 2 の集中表示パネル 2 7 は、手術中のあらゆるデータを選択的に表示させることが可能になっている。

【 0 0 2 8 】

これら内視鏡用カメラ装置 2 3 と光源装置 2 4 と画像処理装置 2 5 とは、第 2 カート 1 2 に載置された中継ユニット 2 8 に図示しない通信線を介して接続されている。そして、この中継ユニット 2 8 は、中継ケーブル 2 9 によって、上述の第 1 カート 1 1 に搭載されているシステムコントローラ 2 2 に接続されている。

【 0 0 2 9 】

したがって、システムコントローラ 2 2 は、これらの第 2 カート 1 2 に搭載されているカメラ装置 2 3、光源装置 2 4 及び画像処理装置 2 5 と、第 1 カート 1 1 に搭載されている電気メス装置 1 3、気腹装置 1 4、カメラ装置 1 5、光源装置 1 6 及び V T R 1 7 とを集中制御するようになっている。このため、システムコントローラ 2 2 とこれらの装置との間で通信が行われている場合、システムコントローラ 2 2 は、上述の操作パネル 2 1 の液晶ディスプレイ上に、接続されている装置の設定状態や操作スイッチ等の設定画面を表示できるようになっている。さらに、システムコントローラ 2 2 は、所望の操作スイッチが触れられて所定領域のタッチセンサが操作されることによって設定値の変更等の操作入力が行えるようになっている。

【 0 0 3 0 】

リモートコントローラ 3 0 は、滅菌域にいる執刀医等が操作する第 2 集中操作装置であり、通信が成立している他の装置を、システムコントローラ 2 2 を介して操作することができるようになっている。

【 0 0 3 1 】

このシステムコントローラ 2 2 は、ケーブル 9 により患者モニタシステム 4 に接続されており、後述するように、患者モニタシステム 4 から取得した生体情報を解析し、この解析結果を所要の表示装置に表示させることができる。

【 0 0 3 2 】

また、システムコントローラ 2 2 には、通信手段である赤外線通信ポート（図示せず）が取り付けられている。この赤外線通信ポートは、表示装置 1 9 の近傍等の赤外線が照射しやすい位置に設けられ、システムコントローラ 2 2 との間がケーブルで接続されている。

【 0 0 3 3 】

システムコントローラ 2 2 は、図 2 に示すように、時間情報（R T C：リアルタイムクロック）を内部に有する時間情報補正手段である制御部 4 1（一般的なマイコン機能として持つ R T C を指す）と、内視鏡カメラ装置 1 5 と光源装置 1 6 と気腹装置 1 4 と電気メス装置 1 3 との間で R S - 2 3 2 C のシリアル通信を行なう第 1 通信 I / F 4 0 とを備えている。

【 0 0 3 4 】

また、第 1 の内視鏡 3 1 や、電気メス装置 1 3 の処置具などに埋め込まれている I D タグより、物の個別 I D 情報を無線にて読み取り / 書き取りできる R F I D（Radio Frequency Identification）端末 3 5 からは、読み込んだスコープ I D や処置具 I D、または、薬品 I D 等の個別 I D 情報を読み取ることができる。読み込んだ個別 I D 情報をバイタルサインや機器パラメータ履歴、及び画像の時間軸と関連付けることで術者や看護師がどのような処置を行なったかを履歴として残せる。

【 0 0 3 5 】

本実施例では、各通信 I / F で通信を行う内視鏡カメラ装置 1 5 等にも、それぞれ R T C が設けられており、を持っており、かつ共有 I / F が設けられている。

【 0 0 3 6 】

なお、本実施例のシステムコントローラ 2 2 では、第 1 通信 I / F 4 0 により R S -

10

20

30

40

50

2 3 2 C シリアル通信を行うとしているが、イーサネット（登録商標）によるネットワーク通信、Bluetooth などのような無線通信、赤外線通信で内視鏡カメラ装置 1 5 と光源装置 1 6 と気腹装置 1 4 と電気メス装置 1 3 との間の通信を行ってもよい。

【0037】

またシステムコントローラ 2 2 には、前記内視鏡カメラ装置 1 5 で撮像された内視鏡画像取得処理（一般的なキャプチャ処理や A / D、D / A 変換処理）、もしくはマイク 3 3 などから手術室内の会話の録音（圧縮・伸張処理）もしくは手術中の術者のコメントをテキスト化する処理（音声認識処理）を行なうマルチ信号入出力処理部 4 5 がある。

【0038】

また、制御部 4 1 は第 2 通信通信 I / F 4 6 を介して、患者モニタシステム 4 と通信ができる構成となっている。ここで、第 2 通信通信 I / F 4 6 は、ローカルな IP アドレスが割り振られている機器との通信を行う I / F である。

【0039】

なお、この第 2 通信通信 I / F 4 6 による通信は、TCP / IP プロトコルや UDP プロトコルの LAN ネットワーク通信でも USB や RS - 2 3 2 C のようなシリアル通信でも何でも良い。

【0040】

また、制御部 4 1 は、インターネットや図示しない他の病院の PC と通信可能な第 3 通信 I / F 4 4 に接続されている。ここで、第 3 通信通信 I / F 4 4 は、グローバルな IP アドレスが割り振られている機器との通信を行う I / F である。

【0041】

さらに制御部 4 1 は、前述した各通信 I / F を介して取得した機器のパラメータや、画像 / 音声情報を取得する、例えば RAM のようなワークメモリで構成される時間情報取得手段であるパラメータ取得部 4 9 と、ある一定の期間の機器パラメータや、画像 / 音声情報を保存する保存手段である記憶部 5 0 とに接続されている。

【0042】

また、制御部 4 1 は、再生手段である表示 I / F 5 1 を介して、前記表示装置 2 6 に機器パラメータや画像 / 音声情報を表示することができるようになっている。

【0043】

記憶部 5 0 は、図 3 に示すように、取得した情報を識別する識別情報（カテゴリ別に、機器情報、患者情報、個体識別情報）を記憶するヘッダー情報エリア 2 0 0 と、時間情報を記憶する時間情報エリア 5 2 と、例えば ID で管理したときの機器 ID 情報を記憶する ID エリア 5 3 と、設定値 / 測定値などのデータエリア 5 4 とで記憶エリアを構成している。

【0044】

なお、識別情報は、患者データや、機器メンテナンス、処置具などの情報取得として、所望のデータ抽出時に使用される。

【0045】

記憶部 5 0 は一般的なアドレス管理がなされており、電氣的にリード / ライト可能なメモリであって、例えばフラッシュ ROM（スマートメディアやコンパクトフラッシュ（登録商標）など）や、HDD 等により構成される。

【0046】

また、記憶部 5 0 では、図 3 のように音声データや画像データ、機器パラメータ、患者生体情報などが指定されたデータエリア 5 4 に格納でき、画像 / 音声再生する時は、特定のデータエリア 5 4 からデータを読み出し、前記表示装置 2 6 などに再生表示できる構成になっている。

【0047】

なお、音声データや画像データは、機器パラメータ、患者生体情報等と関連づけられて、データエリア 5 4 とは別の領域である、記憶部 5 0 の音声 / 画像データエリア（図示せず）に格納されている。

10

20

30

40

50

【 0 0 4 8 】

本実施例では、保存手段がシステムコントローラ 2 2 内の記憶部 5 0 となっているが、U S B、A T A カードタイプのように着脱自在の記憶手段で構成し、別の P C 等で着脱自在の記憶手段がパラメータをリードし再生しても構わない。

【 0 0 4 9 】

時間情報エリア 5 2 は、後述する計算により算出された実時間情報 5 5 と補正值 5 6 (後述する各パラメータ取得時の通信のずれと各機器の R T C のずれ時間を加算した) を格納するエリアからなる。

【 0 0 5 0 】

なお、符号 6 3 は各機器の R T C で取得した時間情報 A、符号 6 4 はシステム初期化であらかじめ取得しておいた補正值を算出する為の R T C のずれ時間 B、符号 6 5 は各機器の最新時間情報を取得したときのシステムコントローラ 2 2 の R T C で取得した時間情報 C である。

【 0 0 5 1 】

図 4 は前述した表示装置 2 6 で機器パラメータ、画像 / 音声データを再生するときのレイアウト例を示す。表示装置 2 6 は、C R T、L C D、P D P のようなディスプレイであり、図 4 では、内視鏡画像を P i n P (ピクチャ・イン・ピクチャ) 表示させる内視鏡画像動画 / 静止画再生エリア 5 7 と、医療情報をマルチ再生する医療情報マルチ再生エリア 5 8 と、各機器のパラメータを表示するパラメータ数値表示エリア 5 9 を持つレイアウト構成になっている。

【 0 0 5 2 】

図 4 に示すように、医療情報マルチ再生エリア 5 8 は、時間補正して保存されている、例えば患者モニタシステム 4 から取得するバイタルサインデータの時間変化及び各医療機器の操作設定値 / 測定値の時間変化を波形で表示ができ、取得した音声データをテキスト表示することが可能となっている。

【 0 0 5 3 】

なお、医療情報マルチ再生エリア 5 8 では、カーソル 1 5 0 を図示しないマウスやタッチパネル等のポインティングデバイスで時間軸を指定することで、関連付いている画像やパラメータをリンクさせて記憶部 5 0 に記憶させたり、内視鏡画像動画 / 静止画再生エリア 5 7 及びパラメータ数値表示エリア 5 9 において関連付いている画像やパラメータを再生 / 表示することができるようになっている。

【 0 0 5 4 】

また、パラメータ数値表示エリア 5 9 は、システムコントローラ 2 2 が各機器と通信にて取得してきた操作情報からなる最新情報 (パラメータ取得部 5 1 に格納) をリアルタイムで表示 / 更新するようになっている。

【 0 0 5 5 】

図 5 は横軸を時間の流れとして示し、各々の動作発生タイミングの時間を説明している。図 5 の中の画像データは、術者が電気メスの出力を行なったタイミングにおける、内視鏡動画データであって、画像データとしては、出力した電気メスが組織を切開している情報を表示していることになる。このときのタイミングを、各機器の R T C で取得した時間情報 A 6 3 とする。

【 0 0 5 6 】

次に、システムコントローラ 2 2 が通信経由で、切開出力を行なったというパラメータを取得する時間を、電気メス出力変化取得のタイミングとし、システムコントローラ 2 2 の R T C で取得した時間情報 C 6 5 とする。時間情報 A 6 3 と時間情報 C 6 5 の間には、通信による遅延時間 (ずれ) と、各機器ごとの R T C 時間情報のずれ分 B 6 4 が含まれている。

【 0 0 5 7 】

つまり、この 2 つのずれ分を補正することで、画像データと同期した実時間情報を得ることができる。

10

20

30

40

50

【 0 0 5 8 】

まず、内視鏡手術の準備を行なう。事前に看護師が患者 4 8 をベッド 1 0 に搬送し、麻酔の術者が麻酔をかける。術者は患者カルテ確認、手技確認を行なう。看護師は患者介助、麻酔介助、機器の設置、及び図示しない使用器具の準備、内視鏡、送気チューブなどの接続を行ない、図 1 の内視鏡システム図のように準備する。システムコントローラ 2 2 及び、各機器、患者モニタシステム 4 も起動する。

【 0 0 5 9 】

そして、図 6 に示すように、ステップ S 1 にて、システムコントローラ 2 2 と通信可能な機器の間で通信確立を行い、各機器の時間情報を取得し、システムコントローラ 2 2 内の時間情報との差分を算出する。

10

【 0 0 6 0 】

ステップ S 2 において、各機器ごとの時間情報の差分（以下補正値を算出する為の R T C のずれ時間 B 6 4 ）を取得し、ステップ S 3 において各機器のパラメータを取得する。

【 0 0 6 1 】

ステップ S 4 においてパラメータの更新があったら、ステップ S 5 において表示装置 2 6 で表示されている数値を更新し、ステップ S 6 において記憶部 5 0 にパラメータを順次保存しておく。

【 0 0 6 2 】

ステップ S 7 において通信が終了したならば、ステップ S 8 で通信動作終了となり、そうでなければ順次各機器と通信を行なう。

20

【 0 0 6 3 】

次に図 7 を用いて順次保存を行なう保存処理（図 6 ステップ S 6 の保存処理のサブルーチン）の動作説明を行なう。

【 0 0 6 4 】

図 7 に示すように、ステップ S 1 1 において各機器の R T C で取得した時間情報 A 6 3 （後述の図 9 のパラメータ構造 / パケット構造参照）を取得し、ステップ S 1 2 においてシステム初期化（図 6 のステップ S 1 ）であらかじめ取得しておいた補正値を算出する為の R T C のずれ時間 B 6 4 、並びに各機器の最新時間情報を取得したときのシステムコントローラ 2 2 の R T C で取得した時間情報 C 6 5 を取得する。

【 0 0 6 5 】

30

ただし、各機器の R T C で取得した時間情報 A 6 3 はパラメータ更新の発生したタイミングでの時間情報を、各機器毎に関連つけているものである。

【 0 0 6 6 】

ステップ S 1 3 において時間情報にずれが発生したとする場合（ここでいう“ずれ”とは通信にかかる時間のある時間 t を確保していればリアルタイム更新しているものとし“ずれ”はなしとみなし、時間 t を超える通信時間が発生したとき“ずれ”があるとみなす）にずれと認識する。

【 0 0 6 7 】

例えば、

ずれ時間（発生）＝通信にかかった時間（時間情報 C - 時間情報 A - 時間情報 B）> t となる。

40

【 0 0 6 8 】

もし、ずれが発生したと認識できれば、ステップ S 1 4 において各々のタイミングで取得した時間情報の実時間情報を算出する。

【 0 0 6 9 】

例えば

各パラメータ取得時の補正値 B 5 6 ＝（R T C のずれ B + 通信によるずれ）実時間情報 A 5 5 ＝時間情報 C + 補正値 B（時間情報 C - 時間情報 A でも良い）となる。

【 0 0 7 0 】

次にステップ S 1 5 において、各パラメータごと補正値と時間情報、取得したパラメー

50

タを保存する。

【 0 0 7 1 】

次に再生処理は、図 3 のように格納された画像データの実時間情報、音声データの実時間情報、各機器のパラメータの実時間情報を元に同期をとって再生させる。

【 0 0 7 2 】

なお本実施例では、音声データ、画像データは通信ではなく、直に入力されているため、通信にかかるディレイ時間の補正を行なってないが、通信によって取得する場合や処理に時間がかかる場合は、各機器のパラメータと同様に補正処理を行なうことができる。

【 0 0 7 3 】

このように本実施例では、異なる入力装置や異なる契機で発生した内視鏡画像、手術装置情報、患者情報等の医療処置情報がシステムコントローラ 22 に集積され、このシステムコントローラ 22 は、入力された情報の時間情報を補正したり、保存させたり、表示させたりすることができるので、医療処置情報の履歴として信頼性があがるという効果を得ることができる。

【 実施例 2 】

【 0 0 7 4 】

図 8 ないし図 10 は本発明の実施例 2 に係わり、図 8 は内視鏡手術システムの構成を示す構成図、図 9 は図 8 の内視鏡手術システムでの通信データのデータ構造を示す図、図 10 は図 8 の第 2 のシステムコントローラの作用を説明するフローチャートである。

【 0 0 7 5 】

実施例 2 は、実施例 1 と異なる点のみ説明し、同一の構成には同じ符号をつけ説明は省略する。

【 0 0 7 6 】

図 8 は前記実施例 1 の図 2 で説明したシステムコントローラ 22 がネットワーク通信 100 により、院内 / 院外の第 2 のシステムコントローラ 101 もしくは汎用の PC 101a と通信を行い遠隔地へのパラメータ伝送や遠隔地からの操作 / 支援情報を通信させることができるシステムを示している。本実施例では、各種 I / F から取得可能な情報に時間情報がない場合を想定しており、システムコントローラ 22 内の RTC にて時間情報を各機器に付与することができるようになっている。なお、付与した時間情報を記憶部 50 に保存し、再生できることはいうまでもない。

【 0 0 7 7 】

さらに、本実施例では、図 8 に示すように、前記システムコントローラ 22 と各機器 13 ~ 16 とが RS - 232C のシリアル通信により医療情報の送受を行うと共に、前記システムコントローラ 22 と患者モニタシステム 4 とがイーサネット（登録商標）によるネットワーク通信により医療情報の送受を行う。

【 0 0 7 8 】

また、実施例 1 と同様に、システムコントローラ 22 は音声通信によりマイク 33 からの音声情報をアナログ / デジタル入力すると共に、画像通信により内視鏡用カメラ装置 23 からの画像情報をアナログ / デジタル入力し、無線通信により RFID 端末 35 からの個別 ID 情報を入力するようになっている。

【 0 0 7 9 】

なお、以下、上記の RS - 232C のシリアル通信、イーサネット（登録商標）によるネットワーク通信、音声通信、画像通信及び無線通信を院内通信 102 と記す。

【 0 0 8 0 】

また、図 8 はシステムコントローラ 22 と、TCP / IP や UDP のようなプロトコルでネットワーク通信 100 が可能な院外システムコントローラ 101 もしくは汎用の PC 101a とで構成される内視鏡手術システムを示している。

【 0 0 8 1 】

ここで院内通信 102 は、実施例 1 で説明した直接入力される画像 / 音声データと通信により取得される各機器のパラメータ、バイタルサインデータの取得のやり取りを示して

10

20

30

40

50

いる（通信データの構造は図 9 の院内通信を参照）。

【 0 0 8 2 】

ネットワーク通信 1 0 0 は、実施例 1 で説明した直接入力される画像 / 音声データと通信により取得される各機器で取得した、各々の情報をネットワークプロトコル（前述した TCP / IP や UDP をさす図 9 のネットワーク通信参照）で、1 台、もしくは複数の装置（第 2 のシステムコントローラ 1 0 1 もしくは汎用の PC 1 0 1 a）に情報を伝送するのを示している。

【 0 0 8 3 】

図 9 は、図 8 の院内通信 1 0 2、ネットワーク通信 1 0 0 における、システムコントローラ 2 2 と各機器との間で医療情報を取得するときのデータ構造の概念図を示し、特にネットワーク通信 1 0 0 をパケット化することで、ネットワーク通信 1 0 0 により付与した時間情報を基準に、画像、音声、ID、機器情報を配信することができる。

10

【 0 0 8 4 】

図 1 0 は、図 8 で示した第 2 のシステムコントローラ 1 0 1 内の図示しない制御部の動作フローを示す。

【 0 0 8 5 】

実施例 1 で説明したように、パラメータ通信を行なったとき、システムコントローラ 2 2 の時間情報を新たに追加し、システム初期化時に各システムと各装置との差分を基準値として取得しておく。

【 0 0 8 6 】

システムコントローラ 2 2 は、図 9 の院内通信 1 0 2 のような形態で医療情報を取得する。このとき、システムコントローラ 2 2 と各機器との間に通信によるデータのやり取りが発生する場合は、各機器において取得した時間情報（パラメータの変化が発生したときの機器ごとの時間情報）を付与しておく。

20

【 0 0 8 7 】

システムコントローラ 2 2 は、例えば RTP のようなプロトコルで通信を行なう場合、パケットのヘッダ情報として、システムコントローラ 2 2 から第 2 のシステムコントローラ 1 0 1 に送信するタイミングにおける時間情報（以下、タイムスタンプと記述し、各機器から取得されている時間情報と異なる）を付与し、パケットデータを送信する。

【 0 0 8 8 】

そして、第 2 のシステムコントローラ 1 0 1 では、図 1 0 のステップ S 2 1 において、パケット受信を行い、ステップ S 2 2 において、受信したパケットのデコード処理を行い、ステップ S 2 3 においてタイムスタンプを取得する。

30

【 0 0 8 9 】

ここで、受信側の装置が第 2 のシステムコントローラ 1 0 1 であれば図示しない第 2 の表示装置上で、PC 1 0 1 a であれば PC 上の液晶モニタ上において、再生が可能である。

【 0 0 9 0 】

そのため、ステップ S 2 4 において、リアルタイム再生を行なうかどうかを判断し、ステップ S 2 5 においてタイムスタンプ情報を元に、順次再生を行なう。

40

【 0 0 9 1 】

したがって、タイムスタンプは、ネットワーク通信 1 0 0 による画像 / 音声 / 機器パラメータのパケットデータが受信する順番が、送信した順番と異なるために必要であることを示す指標となる。

【 0 0 9 2 】

なお、ステップ S 2 4 においてリアルタイム再生を行なうのではなく、データの保存として行なうのであれば、ステップ S 2 5 においてヘッダに付与されているタイムスタンプと各機器において取得した時間情報、補正値の基準値、並びにシステムコントローラ 2 2 の時間情報を元に、実施例 1 で説明したように実時間情報を算出し、保存処理をおこなう。

50

【 0 0 9 3 】

このようにすることで、図 8 における、院内通信 1 0 2 における時間のずれとネットワーク通信 1 0 0 で発生するネットワーク通信の時間のずれを補正することができる。

【 0 0 9 4 】

ここで、ネットワーク通信 1 0 0 の受信側の装置が複数ある場合においては、図 8 のネットワーク通信 1 0 0 における時間情報のずれがさらに大きくなるが、受信側の各装置毎に補正処理を行なわせることで、ずれのない保存 / 再生処理が行なえる。

【 0 0 9 5 】

このように本実施例では、実施例 1 の効果に加え、ネットワーク通信により医療情報を配信した場合でも受信機側で補正処理ができるような時間情報を付与させてデータ配信を行なえるので、各受信装置毎に信頼性の高い医療情報の履歴を残すことができる。

10

【 実施例 3 】

【 0 0 9 6 】

図 1 1 は本発明の実施例 3 に係る表示装置あるいは P C 上の液晶モニタで再生したときの表示レイアウトの一例を示す図である。

【 0 0 9 7 】

実施例 3 は、実施例 1 あるいは 2 と異なる点のみ説明し、同一の構成には同じ符号をつけ説明は省略する。

【 0 0 9 8 】

図 1 1 は実施例 1、もしくは実施例 2 で説明した表示装置 2 6 や P C 1 0 1 a 上の液晶モニタで再生したときの第 2 のレイアウト例を示し、実施例 3 は内視鏡画像の再生エリアを多くとるために、医療情報をスーパーインポーズ処理にて表示させた実施例である。

20

【 0 0 9 9 】

ここでは、気腹装置 1 4 の腹腔圧と患者モニタシステム 4 から取得可能な血圧と前記音声データ入力によって得られたテキストデータをドクターのコメントとして重畳している。

【 0 1 0 0 】

通常、スーパーインポーズというとは、アナログ的には、画像データに上書きしてパラメータ情報を表示するが、実施例 1 のように、画像データ / 音声データ / 各機器パラメータのデータをそれぞれ保存させている構成になっており、選択手段である操作パネル 2 1 などスーパーインポーズの O N / O F F や重畳データの選択 (設定値 / 測定値 / エラー情報など) が可能な構成になっている。

30

【 0 1 0 1 】

本実施例では、手術中においては術者は内視鏡画像を見ることに集中したいのでスーパーインポーズ処理を O F F しておき、例えば、各機器のエラーが発生したときだけ重畳するようにしておく。

【 0 1 0 2 】

このとき、画像データ / 音声データ / 各機器のパラメータは図 1 の記憶部 5 0 のようにそれぞれの情報を実時間情報と一緒に保存しておく。

【 0 1 0 3 】

そのため、手術終了した後、保存された情報の再生は、内視鏡画像だけ再生させたり、スーパーインポーズをさせながら再生させたり、エラー情報の重畳を O F F させた状態にしたりすることができる。

40

【 0 1 0 4 】

このように本実施例では、実施例 1 及び 2 の効果に加え、手術中に重要な内視鏡画像を小さくしたり、パラメータ重畳による欠けが発生したりしないので、ドクターの所望の状態を観察することが出来、手術後には、各機器パラメータの時間のずれがないように関連づけながら再生することができるようになる。

【 実施例 4 】

【 0 1 0 5 】

50

図 1 2 は本発明の実施例 4 に係る内視鏡手術システムの構成を示す構成図である。

【 0 1 0 6 】

実施例 4 は、実施例 2 と異なる点のみ説明し、同一の構成には同じ符号をつけ説明は省略する。

【 0 1 0 7 】

本実施例は、実施例 2 と異なり、院内通信 1 0 2 (シリアルでもネットワークでもどちらでも良い) から取得可能な情報に時間情報がある場合、システムコントローラ 2 2 内 R T C を基準に時間情報を送信することができる実施例であって、図 1 2 は、システムコントローラ 2 2 のもつ時間情報を各周辺機器 4、1 3 ~ 1 6 に送り、システムコントローラ 2 2 の R T C 情報を基準としてデータのやり取りを行なうシステム構成となっている。

10

【 0 1 0 8 】

本実施例では、内視鏡手術システム 3 を起動し、各周辺機器と通信確立を行なうとき、システムコントローラ 2 2 からの時間情報を各周辺機器に送信させる。このとき各周辺機器ではパラメータの変化が起きたときにシステムコントローラ 2 2 から送付されてきた時間情報を基準としパラメータ変化を通信することができる。またシステムコントローラ 2 2 もしくは P C 1 0 1 a では通信にて取得したパラメータの時間情報も実施例 1 同様に認識や保存できるので、各周辺機器間の R T C のずれや、通信によるずれに関係なく再生できる。

【 0 1 0 9 】

このように本実施例では、実施例 2 の効果に加え、システムコントローラ 2 2 の時間情報で通信相手に配信することで、簡単に各周辺機器のパラメータ変化と、内視鏡画像のデータのずれがなくすることが可能となる。

20

【 実施例 5 】

【 0 1 1 0 】

図 1 3 及び図 1 4 は本発明の実施例 5 に係わり、図 1 3 は内視鏡手術システムの構成を示す構成図、図 1 4 は図 1 3 のローカルネットワークの構成例を示すブロック図である。

【 0 1 1 1 】

実施例 5 は、実施例 4 と異なる点のみ説明し、同一の構成には同じ符号をつけ説明は省略する。

【 0 1 1 2 】

本実施例は、図 1 3 に示すように、実施例 4 のように第 1 の通信 I / F 4 0 と通信可能な機器 4、1 3 ~ 1 6 が R T C をもち、かつイーサネット (登録商標) 通信が可能なローカルネットワーク 5 0 1 を持つ場合において、システムコントローラ 2 2 が P C 1 0 1 a に接続されたグローバルネットワーク 5 0 2 を介して N T P (Network Time Protocol) サーバ 5 0 3 から基準時間情報を取得する実施例である。

30

【 0 1 1 3 】

なお、グローバルネットワーク 5 0 2 は、グローバルアドレスを持つネットワークで、例えば D H C P サーバなどから I P アドレスを振り分けられる。

【 0 1 1 4 】

ローカルネットワーク 5 0 0 の実現構成については、図 1 4 のようなシリアル / イーサネット (登録商標) 通信アダプタ 5 1 0 及びスイッチングハブ 5 1 1 を用いても良い。

40

【 0 1 1 5 】

シリアル / イーサネット (登録商標) 通信アダプタ 5 1 0 の実現手段として、例えば、Lantronix社 XPort デバイスだと、ネットワークへの接続機能を経済的にかつ短期に実現することができる。なお、Lantronix社 XPort デバイスは、14.5mm × 34mm × 18.25 mm 程度の小さなパッケージで、C P U、メモリ、プロトコルすべての機能が R J 45 イーサネット (登録商標) コネクタの中に入っている。

【 0 1 1 6 】

そのとき、本実施例では、ローカルアドレス用の I P アドレスを、各機器に割り当てる必要がある。システムコントローラ 2 2 は、I P アドレスを元に、スイッチングハブ 5 1

50

1 を経由して各機器 4、13～16 からデータを取得する。

【0117】

当然 NTP プロトコルを使えば、通信データバケットに時間情報が付与されてくる。ネットワーク接続可能な機器のうち、グローバルネットワーク 502 に接続可能な PC 101a は NTP サーバ 503 などからの時間情報を元に、内部で保有する時間情報を調整することができる。

【0118】

そのため、システムコントローラ 22 では、PC 101a から調整された時間情報を取得し、ローカルなネットワーク通信可能な内視鏡カメラ装置 15、光源装置 16、気腹装置 14、電気メス装置 13 などの機器に時間情報を配信し、調整することができる。

10

【0119】

時間情報のないマイク 22 からの音声情報、内視鏡カメラ装置 15 からの画像情報、RFID 端末 35 からの個別 ID 情報に対しては、システムコントローラ 22 は、情報を取得した時点の時間情報を付与して、保存 / 再生することができる。

【0120】

また、NTP ではある一定周期で定期的に時間情報の調整をすることができるため、常にずれることがない。

【0121】

当然、第 1 の通信 I/F 40 を持つシステムコントローラ 22 とネットワーク通信が不可能な機器の場合は、システムコントローラ 22 では、音声 / 画像のようなアナログ入力情報と同じように、各機器情報にも、NTP で取得した時間情報を付与し、保存再生すれば、本実施例と同様の効果を得ることができることは言うまでもない。

20

【0122】

本発明は、上述した実施例に限定されるものではなく、本発明の要旨を変えない範囲において、種々の変更、改変等が可能である。

【符号の説明】

【0123】

- 2 ... 手術室
- 3 ... 内視鏡手術システム
- 4 ... 患者モニタシステム
- 9 ... ケーブル
- 10 ... 患者ベッド
- 11 ... 第 1 のカート
- 12 ... 第 2 のカート
- 13 ... 電気メス
- 14 ... 気腹装置
- 15 ... 内視鏡用カメラ装置
- 16 ... 光源装置
- 17 ... VTR
- 18 ... ガスボンベ
- 19 ... 表示装置
- 20 ... 集中表示パネル
- 21 ... 操作パネル
- 22 ... システムコントローラ
- 23 ... 内視鏡用カメラ装置
- 24 ... 光源装置
- 25 ... 画像処理装置
- 26 ... 表示装置
- 27 ... 集中表示パネル
- 28 ... 中継ユニット

30

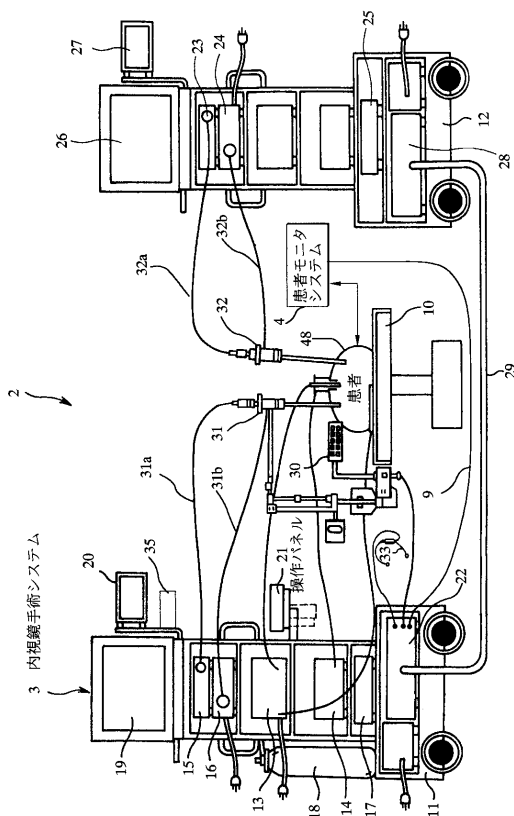
40

50

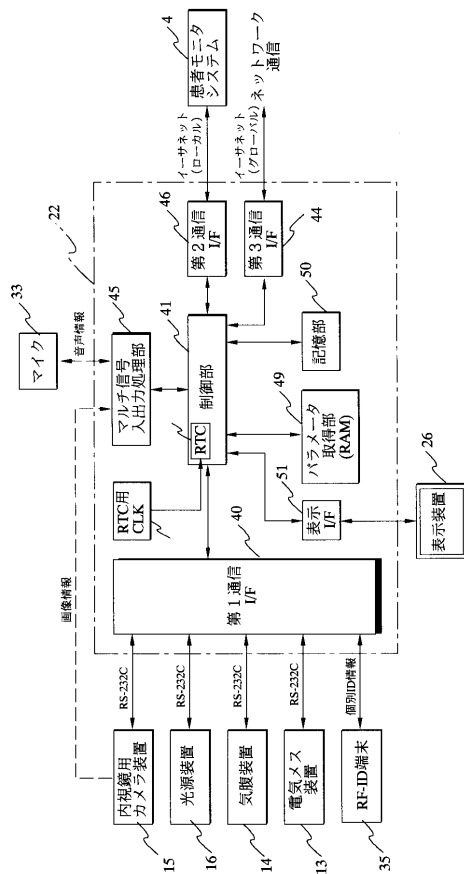
- 2 9 ... 中継ケーブル
- 3 0 ... リモートコントローラ
- 3 3 ... マイク
- 4 0 ... 第 1 通信 I / F
- 4 1 ... 制御部
- 4 4 ... 第 3 通信 I / F
- 4 5 ... マルチ信号入出力処理部
- 4 6 ... 第 2 通信 I / F
- 4 9 ... パラメータ取得部
- 5 0 ... 記憶部
- 5 1 ... 表示 I / F

10

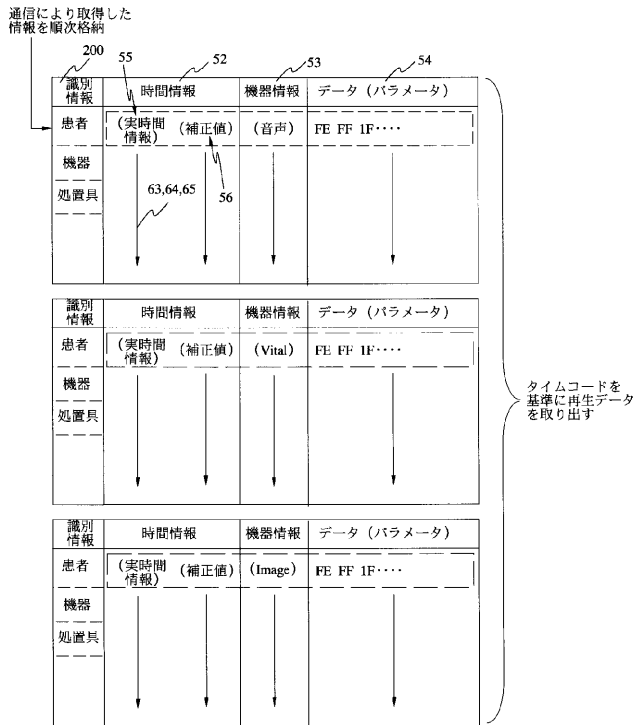
【 図 1 】



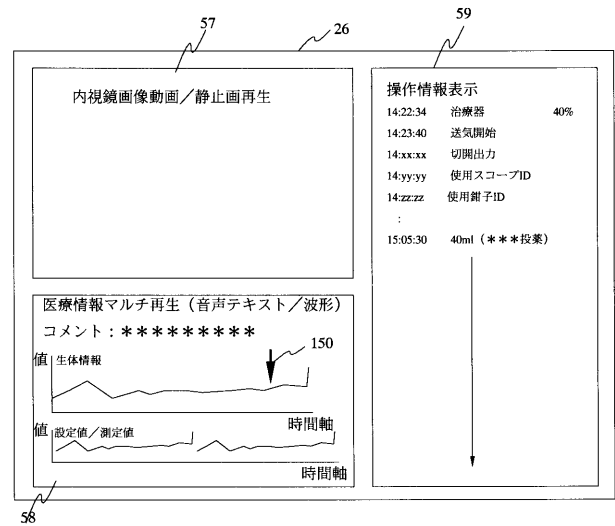
【 図 2 】



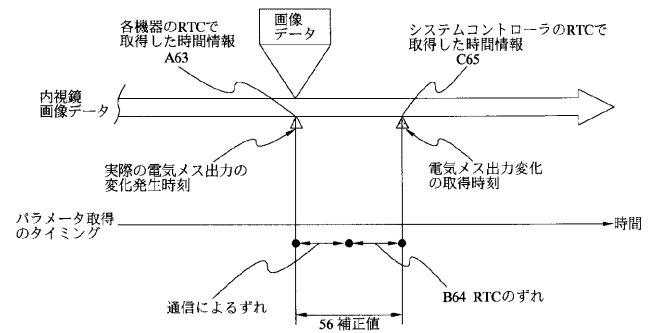
【図 3】



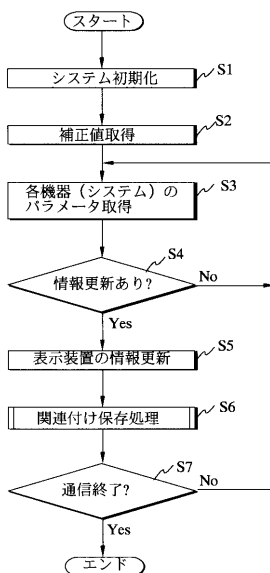
【図 4】



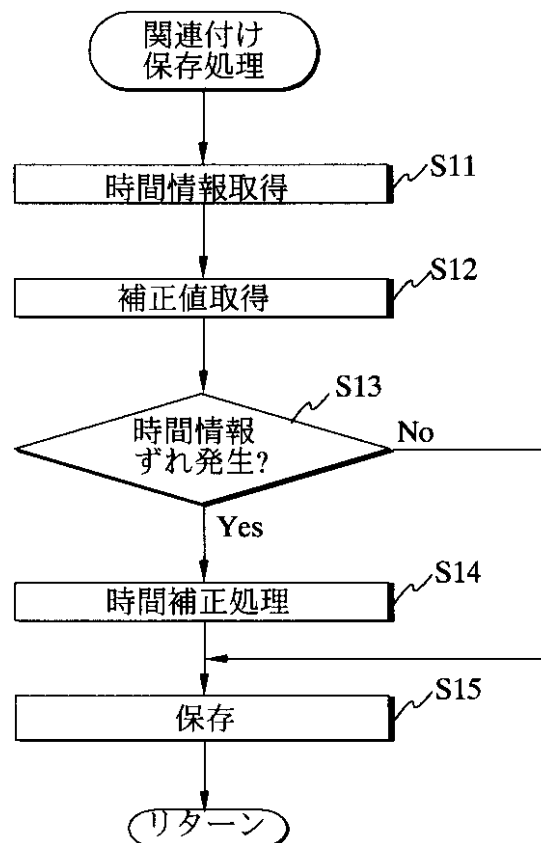
【図 5】



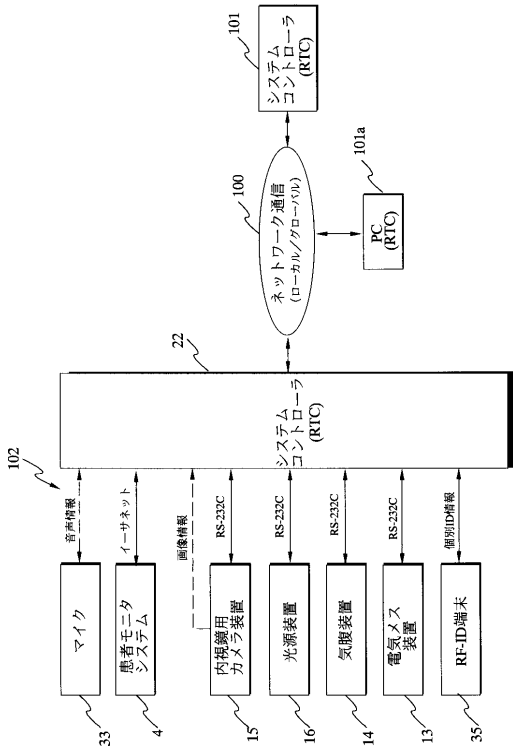
【図 6】



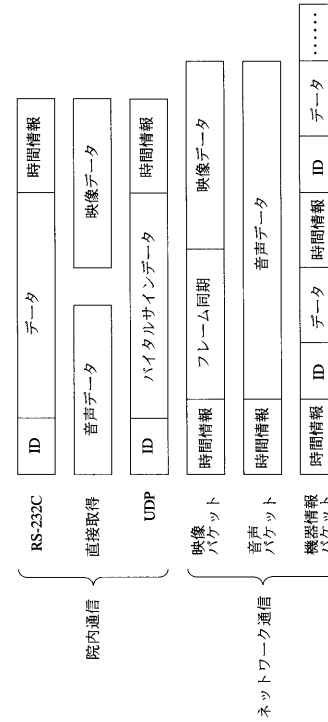
【図 7】



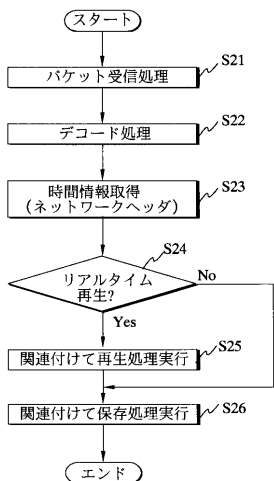
【図 8】



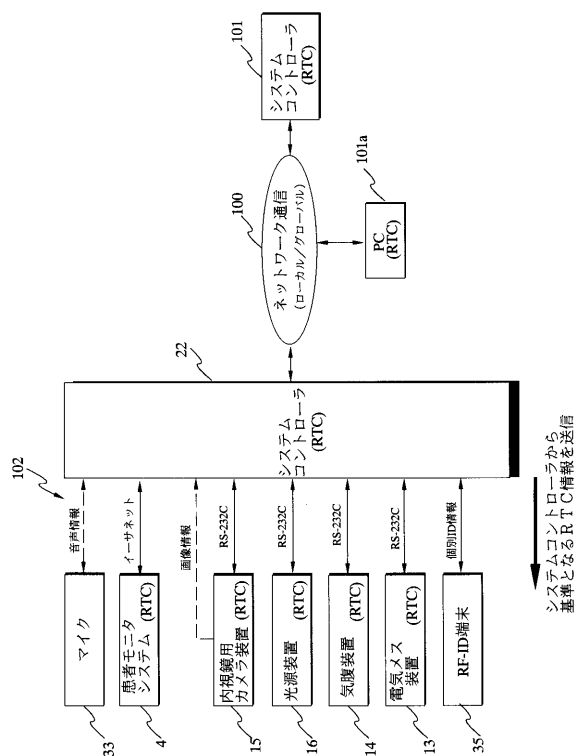
【図 9】



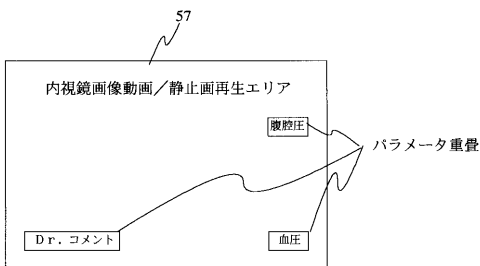
【図 10】



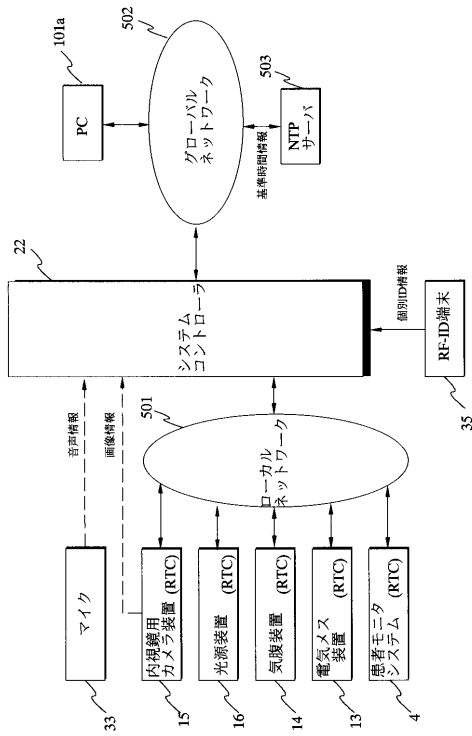
【図 12】



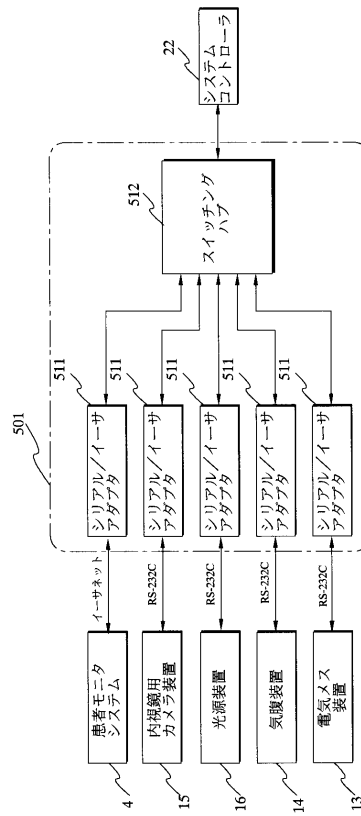
【図 11】



【図 13】



【図 14】



专利名称(译)	<无法获取翻译>		
公开(公告)号	JP2011087962A5	公开(公告)日	2011-09-01
申请号	JP2010293485	申请日	2010-12-28
[标]申请(专利权)人(译)	奥林巴斯株式会社		
申请(专利权)人(译)	奥林巴斯公司		
[标]发明人	八卷正英		
发明人	八卷 正英		
IPC分类号	A61B1/04		
FI分类号	A61B1/04.370		
F-TERM分类号	4C061/NN03 4C061/NN07 4C061/UU08 4C061/VV03 4C061/WW10 4C061/WW13 4C061/WW15 4C061/WW18 4C061/YY02 4C061/YY03 4C061/YY12 4C061/YY14 4C061/YY18 4C161/NN03 4C161/NN07 4C161/UU08 4C161/VV03 4C161/WW10 4C161/WW13 4C161/WW15 4C161/WW18 4C161/YY02 4C161/YY03 4C161/YY07 4C161/YY12 4C161/YY14 4C161/YY15 4C161/YY18		
代理人(译)	伊藤 进		
优先权	2003310627 2003-09-02 JP		
其他公开文献	JP2011087962A JP5259692B2		

摘要(译)

要解决的问题：保存/复制准确的医疗信息，忠实再现手术过程中的治疗内容。一种系统控制器，能够与多个医疗设备通信并能够通过具有唯一实时时钟的网络与其他设备通信;系统控制器设置内，包括控制的内窥镜系统装置，用于生成一个连续时间标记，与系统控制器本身，系统控制器，从所述多个医疗设备的患者信息的实时时钟一起在接收到的所接收到的多个医疗设备的定时的批时间信息，以及，经由所述网络与所述多个医疗设备到其他设备的患者信息时，并一起发送传输定时的时间信息。点域1