

(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2019-154465

(P2019-154465A)

(43) 公開日 令和1年9月19日(2019.9.19)

(51) Int.Cl.	F I	テーマコード (参考)
<b>A 6 1 B</b> 5/07 (2006.01)	A 6 1 B 5/07 1 0 0	4 C 0 3 8
<b>A 6 1 B</b> 1/00 (2006.01)	A 6 1 B 1/00 6 5 0	4 C 1 6 1
	A 6 1 B 1/00 5 5 0	
	A 6 1 B 1/00 6 8 2	

審査請求 未請求 請求項の数 5 O L (全 16 頁)

(21) 出願番号 特願2018-40440 (P2018-40440)  
 (22) 出願日 平成30年3月7日 (2018.3.7)

(71) 出願人 000229117  
 日本ゼオン株式会社  
 東京都千代田区丸の内一丁目6番2号  
 (74) 代理人 110001494  
 前田・鈴木国際特許業務法人  
 (72) 発明者 嶋 辰也  
 東京都千代田区丸の内一丁目6番2号 日  
 本ゼオン株式会社内  
 (72) 発明者 河尻 幸治  
 東京都千代田区丸の内一丁目6番2号 日  
 本ゼオン株式会社内  
 Fターム(参考) 4C038 CC03 CC09 KL07  
 4C161 GG11 HH51 JJ17 JJ19

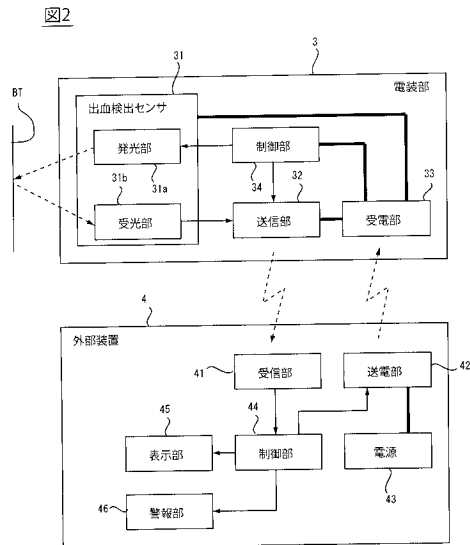
(54) 【発明の名称】 内視鏡用センサ付きクリップ

(57) 【要約】

【課題】 体内の出血検出の正確性を向上することができる内視鏡用センサ付きクリップを提供すること。

【解決手段】 略V字状に開脚する一対のアーム板部およびこれらを閉脚させる締め付けリングを備えるクリップ本体を有する。体内の出血を検出する出血検出センサ31、出血検出センサ31による検出信号を無線送信する送信部32、および外部から無線伝送される電力を受ける受電部33を含む電装部3を、アーム板部に取り付けた。

【選択図】 図2



**【特許請求の範囲】****【請求項 1】**

略 V 字状に開脚する一対のアーム板部および該アーム板部を閉脚させる締め付けリングを備えるクリップ本体を有し、体内の出血を検出する出血検出センサ、該出血検出センサによる検出信号を無線送信する送信部、および外部から無線伝送される電力を受ける受電部を含む電装部を、前記アーム板部に取り付けた内視鏡用センサ付きクリップ。

**【請求項 2】**

前記電装部を前記アーム板部の一方の外面に当接した状態で固定した請求項 1 に記載の内視鏡用センサ付きクリップ。

**【請求項 3】**

前記出血検出センサは、発光部および該発光部により発光された光を受光する受光部を備え、前記電装部は、外部から無線伝送される電力をそれぞれ受ける第 1 受電部および第 2 受電部を含み、前記電装部を、前記発光部および前記第 1 受電部を含む第 1 電装部と、前記受光部、前記送信部および前記第 2 受電部を含む第 2 電装部とに分けて構成し、前記第 1 電装部を前記アーム板部の一方に取り付け、前記第 2 電装部を前記アーム板部の他方に取り付けた請求項 1 に記載の内視鏡用センサ付きクリップ。

**【請求項 4】**

前記電装部を、該電装部が収容された略筒状の容器の軸方向の一端に設けた連結部材を介して、前記アーム板部の一方に首振り可能に連結した請求項 1 に記載の内視鏡用センサ付きクリップ。

**【請求項 5】**

前記容器の軸方向の他端にループ部材を設けた請求項 4 に記載の内視鏡用センサ付きクリップ。

**【発明の詳細な説明】****【技術分野】****【0001】**

本発明は、内視鏡を利用して体内に挿入して、体内組織を把持する内視鏡用クリップに関し、特に、体内の出血を検出する出血検出センサを備える内視鏡用センサ付きクリップに関する。

**【背景技術】****【0002】**

たとえば内視鏡的乳頭切開術（EST）や内視鏡的粘膜下層剥離術（ESD）を実施した後における術後出血（急性期出血、遅発性出血）については、黒色便が排泄されたか否かで判断し、黒色便が排泄された場合には、緊急で内視鏡的に止血等の治療処置を行っているのが実情である。このような術後出血は、なるべく早期に治療するのが好ましいことは言うまでもないが、出血から黒色便が排泄されるまでにはある程度の時間を要するため、術後出血の早期発見が要請されている。

**【0003】**

体内の出血を検出するための技術としては、たとえば特許文献 1 に記載のものが提案されている。この技術では、体内管腔壁に固定する固定部材と、これにロープ等で接続された出血の検出手段と、これに接続されたデータ伝送用の送信器およびバッテリーを含むカプセルとを体内に留置し、体外に配置された受信装置でデータを受信して、出血の有無等を評価するようにしている。

**【0004】**

しかしながら、特許文献 1 に記載のものでは、検出手段は固定部材にロープ等を介して、ぶらぶらした状態（ぶら下がって揺れ動く状態）で接続されているため、検出手段の位

10

20

30

40

50

置が安定せず、ESTやESD等による切開部またはその近傍に正確に位置させて出血を検出することができない場合があり、検出の正確性が低い場合があった。また、特許文献1に記載のものでは、送信器を含むカプセル内にバッテリーを搭載しており、バッテリーは自然放電するため、長期間使用されない場合にはバッテリー切れの心配がある。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0005】

【特許文献1】特開2008-49136号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

10

【0006】

本発明は、このような点に鑑みてなされたものであり、検出の正確性を向上できるとともに、バッテリー切れの心配の無い内視鏡用センサ付きクリップを提供することを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【0007】

本発明に係る内視鏡用センサ付きクリップは、略V字状に開脚する一对のアーム板部および該アーム板部を閉脚させる締め付けリングを備えるクリップ本体を有し、体内の出血を検出する出血検出センサ、該出血検出センサによる検出信号を無線送信する送信部、および外部から無線伝送される電力を受ける受電部を含む電装部を、前記アーム板部に取り付けた内視鏡用センサ付きクリップである。

20

【0008】

本発明に係る内視鏡用センサ付きクリップでは、出血検出センサ、送信部、および受電部を含む電装部を、クリップ本体のアーム板部に取り付けたので、センサの位置を安定させることが可能であり、ESTやESD等による切開部またはその近傍に正確に位置させて出血を検出することができ、検出の正確性を向上し得る。また、当該切開部等をクリップ本体で縫合することもでき、縫合と該縫合部の出血の検出とを単一のクリップで行うことができ、便宜である。

【0009】

また、電装部は、出血検出センサおよび送信部を駆動するための電力を外部から無線伝送により供給を受ける受電部を有しているので、別途バッテリー（電池）を搭載する必要がなく、仮に長期間使用されなかった場合であっても、問題なく作動させることができる。さらに、バッテリーを搭載する必要が無いことから、小型・軽量化も図り得る。

30

【0010】

本発明に係る内視鏡用センサ付きクリップにおいて、前記電装部を前記アーム板部の一方の外面に当接した状態で固定することができる。電装部をアーム板部の内面に固定すると、アーム板部の開閉や体内組織の把持に支障がでる場合があるが、アーム板部の外面に固定することにより、そのような支障を防止し得る。

【0011】

40

本発明に係る内視鏡用センサ付きクリップにおいて、前記出血検出センサは、発光部および該発光部により発光された光を受光する受光部を備え、前記電装部は、外部から無線伝送される電力をそれぞれ受ける第1受電部および第2受電部を含み、前記電装部を、前記発光部および前記第1受電部を含む第1電装部と、前記受光部、前記送信部および前記第2受電部を含む第2電装部とに分けて構成し、前記第1電装部を前記アーム板部の一方に取り付け、前記第2電装部を前記アーム板部の他方に取り付けることができる。このように構成することにより、体内組織の一对のアーム板部で挟み込んだ間の部分の出血を正確に検出し得る。また、一对のアーム板部を左右で略対称にすることが可能であり、いずれか一方に取り付ける場合と比較して、左右のバランスを向上し得る。

【0012】

50

本発明に係る内視鏡用センサ付きクリップにおいて、前記電装部を、該電装部が収容された略筒状の容器の軸方向の一端に設けた連結部材を介して、前記アーム板部の一方に首振り可能に連結してもよい。このように構成することにより、体内組織の一对のアーム板部で挟み込んだ部分の周囲の近傍部分の出血を検出し得る。

【0013】

本発明に係る内視鏡用センサ付きクリップにおいて、前記容器の軸方向の他端にループ部材を設けることができる。このように構成することにより、体内組織の一部を本内視鏡用センサ付きクリップのクリップ本体で把持し、別途他のクリップ（たとえば、本内視鏡用センサ付きクリップのクリップ本体と同様の構成を有するクリップ）でループ部材を掬い上げた上で体内組織の他の一部を把持することにより、電装部の位置を任意に調整することができる。また、電装部をこれらクリップの間の部分で体内組織に押しつけるように配置し得る。

10

【図面の簡単な説明】

【0014】

【図1A】図1Aは、本発明の第1実施形態の内視鏡用センサ付きクリップのアーム板部が開脚した状態における全体構成を示す図である。

【図1B】図1Bは、図1Aのクリップの向きを変えて示す図である。

【図1C】図1Cは、図1Aのクリップのアーム板部が閉脚した状態を示す図である。

【図2】図2は、図1Aのクリップの電装部および外部装置の機能構成を示すブロック図である。

20

【図3A】図3Aは、本発明の第2実施形態の内視鏡用センサ付きクリップのアーム板部が開脚した状態における全体構成を示す図である。

【図3B】図3Bは、図3Aのクリップの向きを変えて示す図である。

【図3C】図3Cは、図3Aのクリップのアーム板部が閉脚した状態を示す図である。

【図4】図4は、図3Aのクリップの電装部の機能構成を示すブロック図である。

【図5A】図5Aは、本発明の第3実施形態の内視鏡用センサ付きクリップのアーム板部が開脚した状態における全体構成を示す図である。

【図5B】図5Bは、図5Aのクリップの向きを変えて示す図である。

【図5C】図5Cは、図5Aのクリップのアーム板部が閉脚した状態を示す図である。

【図6A】図6Aは、本発明の第4実施形態の内視鏡用センサ付きクリップのアーム板部が開脚した状態における全体構成を示す図である。

30

【図6B】図6Bは、図6Aのクリップの向きを変えて示す図である。

【図6C】図6Cは、図6Aのクリップのアーム板部が閉脚した状態を示す図である。

【図7A】図7Aは、本発明の実施形態のクリップ装置の外観を示す図である。

【図7B】図7Bは、図7AのV I I b - V I I b 線に沿った断面図である。

【図8A】図8Aは、図6Aのクリップを図7Aのクリップ装置の遠位端から突出させた状態を示す図である。

【図8B】図8Bは、図6Aのクリップを図7Aのクリップ装置の遠位端に収容した状態を示す図である。

40

【図9】図9は、図6Aのクリップを体内に留置した状態を模式的に示す図である。

【発明を実施するための形態】

【0015】

以下、図面を参照して本発明の実施形態を具体的に説明する。

【0016】

(第1実施形態)

まず、本発明の第1実施形態について、図1A～図1Cおよび図2を参照して説明する。図1A～図1Cに示されているように、本実施形態の内視鏡用センサ付きクリップ1は、クリップ本体2および体内における出血を検出するための電装部3を概略備えて構成されている。

【0017】

50

クリップ本体 2 は、連結板部 2 1、一对のアーム板部 2 2 および締め付けリング 2 4 を備えている。連結板部 2 1 は、略 U 字状に折り曲げられた形状を有し、U 字状の各端部にそれぞれ連続して、その先端側に向かって略 V 字状に開脚するようにアーム板部 2 2、2 2 が一体的に形成されている。

【0018】

締め付けリング 2 4 は、アーム板部 2 2 の基端側の連結板部 2 1 にスライド可能に外嵌されたリング状に形成された部材である。締め付けリング 2 4 は、後述するインナーシース 5 2 およびインナーシース 5 2 に対して進退自在に配置され、連結板部 2 1 に着脱可能（係脱可能）に連結（係合）される連結フック 5 1 を有するクリップ装置 5（図 7 A および図 7 B 参照）を用いて、スライドされる部材である。締め付けリング 2 4 は、連結板部 2 1 に連結フック 5 1 が連結された状態で、連結フック 5 1 をインナーシース 5 2 の先端部から内部に引き込むことにより、インナーシース 5 2 の遠位端で押されてスライドして、アーム板部 2 2 を閉脚させる。

10

【0019】

各アーム板部 2 2 の先端部には、爪部 2 3 が一体的に形成されている。爪部 2 3 は、アーム板部 2 2 の先端において、内側（すなわち、閉じ方向）を指向して折り曲げられることにより、形成されている。各爪部 2 3 は、その先端の中間部分に凹陷する切欠部（不図示）を有している。

【0020】

クリップ本体 2 を構成する連結板部 2 1 と、一对のアーム板部 2 2 と、一对の爪部 2 3 とは、一枚の薄く細長い板材を折り曲げ成形することにより形成されている。クリップ本体 2 を構成する板材の板厚は、特に限定されないが、好ましくは 0.10 ~ 0.30 mm である。板材としては、弾性を有する金属板が好ましく、たとえばステンレス鋼板が用いられる。

20

【0021】

アーム板部 2 2 は、図 1 B に示されているように、それぞれ、基端部 2 2 a と、把持部 2 2 b とを有している。各アーム板部 2 2 の把持部 2 2 b には、それぞれ貫通穴 2 2 c が形成されている。これらの貫通穴 2 2 c は、アーム板部 2 2（把持部 2 2 b）の所望の強度を損なうこと無く形成されている。これらの貫通穴 2 2 c は、アーム板部 2 2 が締め付けリング 2 4 で閉脚された際の弾性（反発力）調整の観点から形成されているが、電装部 3 をクリップ本体 2（アーム板部 2 2）に取り付けるためにも用いられる場合がある。

30

【0022】

連結板部 2 1 にスライド可能に嵌め込まれた締め付けリング 2 4 は、略円筒状のリング部材から構成されている。ただし、締め付けリング 2 4 は、線材をコイル状に巻回してなるスプリングで構成されてもよい。締め付けリング 2 4 は、その内側の案内孔に、連結板部 2 1 が挿通され、連結板部 2 1 の外周とアーム板部 2 2 の基端部 2 2 a の外周との間を軸方向に移動（スライド）可能に装着（外嵌）されている。

【0023】

締め付けリング 2 4 が、図 1 A または図 1 B に示されているように、後方寄り（連結板部 2 1）に配置された状態では、アーム板部 2 2 は自己の弾性により開いた（開脚した）状態になっており、必要に応じて、図 1 C に示されるように、締め付けリング 2 4 を先端寄りの位置（基端部 2 2 a）に移動（スライド）させることにより、アーム板部 2 2 を閉じた（閉脚した）状態にすることができる。

40

【0024】

電装部 3 は、図 2 に示されているように、出血検出センサ 3 1、送信部 3 2、受電部 3 3、制御部 3 4、およびこれらを液密に封止した状態で収容する防水性の容器（パッケージ）を概略備えて構成されている。なお、本願明細書において、容器とは、電装部 3 の電子回路部を収容するための内部空間を有する箱体やカプセルのみならず、インサート成形等により該電子回路部の周囲に樹脂層を形成して液密に封止した場合の該樹脂層の部分が

50

含まれる。

【0025】

出血検出センサ31は、体内組織の出血の有無や出血の程度を検出するセンサであり、本実施形態では、出血を光学的に検出する光センサを用いている。出血検出センサ31は、発光部（発光素子）31aおよび受光部（受光素子）31bを有している。受光部31bは、発光部31aから出射された光（直接光、該光の血液を含む体液や体内組織等の透過光、該光の体内組織での反射光または散乱光を含む）を受光する。なお、本実施形態では、図2に示されているように、発光部31aおよび受光部31bは、発光部31aから出射された光の体内組織BTでの反射光または散乱光を受光部31bが受光するように配置されている。

10

【0026】

出血検出センサ31は、血液中の赤血球が光（赤色光）の透過を妨げることを利用し、光路中の血液の存否および程度を受光量の変化から検出するものである。本実施形態では、発光部31aは、赤色光を出射するダイオード（ピーク発光波長645nm程度）を備え、受光部31bは、フォトダイオード（波長範囲600～1050nm程度）を備えている。

【0027】

受光部31bが備えるフォトダイオードは、入射された光の強度変化を電圧変化として出力する。フォトダイオードの出力としてのアナログ信号は、受光部31aが備える不図示の増幅器により適宜に増幅された後、同じく不図示のA/D変換器によりデジタル変換されて検出信号として送信部32に送られる。送信部32は、制御部34による制御の下、受光部31bからの検出信号を含む信号を後述する外部装置4に対してワイヤレス（無線）送信する。

20

【0028】

出血検出センサ31、送信部32および制御部34は、同図中太線で表示される送電回路を介して、受電部33に接続されており、これらを駆動する電力は、受電部33を介して供給されるようになっている。電装部3は、外部装置4から受電部33に電力がワイヤレス（無線）伝送された場合に、出血検出センサ31、送信部32および制御部34に電力が供給されることにより作動し、外部装置4から受電部33への電力のワイヤレス伝送が停止されることにより、停止する。

30

【0029】

外部装置4は、受信部41、送電部42、電源43、制御部44、表示部45、および警報部46を概略備えて構成されている。送電部42は、電源43から送電回路（同図中太線で表示）を介して供給される電力を、電装部3の受電部33に対して、ワイヤレス（無線）伝送する。送電部42は、図示は省略しているが、外部装置4の外部に可撓性の電線を介して接続された給電パッド（シート）を備えており、この給電パッドを介して、受電部33に電力が供給される。給電パッドは、人体の体表（皮膚）に載置または貼付できるようになっており、体外から体内に留置された電装部3に対してワイヤレス給電する。

【0030】

本実施形態では、送電部42および受電部33間の電力伝送は、電磁誘導方式を採用している。すなわち、電源43からの電力（直流の場合には交流に変換した電力）を給電パッドが備えるコイルで交流磁界に変換し、磁力となった電力は対向して配置された電装部3の受電部33のコイルに伝わって交流の電力となり、これを再度、直流の電力に変換することにより、ワイヤレス給電を実現している。

40

【0031】

送電部42の作動または停止は、制御部44の制御下で行われる。制御部44は、不図示のスイッチ等の入力部を介して入力されるオペレータの指示に従って、これを制御する。

【0032】

電装部3の送信部32によりワイヤレス送信された検出信号は、外部装置4の受信部4

50

1で受信され、制御部44に送られる。制御部44は、所定のアルゴリズムにしたがって、たとえば、受信部41からの検出信号を予め決められた所定のしきい値と比較して、出血の有無を判定し、その判定結果を表示部(モニタ)45に表示し、あるいは出血と判定された場合に警報部46を作動して、警報ランプの点灯や点滅、警報音の鳴動等により、オペレータや患者に報知する。なお、制御部44は、検出信号から出血の程度を導出し、その程度を数値やグラフ等で表示部45に表示するようにしてもよい。

【0033】

図1A~図1Cに戻り、このように構成された電装部3は、クリップ本体2の一对のアーム板部22の一方の外面上に取り付けられている。本実施形態では、電装部3は、略直方体状の容器内に収容されており、該容器の一の側面がアーム板部22に接着剤等により接

10

【0034】

また、電装部3は、一对のアーム板部22の一方の外表面(他方のアーム板部22と対向する側の面を内面として、これと反対側の面)に取り付けられている。なお、電装部3の一部または全部を、その容器の形状や構成を適宜に工夫して、アーム板部22の側面(外面、内面以外の2側面のうちの一方の面)に設けてもよい。また、同様に、電装部3の一部または全部を、アーム板部22の貫通穴22cの内側に設けるようにしてもよい。これらのように構成することにより、電装部3を含むアーム板部22の厚さを小さくし得る。

20

【0035】

本実施形態では、出血検出センサ31、送信部32、および受電部33を含む電装部3を、クリップ本体2のアーム板部22の一方に固定したので、後述するクリップ装置5(図7A、図7B参照)等を用いて体内に留置された場合に、電装部3の位置や姿勢を安定させることができる。したがって、ESTやESD等による切開部またはその近傍に正確に位置させて出血を検出することができ、検出の正確性を向上することが可能である。

【0036】

また、クリップ本体2は、電装部3を体内組織にクリッピングするためのみならず、該切開部等を縫合するために用いることもできるので、該切開部等の縫合と該切開部等からの出血の検出とを単一のクリップ1で行うことができ、便宜である。

30

【0037】

さらに、電装部3は、体表等に配置される外部装置4の送電部42の給電パッドから無線伝送される電力を受電部33で受けて、その駆動に用いるようにしたため、別途バッテリー(電池)を搭載する必要がなく、仮に長期間使用されなかった場合であっても、問題なく作動させることができる。また、バッテリーを搭載する必要が無いことから、小型・軽量化も図り得る。

【0038】

加えて、電装部3をアーム板部22の外表面に当接させた状態に取り付けているため、電装部3をアーム板部22の内表面に取り付ける場合と比較して、アーム板部22, 22の開閉や体内組織の把持を支障なく行うことができる。

40

【0039】

(第2実施形態)

次に、本発明の第2実施形態について、図3A~図3Cおよび図4を参照して説明する。なお、図1A~図1Cおよび図2を参照して説明した第1実施形態からの変更点を中心として説明する。

【0040】

図3A~図3Cに示されているように、本実施形態の内視鏡用センサ付きクリップ1は、電装部3として、発光側電装部(第1電装部)3aおよび受光側電装部(第2電装部)3bを備えている。

【0041】

50

図 4 に示されているように、発光側電装部 3 a は、出血検出センサ 3 1 の一部を構成する発光部 3 1 a、図 2 の受電部 3 3 と実質的に同じ構成の受電部（第 1 受電部）3 3 a、および制御部 3 4 a を含んでいる。制御部 3 4 a は、発光部 3 1 a に関する制御を行う。発光部 3 1 a および制御部 3 4 a は、同図中太線で表示される送電回路を介して、受電部 3 3 a に接続されており、これらを駆動する電力は、受電部 3 3 a を介して供給されるようになっている。

【 0 0 4 2 】

受光側電装部 3 b は、出血検出センサ 3 1 の他の一部を構成する受光部 3 1 b、送信部 3 2、図 2 の受電部 3 3 と実質的に同じ構成の受電部（第 2 受電部）3 3 b、および制御部 3 4 b を含んでいる。制御部 3 4 b は、受光部 3 1 b および送信部 3 2 に関する制御を行う。受光部 3 1 b、送信部 3 2 および制御部 3 4 b は、同図中太線で表示される送電回路を介して、受電部 3 3 b に接続されており、これらを駆動する電力は、受電部 3 3 b を介して供給されるようになっている。

10

【 0 0 4 3 】

図 3 A ~ 図 3 C に戻り、発光側電装部 3 a は、クリップ本体 2 の一対のアーム板部 2 2 の一方に取り付けられており、受光側電装部 3 b は、クリップ本体 2 の一対のアーム板部 2 2 の他方に取り付けられている。本実施形態では、発光側電装部 3 a および受光側電装部 3 b は、それぞれ略直方体状の容器内に収容されており、各容器の一の側面が対応するアーム板部 2 2 に接着剤等により接着固定されている。発光側電装部 3 a および受光側電装部 3 b は、締め付けリング 2 4 のスライドの障害にならないとともに、出血を効果的に検出できるように、アーム板部 2 2 の把持部 2 2 b に取り付けられている。

20

【 0 0 4 4 】

また、発光側電装部 3 a および受光側電装部 3 b のそれぞれは、対応するアーム板部 2 2 の外面（他方のアーム板部 2 2 と対向する側の面を内面として、これと反対側の面）に当接された状態で該外面に固定されている。なお、発光側電装部 3 a および受光側電装部 3 b の一部または全部を、その容器の形状や構成を適宜に工夫して、対応するアーム板部 2 2 の側面（外面、内面以外の 2 側面のうちの一方の面）に設けてもよい。また、同様に、発光側電装部 3 a および受光側電装部 3 b の一部または全部を、対応するアーム板部 2 2 の貫通穴 2 2 c の内側に設けるようにしてもよい。

30

【 0 0 4 5 】

本実施形態では、クリップ本体 2 の一対のアーム板部 2 2 , 2 2 が閉脚された状態で（図 3 C 参照）、発光部 3 1 a から出射され、貫通穴 2 2 c を通過した光の一部または全部が受光部 3 1 b に入射されるように配置されている。ただし、クリップ本体 2 の一対のアーム板部 2 2 , 2 2 が閉脚された状態で（図 3 C 参照）、発光部 3 1 a から出射された光の体内組織での反射光または散乱光を受光部 3 1 b が受光するように配置されてもよい。

【 0 0 4 6 】

本実施形態では、電装部 3 を、発光部 3 1 a、受電部 3 3 a および制御部 3 4 a を含む発光側電装部 3 a と、受光部 3 1 b、送信部 3 2、受電部 3 3 b および制御部 3 4 b を含む受光側電装部 3 b との二つに分割して構成し、発光側電装部 3 a を一対のアーム板部 2 2 , 2 2 の一方に、受光側電装部 3 b を一対のアーム板部 2 2 , 2 2 の他方に設けている。このため、体内組織の一対のアーム板部 2 2 , 2 2 で挟み込んだ間の部分の出血を正確に検出することが可能である。その他は、上述した第 1 実施形態と同様である。

40

【 0 0 4 7 】

（第 3 実施形態）

次に、本発明の第 3 実施形態について、図 5 A ~ 図 5 C を参照して説明する。なお、図 1 A ~ 図 1 C および図 2 を参照して説明した第 1 実施形態からの変更点を中心として説明する。

【 0 0 4 8 】

図 5 A ~ 図 5 C に示されているように、本実施形態では、電装部 3 の容器の形状および構成を変更している。すなわち、電装部 3 の出血検出センサ 3 1、送信部 3 2、受電部 3

50

3、および制御部34を含む電子回路部を、略筒状の防水性の容器内に収容し、該容器の軸方向の一端にフック部材（連結部材）35を取り付けて構成している。

【0049】

フック部材35は、たとえば、弾性を有する金属素線を略円筒状に1周以上密に巻回した形状を有する部材で構成されており、アーム板部22への連結のための軸方向への僅かな弾性変形を阻害しないように、電装部3の容器にその一部が取り付けられている。フック部材35の電装部3の容器に対する取り付けは、接着等により行うことができる。

【0050】

フック部材35は、その軸方向に僅かに弾性変形させた状態（広げた状態）でその端部を取り付けるべきアーム板部22の貫通穴22cに通して、適宜に回転させることにより、アーム板部22に取り付ける（連結する）ことができる。なお、フック部材35は、容器側に貫通穴を形成して、アーム板部22に対する取り付けの場合と同様にして、該貫通穴の部分に回動可能（首振り可能）に取り付けるようにしてもよい。

10

【0051】

本実施形態では、電装部3を、略筒状の防水性の容器内に収容し、該容器の軸方向の一端にフック部材35を取り付け、フック部材35を介してアーム板部22に取り付けるようにしている。このように構成することにより、体内組織の一对のアーム板部22、22で挟み込んだ部分の周囲の近傍部分の出血を正確に検出することが可能である。その他は、上述した第1実施形態と同様である。

【0052】

20

（第4実施形態）

次に、本発明の第4実施形態について、図6A～図6C、図7A、図7B、図8A、図8Bおよび図9を参照して説明する。なお、図1A～図1Cおよび図2を参照して説明した第1実施形態および図5A～図5Cを参照して説明した第3実施形態からの変更点を中心として説明する。

【0053】

図6A～図6Cに示されているように、本実施形態では、図5A～図5Cに示した第3実施形態の構成に加えて、電装部3を構成する容器の軸方向の他端（フック部材35と反対側の端部）に、紐部材（ループ部材）37を設けている。

【0054】

30

紐部材37は、湾曲された場合に元の形状（または元の形状に近い形状）に戻ろうとする復元力を有する可撓性の紐状の部材である。紐部材37としては、たとえば、生分解または吸収される高分子材料からなる外科用の生体吸収系（縫合系）を用いることができる。紐部材37としては、生体吸収性を有しない系または線材等であってもよいが、回収時に切断する必要がある場合があるため、切断に不都合のない材料からなるものを用いることが好ましい。

【0055】

紐部材37は、本実施形態では、電装部3を構成する容器のフック部材35と反対側の端部に、アダプタ部材36を介して取り付けられている。ただし、紐部材37は電装部3を構成する容器に接着等により直接的に固定してもよく、あるいは容器の端部に貫通穴を形成し、該貫通穴に通して、両端を結び合わせる等により取り付けるとしてもよい。なお、紐部材37に代えて、熱可塑性高分子材料等から形成された環状（円環状、楕円環状、長丸環状等）に形成されたループ部材を設けてもよい。

40

【0056】

ここで、内視鏡用センサ付きクリップ1を内視鏡の処置具案内管を介して体内に搬送し、体内組織を把持して留置（クリッピング）するためのクリップ装置5について、図7Aおよび図7Bを参照して説明する。なお、このクリップ装置5は、本第4実施形態の内視鏡用センサ付きクリップ1のみならず、第1～第3実施形態の内視鏡用センサ付きクリップ1のクリッピングを行い得る。

【0057】

50

クリップ装置 5 は、連結フック 5 1、インナーシース 5 2、駆動ワイヤ 5 3、アウターシース 5 4、補強コイル 5 5、第 1 スライダ部 5 6、ベース部 5 7、および第 2 スライダ部 5 8 を概略備えて構成されている。

【0058】

チューブ状のアウターシース 5 4 には、同じくチューブ状のインナーシース 5 2 が挿通されており、インナーシース 5 2 には駆動ワイヤ 5 3 が挿通されている。インナーシース 5 2 はアウターシース 5 4 内で摺動（スライド）可能となっており、駆動ワイヤ 5 3 はインナーシース 5 2 内で摺動（スライド）可能となっている。

【0059】

アウターシース 5 4 は可撓性を有する中空チューブからなり、本実施形態ではコイルチューブを用いている。コイルチューブとしては、金属（ステンレス鋼）等からなる長尺平板を螺旋状に巻回してなる平線コイルチューブを用いることができる。ただし、丸線コイルチューブまたは内面平コイルチューブを用いてもよい。アウターシース 5 4 の先端部の内径は、2 ~ 3 mm 程度である。

10

【0060】

インナーシース 5 2 は可撓性を有する中空チューブからなり、本実施形態ではワイヤチューブを用いている。ワイヤチューブは、たとえば金属（ステンレス鋼）等からなる複数本のワイヤ（ケーブル）を中空となるように螺旋状に撚ってなる中空撚り線からなるチューブである。なお、インナーシース 5 2 としては、主としてワイヤチューブを用い、その先端側の一部のみをコイルチューブとしたものを用いてもよい。インナーシース 5 2 の先端部の内径は、1.5 ~ 2.5 mm 程度である。

20

【0061】

駆動ワイヤ 5 3 は可撓性を有するワイヤからなり、本実施形態ではワイヤロープを用いている。ワイヤロープは、たとえば金属（ステンレス鋼）等からなる複数本のワイヤ（ケーブル）を螺旋状にねじってなる撚り線からなるロープである。ただし、駆動ワイヤ 5 3 としては、インナーシース 5 2 と同様なワイヤチューブを用いてもよい。

【0062】

クリップ装置 5 のシース部の遠位端に配置される連結フック 5 1 は、その先端に向かって略 V 字状に配置された弾性体からなる一对のアーム部 5 1 a、5 1 a を有し、インナーシース 5 2 との協働によって、開脚（開いた）状態と閉脚（閉じた）状態の二つの状態をとり得るようになっている。連結フック 5 1 のアーム部 5 1 a、5 1 a の先端部には、内側（互いに相対する側）に折り曲げられることにより爪部が形成されており、クリップ本体 2 の連結板部 2 1 を把持して連結できるようになっている。

30

【0063】

連結フック 5 1 の基端部は、一对のアーム部 5 1 a、5 1 a の基端部に連続して略 U 字状に形成された U 字状部となっている。連結フック 5 1 は、弾性体からなる一つの細長い板材を適宜に折り曲げる（塑性変形させる）ことにより形成することができる。特に限定されないが、連結フック 5 1 を構成する板材の板厚は 0.20 ~ 0.24 mm 程度であり、幅は 0.6 mm 程度である。板材としては、たとえばステンレス鋼が用いられる。

【0064】

連結フック 5 1 の基端部は、インナーシース 5 2 内にスライド可能に挿入された駆動ワイヤ 5 3 の先端（遠位端）に、レーザ溶接等により固定されている。駆動ワイヤ 5 3 の遠位端に略円環状の円環部材をレーザ溶接等により固定し、この円環部材に連結フック 5 1 の U 字状部を通すことにより、連結フック 5 1 を駆動ワイヤ 5 3 に対して首振り可能としてもよい。

40

【0065】

アウターシース 5 4 の基端（近位端）側近傍は補強コイル 5 5 に挿入されて該補強コイル 5 5 に一体的に固定されている。補強コイル 5 5 は第 1 スライダ部 5 6 に一体的に固定されており、第 1 スライダ部 5 6 の内側にベース部 5 7 の遠位端側の部分が挿入配置されている。第 1 スライダ部 5 6 は、ベース部 5 7 に対して、先端（遠位端）側に移動した位

50

置と基端部（近位端）側に移動した２つの位置との間で位置決め可能にスライドし得るようになっている。

【 0 0 6 6 】

ベース部 5 7 には、第 2 スライダ部 5 8 がスライド可能に保持されており、ベース部 5 7 にはインナーシース 5 2 が固定されている。駆動ワイヤ 5 3 の近位端は第 2 スライダ部 5 8 に固定されている。

【 0 0 6 7 】

第 2 スライダ部 5 8 をベース部 5 7 に対して先端側（遠位端側）にスライドさせると、インナーシース 5 2 が駆動ワイヤ 5 3 に対して引き込まれて、駆動ワイヤ 5 3 の先端の連結フック 5 1 がインナーシース 5 2 の先端から突出して、自己の弾性により開脚する。第 2 スライダ部 5 8 をベース部 5 7 に対して基端側（近位端側）にスライドさせると、駆動ワイヤ 5 3 がインナーシース 5 2 に対して引き込まれて、駆動ワイヤ 5 3 の先端の連結フック 5 1 がインナーシース 5 2 内に入り込みつつ、徐々に閉脚し、インナーシース 5 2 内に埋没することにより、完全に閉脚するようになっている。

10

【 0 0 6 8 】

第 1 スライダ部 5 6 をベース部 5 7 に対して基端側の位置にスライドすると、インナーシース 5 2 をアウターシース 5 4 の先端から突出させることができ、反対に、第 1 スライダ部 5 6 をベース部 5 7 に対して先端側の位置にスライドすると、インナーシース 5 2 の先端をアウターシース 5 4 内に収納（埋没）させることができるようになっている。

【 0 0 6 9 】

次に、内視鏡用センサ付きクリップ 1 の使用方法の一例について、図 8 A、図 8 B および図 9 を参照して説明する。クリップ本体 2 の連結板部 2 1 の内側に形成される連結孔 2 5 に、クリップ装置 5 の連結フック 5 1 を係合させ、連結フック 5 1 をインナーシース 5 2 の内部に引き込むことで、連結フック 5 1 が閉脚し、内視鏡用センサ付きクリップ 1 のクリップ本体 2 がインナーシース 5 2 の先端に取り付けられる（図 8 A 参照）。

20

【 0 0 7 0 】

この状態で、内視鏡用センサ付きクリップ 1（クリップ本体 2、電装部 3 および紐部材 3 7）が連結されたインナーシース 5 2 の遠位端部をアウターシース 5 4 内に引き込み、内視鏡用センサ付きクリップ 1 の全体をアウターシース 5 4 の遠位端部の内側に収納する（図 8 B 参照）。この状態では、クリップ本体 2 の締め付けリング 2 4 は連結板部 2 1 に位置したままであり、アーム板部 2 2 はアウターシース 5 4 の内壁の作用によって閉脚している。

30

【 0 0 7 1 】

不図示の内視鏡を用いて、内視鏡用センサ付きクリップ 1 が装着されたクリップ装置 5 のシース部の遠位端部を、出血を検出すべき生体組織（たとえば、胃内壁の切開部）の近傍に位置させる。次いで、アウターシース 5 4 を近位端側にスライドさせることにより、クリップ 1 をアウターシース 5 4 の遠位端から突出させる。これにより、図 8 A に示されているように、アーム板部 2 2 が自己の弾性により開脚した状態となる。

【 0 0 7 2 】

アーム板部 2 2 が開脚した状態で、たとえば、図 9 に示されているように、体内組織の出血を検出すべき検出部位（切開部や縫合部等）X の近傍（検出部位 X から電装部 3 の長手方向の寸法の 1 / 2 程度離れた位置）に位置させる。次いで、インナーシース 5 2 を駆動ワイヤ 5 3 に対して遠位端側にスライドさせることにより、締め付けリング 2 4 がアーム板部 2 2 の先端側にスライドする。その結果、アーム板部 2 2 が徐々に閉脚し（互いに近づき）、体内組織の把持部位 Y が挟み込まれる。

40

【 0 0 7 3 】

インナーシース 5 2 を駆動ワイヤ 5 3 に対して遠位端側にさらにスライドさせて、締め付けリング 2 4 をアーム板部 2 2 の先端側に移動させ、内視鏡用センサ付きクリップ 1 のクリップ本体 2 を完全に閉脚させる。この状態で、インナーシース 5 2 を駆動ワイヤ 5 3 に対して近位端側にスライドさせて、連結フック 5 1 をインナーシース 5 2 の遠位端から

50

押し出して開脚させ、クリップ本体 2 の連結フック 5 1 による把持（係合）を解除する。これにより、内視鏡用センサ付きクリップ 1 のクリップ本体 2 による体内組織の把持部位 Y に対するクリッピングが完了する。

【0074】

次に、一旦、内視鏡からクリップ装置 5 を抜き去ってから、別途用意された他のクリップ（通常のクリップ）7 を、クリップ装置 5（またはクリップ装置 5 と同様の構成を備える別途用意されたクリップ装置）の遠位端部に装着し、通常のクリップ 7 が装着されたクリップ装置 5 の遠位端部を、検出部位 X を挟んで把持部位 Y に対向（対峙）する適宜な部位（検出部位 X から電装部 3 の長手方向の寸法の 1 / 2 程度、把持部位 Y に対して反対側に離れた対向部位 Z の近傍まで搬送する。なお、通常のクリップ 7 としては、図 6 A ~ 図 6 C に示した内視鏡用センサ付きクリップ 1 から、フック部材 3 5、アダプタ部材 3 6 および紐部材 3 7 を含む電装部 3 を取り外したクリップ本体 2 と同様の構成のクリップを用いることができる。

10

【0075】

次いで、通常のクリップ 7 の一对のアーム板部 7 2 , 7 2 の一方を紐部材 3 7 の内側に通して掬い上げ、紐部材 3 7 の一部を一对のアーム板部 7 2 , 7 2 の間の部分に位置させて、電装部 3 に適宜僅かなテンションをかけて、クリップ本体 2 による把持部材 Y の把持と同様に、通常のクリップ 7 を対向部位 Z にクリッピングする。これにより、電装部 3 が出血を検出すべき検出部位 X に対応する位置（当接または近接する位置）に正確に位置決めされる。このように、電装部 3 の位置を任意に調整できるとともに、電装部 3 をクリップ本体 2 と通常のクリップ 7 との間の部分で体内組織に押しつけるように配置することも可能である。

20

【0076】

その後、患者の腹部の体表に外部装置 4（図 2 参照）の送電部 4 2 の送電パッドを載置または貼付して、外部装置 4 の所定のスイッチ等を実行して、たとえば胃内に留置された電装部 3 に対するワイヤレス給電を開始する。これにより、電装部 3 の発光部 3 1 a による発光が開始され、受光部 3 1 b からの検出信号が送信部 3 2 を介して、外部装置 4 に送られる。外部装置 4 では、受信部 4 1 で受信された検出信号に基づいて、たとえば出血の有無を表示部 4 5 に表示し、出血が確認された場合に、警報部 4 6 を作動させる。

30

【0077】

上述した各実施形態の内視鏡用センサ付きクリップ 1 を用いることにより、EST や ESD 等を実施した後の術後出血を早期に発見することが可能となり、必要な処置を早期に行うことができる。

【0078】

以上説明した実施形態は、本発明の理解を容易にするために記載されたものであって、本発明を限定するために記載されたものではない。したがって、上述した実施形態に開示された各要素は、本発明の技術的範囲に属する全ての設計変更や均等物をも含む趣旨である。

【符号の説明】

【0079】

- 1 ... 内視鏡用センサ付きクリップ
- 2 ... クリップ本体
  - 2 1 ... 連結板部
  - 2 2 ... アーム板部
    - 2 2 a ... 基端部
    - 2 2 b ... 把持部
    - 2 2 c ... 貫通穴
  - 2 3 ... 爪部
  - 2 4 ... 締め付けリング
- 3 ... 電装部

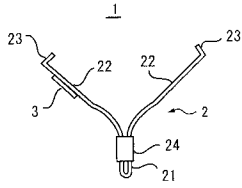
40

50

3 1 ... 出血検出センサ	
3 1 a ... 発光部	
3 1 b ... 受光部	
3 2 ... 送信部	
3 4 ... 制御部	
3 a ... 発光側電装部 (第1電装部)	
3 3 a ... 受電部 (第1受電部)	
3 4 b ... 制御部	
3 b ... 受光側電装部 (第2電装部)	
3 3 b ... 受電部 (第2受電部)	10
3 4 b ... 制御部	
3 5 ... フック部材 (連結部材)	
3 7 ... 紐部材 (ループ部材)	
4 ... 外部装置	
4 1 ... 受信部	
4 2 ... 送電部	
4 3 ... 電源	
4 4 ... 制御部	
4 5 ... 表示部	
4 6 ... 警報部	20
5 ... クリップ装置	
5 1 ... 連結フック	
5 2 ... インナーシース	
5 3 ... 駆動ワイヤ	
5 4 ... アウターシース	
7 ... 通常のクリップ	
X ... 体内組織の検出部位	
Y ... 体内組織の把持部位	
Z ... 体内組織の対向部位	

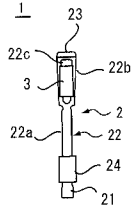
【図1A】

図1A



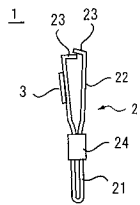
【図1B】

図1B



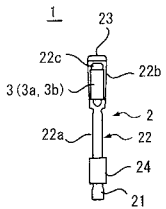
【図1C】

図1C



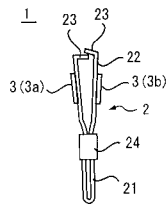
【図3B】

図3B



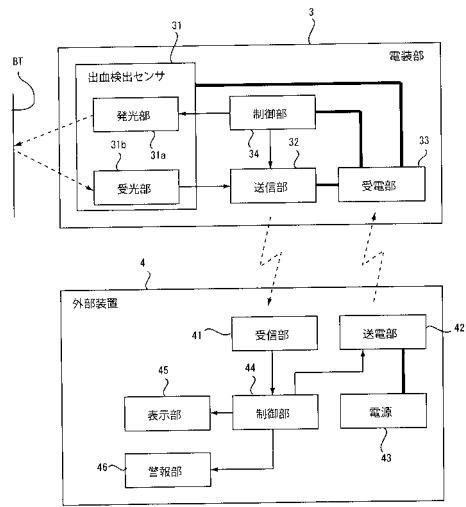
【図3C】

図3C



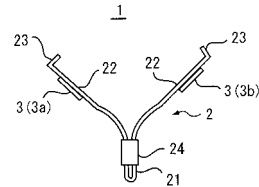
【図2】

図2



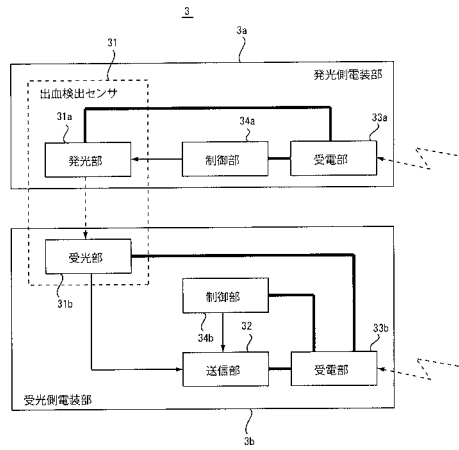
【図3A】

図3A



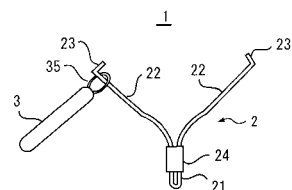
【図4】

図4



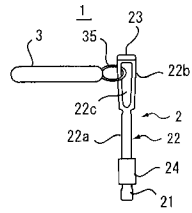
【図5A】

図5A



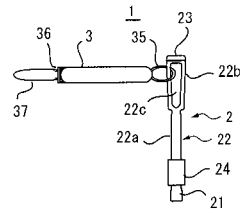
【 図 5 B 】

図5B



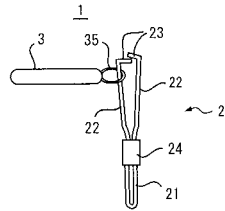
【 図 6 B 】

図6B



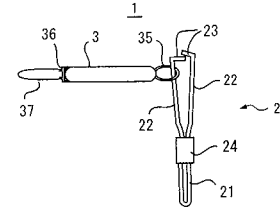
【 図 5 C 】

図5C



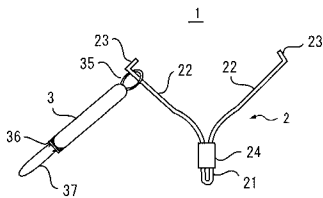
【 図 6 C 】

図6C



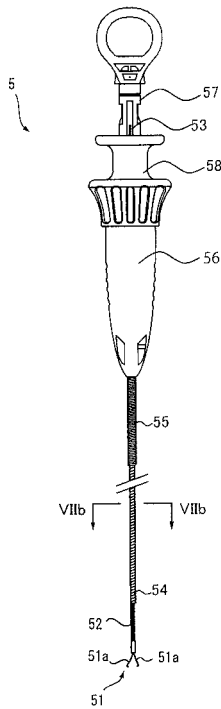
【 図 6 A 】

図6A



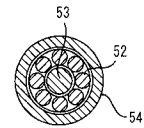
【 図 7 A 】

図7A



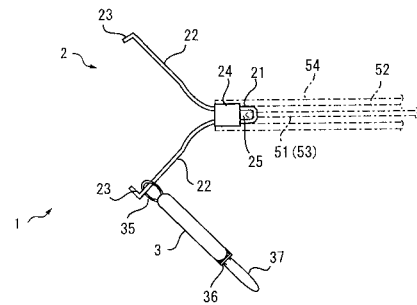
【 図 7 B 】

図7B



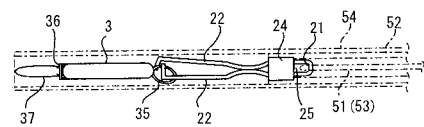
【 図 8 A 】

図8A



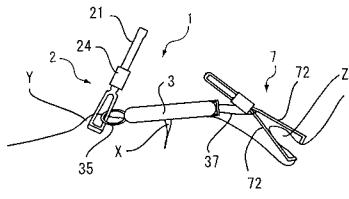
【 図 8 B 】

図8B



【 図 9 】

図9



专利名称(译)	内窥镜传感器夹		
公开(公告)号	<a href="#">JP2019154465A</a>	公开(公告)日	2019-09-19
申请号	JP2018040440	申请日	2018-03-07
[标]申请(专利权)人(译)	日本瑞翁株式会社		
申请(专利权)人(译)	日本Zeon有限公司		
[标]发明人	嶋辰也 河尻幸治		
发明人	嶋辰也 河尻幸治		
IPC分类号	A61B5/07 A61B1/00		
FI分类号	A61B5/07.100 A61B1/00.650 A61B1/00.550 A61B1/00.682		
F-TERM分类号	4C038/CC03 4C038/CC09 4C038/KL07 4C161/GG11 4C161/HH51 4C161/JJ17 4C161/JJ19		
外部链接	<a href="#">Espacenet</a>		

摘要(译)

解决方案：内窥镜具有一种夹子主体，该夹子主体包括一对臂板部分，该一对臂板部分能够将腿部大致呈V形打开，并且具有紧固作用，该夹子具有用于内窥镜的传感器，该夹子能够提高体内出血的准确性。用于打开腿的环。电气部件3被安装，该电气部件3包括用于检测体内出血的出血检测传感器31，用于通过出血检测传感器31无线地发送检测信号的发送部32，以及用于接收从外部无线发送的电力的电力输入部33。图2

