

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 特 許 公 報 (B2)

(11) 特許番号

特許第6292558号
(P6292558)

(45) 発行日 平成30年3月14日 (2018. 3. 14)

(24) 登録日 平成30年2月23日 (2018. 2. 23)

(51) Int. Cl.

F I

A 6 1 B 1/00 (2006. 01)

A 6 1 B 1/00 S

A 6 1 B 1/005 (2006. 01)

A 6 1 B 1/005 5 2 4

G O 2 B 23/24 (2006. 01)

A 6 1 B 1/00 7 1 1

A 6 1 B 1/00 7 3 5

G O 2 B 23/24 A

請求項の数 1 (全 25 頁) 最終頁に続く

(21) 出願番号 特願2015-116835 (P2015-116835)
 (22) 出願日 平成27年6月9日 (2015. 6. 9)
 (62) 分割の表示 特願2013-257048 (P2013-257048)
 の分割
 原出願日 平成25年12月12日 (2013. 12. 12)
 (65) 公開番号 特開2015-164591 (P2015-164591A)
 (43) 公開日 平成27年9月17日 (2015. 9. 17)
 審査請求日 平成28年11月22日 (2016. 11. 22)

(73) 特許権者 314012076
 パナソニック I P マネジメント株式会社
 大阪府大阪市中央区域見2丁目1番61号
 (74) 代理人 110001379
 特許業務法人 大島特許事務所
 (72) 発明者 河野 治彦
 福岡市博多区美野島4丁目1番62号 パ
 ナソニックシステムネットワークス株式会
 社内

審査官 安田 明央

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 内視鏡

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

把持部と、

前記把持部側に配置された一端から観察対象側に配置された他端にかけて延在し、その
 長手方向に延在する軸線まわりに前記把持部に対して回動可能に設けられた直線部と、

撮像素子を有する撮像ユニットが設けられ、前記観察対象まで案内される硬性部と、

前記直線部と前記硬性部との間に設けられ、かつ前記直線部とともに前記軸線まわりに
 前記把持部に対して回動可能に設けられ、前記硬性部とともに体内に挿入される湾曲可能
 な挿入部と、

前記把持部にて、前記直線部の前記軸線に対して傾斜可能な他の軸線を有し、前記軸線
 まわりに回動する前記直線部とともに、前記他の軸線まわりに回動するように支持された
 回動部と、

前記回動部において前記軸線を挟み込むように互いに周方向に離間した部位に固定され
 た始端、及びその始端から前記直線部及び前記挿入部を通して前記挿入部の遊端側に固定
 される終端をそれぞれ有する複数の制御ワイヤと、

を備え、

前記直線部の軸線方向視において前記硬性部の先端が向く方向および前記硬性部の先端
 が向く方向と前記直線部の軸線方向とがなす角度を維持したまま、前記硬性部は前記撮像
 ユニットとともに前記直線部及び前記挿入部の回動に伴って回動し、

前記回動部および前記複数の制御ワイヤが、前記直線部および前記挿入部とともに回動

10

20

する内視鏡。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、外部から直接観察できない観察対象の内部を撮像する内視鏡に関するものである。

【背景技術】

【0002】

従来、医療分野や工業分野において、患者の体内や機器および構造物の内部を撮像するための内視鏡が普及している。この種の内視鏡として、観察対象の内部に挿入される挿入部において、撮像部位からの光を対物レンズ系によって撮像素子の受光面に結像させるとともに、その結像光を電気信号に変換し、信号ケーブルを介して外部の画像処理装置等に映像信号として送信する構成が知られている。

【0003】

この種の内視鏡の先端に設けられた硬性部には、撮像素子や、撮像素子の撮像面に光像を結像させるレンズ等の多数の部品が配置され、例えば、複数のレンズ等の光学素子を鏡筒内に一体的に保持させるとともに、この鏡筒や撮像素子をホルダに支持させて、ハウジング内に収容する構造となっている。最近では、硬性部を屈曲可能な挿入部と接続することで、施術者等の操作に基づいて撮像方向、即ち視野を変化させる構成が知られている。

【0004】

このような内視鏡として、例えば、近接端と遠位端とを有する軸であって、一つ以上の穴を内部に有する軸と、該軸の遠位端に配置され、または、該遠位端に隣接して配置された一つ以上の発光ダイオード（LED）であって、組織を照明するための一つ以上の発光ダイオード（LED）と、該軸の遠位端に配置された画像アセンブリであって、該組織の画像を生成するイメージセンサーを含む画像アセンブリと、該軸を所望の方向に曲げるように選択的に引っ張られる複数の制御ケーブルと、ばねセグメントと一緒に接合された複数のリンクを含む変形可能な関節ジョイントであって、該複数のリンクは、該複数の制御ケーブルのうちの一つ以上の引っ張りの下で曲げることが可能であり、該ばねセグメントの少なくとも一部は、該複数のリンクのそれぞれの内側表面上に定義された凹部の内部に配置されている関節ジョイントと、該関節ジョイント上の外装とを備える画像内視鏡が開示されている（特許文献1）。特許文献1によれば、関節ジョイントを湾曲させて任意の方向を撮像することが可能であり、より広範囲の画像を観察することができるとしている。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0005】

【特許文献1】特許第4676427号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0006】

手術においては、内視鏡の他に鉗子や超音波メス等といった手術用機材が体腔内に挿入されるが、内視鏡と他の機材との位置関係によっては、例えば超音波メスを移動させるべき方向と内視鏡で撮像された画像の方向（天地または左右）とが一致しない場合がある。手術をより安全に執り行うためには、この「方向の不一致」を解消することが望まれる。この「方向の不一致」は、撮像方向を維持したまま撮像された画像を任意の角度に回転させることによって解消されうる。

【0007】

しかしながら、特許文献1に開示された技術では、関節ジョイントで構成される挿入部を任意の方向に湾曲させて視野を移動させることができるものの、挿入部が湾曲した状態で、撮像方向を維持したまま画像を回転させることはできない。もっとも挿入部が直線状

となっている場合は、挿入部が延在する方向を軸として内視鏡本体を回転させれば画像は回転するが、挿入部が湾曲している場合は、内視鏡本体の回転とともに視野は大きく移動してしまうことになる。

【 0 0 0 8 】

本発明は、このような従来技術の課題を解決するべく案出されたものであり、その主な目的は、挿入部が湾曲した状態で、撮像方向を維持したまま撮像された画像を任意の角度に回転させることが可能な内視鏡を提供することにある。

【課題を解決するための手段】

【 0 0 0 9 】

本発明は、湾曲可能で、基端から遊端にかけて延在するとともに、その延在する方向を軸として回転可能な挿入部と、前記遊端の側に設けられた機能部材と、前記遊端の側に終端が固定された複数の制御ワイヤと、前記基端の側に設けられ、前記挿入部を湾曲させるべく前記複数の制御ワイヤの始端側を牽引する牽引部材とを備え、前記挿入部が回転するとき、前記機能部材、前記複数の制御ワイヤおよび前記牽引部材は前記挿入部とともに回転し、前記牽引部材は前記複数の制御ワイヤに対する牽引量を変化させて、前記挿入部の湾曲方向および湾曲角度を維持することを特徴とする内視鏡である。

【発明の効果】

【 0 0 1 0 】

本発明によれば、挿入部の湾曲方向および湾曲角度を維持したまま挿入部の遊端の側を回転させて、遊端の側に設けられた機能部材としての撮像ユニットで撮像された画像と他の手術用機材等との間で天地を一致させることが可能となる。

【図面の簡単な説明】

【 0 0 1 1 】

【図 1】本発明の実施形態に係る内視鏡の全体構成図

【図 2】挿入部の構成を示す斜視図

【図 3】連結部の基本構成および連結部の状態と挿入部の湾曲状態との関連を示す説明図

【図 4】連結部の基本構成および連結部の状態と挿入部の湾曲状態との関連を示す説明図

【図 5】連結部を構成する牽引部材およびワイヤガイドを前方からみた概略構成図

【図 6】(a)、(b)は、連結部の第 1 変形例を示す説明図

【図 7】(a)、(b)は、挿入部の遊端に取り付けられた硬性部の構成を示す透視図

【図 8】チルト動作に供する駆動力を硬性部に伝達する構成を示す説明図

【図 9】チルト動作に供する駆動力を硬性部に伝達する構成を示す説明図

【図 10】(a)は、連結部の第 2 変形例を示す説明図、(b)は、連結部の第 3 変形例を示す説明図

【図 11】(a)は、連結部の具体構成を示す分解斜視図、(b)は、牽引量を拡大する構成を示す説明図、(c)は、(b)の要部を示す説明図

【図 12】連結部の第 4 変形例を示す説明図

【図 13】第 4 変形例における挿入部の湾曲状態を示す説明図

【図 14】連結部の第 5 変形例を示す説明図

【図 15】第 5 変形例における内視鏡の概略構成および挿入部の湾曲状態を示す説明図

【発明を実施するための形態】

【 0 0 1 2 】

上記課題を解決するためになされた本発明は、湾曲可能で、基端から遊端にかけて延在するとともに、その延在する方向を軸として回転可能な挿入部と、前記遊端の側に設けられた機能部材と、前記遊端の側に終端が固定された複数の制御ワイヤと、前記基端の側に設けられ、前記挿入部を湾曲させるべく前記複数の制御ワイヤの始端側を牽引する牽引部材とを備え、前記挿入部が回転するとき、前記機能部材、前記複数の制御ワイヤおよび前記牽引部材は前記挿入部とともに回転し、前記牽引部材は前記複数の制御ワイヤに対する牽引量を変化させて、前記挿入部の湾曲方向および湾曲角度を維持するようにしたものである。

【 0 0 1 3 】

これによって、挿入部の湾曲方向および湾曲角度を維持したまま挿入部の遊端の側を回動させて、遊端の側に設けられた機能部材としての撮像ユニットで撮像された画像と他の手術用機材等との間で天地を一致させることが可能となる。

【 0 0 1 4 】

また、本発明は、前記基端の側に湾曲不能な直線部が設けられ、前記牽引部材は、前記直線部に連結された回動部を備え、前記回動部の外周側の互いに異なる位置には前記複数の制御ワイヤがそれぞれ接続され、前記回動部は、前記直線部の軸と直交する面に対して傾斜可能で、かつ傾斜した状態で前記直線部とともに回動するようにしたものである。

【 0 0 1 5 】

これによって、挿入部の湾曲方向および湾曲角度には何ら影響を受けない直線部を回動させることで、湾曲した挿入部の遊端の側を回動させることが可能となる。

【 0 0 1 6 】

また、本発明は、前記牽引部材を挟んで前記直線部とは反対側に設けられて、前記直線部との同軸度が維持された球体軸受を備え、前記牽引部材は、前記回動部を相対的に回動可能に支持する静止部を備え、前記静止部は、前記球体軸受によって、前記直線部の軸と直交する面に対して傾斜可能に支持されているものである。

【 0 0 1 7 】

これによって、直線部と直交する面に対する静止部の傾斜方向および傾斜角度を容易に変化させることが可能になるとともに、静止部に支持された回動部の傾斜方向および傾斜角度を変化させることが可能となる。

【 0 0 1 8 】

また、本発明は、前記静止部を前記直線部の軸と直交する面に対して傾斜させるとともに、前記静止部の傾斜方向および傾斜角度を設定する傾斜設定部を更に備え、前記傾斜設定部は、前記回動部が回動する際に、前記直線部の軸と直交する所定の方から見たときの前記静止部の傾斜方向および傾斜角度を維持するようにしたものである。

【 0 0 1 9 】

これによって、直線部の回動とともに回動部が回動した際においても、傾斜設定部によって静止部の傾斜方向および傾斜角度が維持され、挿入部の湾曲方向および湾曲角度を維持することが可能となる。

【 0 0 2 0 】

また、本発明は、前記直線部の外周に前記直線部を軸回りに回動させる回転操作部を備えるものである。

【 0 0 2 1 】

これによって、直線部の外周に設けられた回転操作部の外径を直線部の外径よりも大きくすることで、より小さな力で湾曲した挿入部の遊端の側を回動させることが可能となり、操作性が改善される。

【 0 0 2 2 】

また、本発明は、前記牽引部材はベアリングで構成され、前記回動部は前記ベアリングの外輪を含み、前記静止部は前記ベアリングの内輪を含むようにしたものである。

【 0 0 2 3 】

これによって、ベアリングといった汎用部品を用いて、挿入部の湾曲方向および湾曲角度を維持したまま挿入部の遊端の側が回動する内視鏡を構成することが可能となる。

【 0 0 2 4 】

また、本発明は、前記直線部には軸方向に延在する中空部が形成され、前記直線部の外周には、前記複数の制御ワイヤを前記中空部に導くワイヤガイドが設けられ、前記ワイヤガイドによって導かれた前記複数の制御ワイヤの終端が、前記挿入部の内面に固定されているものである。

【 0 0 2 5 】

これによって、挿入部を湾曲させる牽引力を挿入部の遊端の側まで確実に伝達すること

10

20

30

40

50

が可能となる。

【 0 0 2 6 】

また、本発明は、前記複数の制御ワイヤの各々が、前記牽引部材と前記ワイヤガイドとの間に 1 往復以上延在しているものである。

【 0 0 2 7 】

これによって、牽引部材上に実質的に動滑車を構成して、牽引部材を傾斜させた際の制御ワイヤの牽引量を増加させ、挿入部の湾曲角度を大きくすることが可能となる。

【 0 0 2 8 】

また、本発明は、前記機能部材を、撮像素子および前記撮像素子に入射光を結像する光学レンズで構成された撮像ユニットとしたものである。

10

【 0 0 2 9 】

これによって、撮像ユニットで挿入部の遊端が向く方向を撮像しつつ、湾曲した挿入部の遊端の側を回動させることで、画像を回転させることが可能となる。

【 0 0 3 0 】

以下、本発明の実施形態について図面を参照しながら説明する。説明に用いる方向については、原則として各図中の方向の記載に従うものとする。ただし、筒状、棒状に構成された部材については部材が延在する方向を、また回動する部材については回転軸の方向を「軸方向」と呼称することがある。また、軸を中心として内外に向かう方向を「径方向」、軸を中心として回動する方向を「周方向」と呼称することがある。また、軸方向に直交する断面が矩形形状である部材についても、便宜上「径方向」、「周方向」と呼称することがある。

20

【 0 0 3 1 】

図 1 は、本発明の実施形態に係る内視鏡 1 の全体構成図である。図 1 に示すように、内視鏡 1 は、主に把持部 2 と、連結部 3 と、連結部 3 を介して把持部 2 と連結された直線パイプ状で湾曲不能な直線部 4 と、湾曲可能に構成された挿入部 5 と、機能部材の一例としての撮像ユニット 6 a が収納された硬性部 6 と、直線部 4 を延在方向を軸として回動させる回転操作部 7 とで構成されている。

【 0 0 3 2 】

ここで、硬性部 6 の先端から回転操作部 7 の後端までの長さ L 1 は約 6 0 0 mm、硬性部 6 の長さ L 2 は約 1 5 mm、挿入部 5 の長さ L 3 は約 6 0 mm、直線部 4 の長さ L 4 は約 4 5 0 mm 程度であり、また硬性部 6、挿入部 5、直線部 4 の外径は最大部分で約 1 0 mm 程度とされている。手術の際には、このうち硬性部 6 と挿入部 5 とがトロッカーやトロッカーチューブを介して患部まで案内される。一方、直線部 4 の一部は体外に出た状態で術式が執り行われる。

30

【 0 0 3 3 】

把持部 2 には挿入部 5 を湾曲させるべく操作を行う第 1 操作部 2 a と、硬性部 6 に搭載された撮像ユニット 6 a による撮像方向を操作する第 2 操作部 2 b とが設けられている。施術者等が第 1 操作部 2 a を操作すると、挿入部 5 はその操作量に応じて所定方向（例えば下方）に向けて湾曲し、硬性部 6 に設けられた撮像ユニット 6 a の撮像方向が変化、即ち視野が移動する。把持部 2 において第 1 操作部 2 a は第 1 軸 A x 1 を中心として回転可能であり、操作性を考慮して、この回転方向と挿入部 5 の湾曲方向とが一致するようにされている。

40

【 0 0 3 4 】

なお、以降の説明において、第 1 操作部 2 a の操作によって挿入部 5 が湾曲し、これによって視野を移動させる動作を「湾曲動作」、湾曲によって硬性部 6 の先端が向く方向と直線部 4 の軸方向（第 2 軸 A x 2）とがなす角度を「湾曲角度」、前面視において湾曲によって硬性部 6 の先端が向く方向を「湾曲方向」のように呼称することがある。そして、例えば硬性部 6 の先端が下方（上方）に向くように挿入部 5 が湾曲することを「下方（上方）に向けて湾曲する」のように表現することがある。

【 0 0 3 5 】

50

また、第2操作部2bも第1軸A×1を中心として回転し、施術者等が第2操作部2bを操作すると、硬性部6に枢支された撮像ユニット6aの視野が、ここでは前方と下方との間を移動する。なお、以降の説明において、第2操作部2bを操作することによって視野を移動させる動作を「チルト動作」、あるいは単に「チルト」と呼称する。なお、第1操作部2aおよび第2操作部2bは、把持部2に設けられたストッパ（図示せず）によって操作範囲（第1軸A×1を軸とする回転範囲）が規制されている。なお、第1操作部2a、第2操作部2bは図示するようなレバー式その他、回転グリップ等を用いてもよい。

【0036】

図1は、内視鏡1の初期状態を示しており、このとき挿入部5は直線状で、かつ硬性部6における撮像ユニット6aの視野は前方を向いている。この状態から、第1操作部2aを操作すると挿入部5は下方に向けて湾曲し、第2操作部2bを操作すると撮像ユニット6aは下方に向けてチルトする。ここで、挿入部5の湾曲角度を $0^{\circ} \sim 90^{\circ}$ 、撮像ユニット6aのチルト角度を $0^{\circ} \sim 90^{\circ}$ とすれば、湾曲動作とチルト動作とを組み合わせることで、挿入部5の湾曲角度を大きくせずとも（即ち、湾曲の際に大きな空間を占めることなく）視野の移動範囲を $0^{\circ} \sim 180^{\circ}$ まで拡大することが可能となる。即ち、本実施形態の内視鏡1は、初期状態として直線状であった挿入部5が湾曲することで機能部材の先端が向く方向（撮像方向）と、枢支された機能部材が回転することで機能部材の先端が向く方向とが、略同一とされている。

【0037】

把持部2の前方には連結部3が設けられている。連結部3は、把持部2に支持されるとともに、その前方において直線部4に接続されている。後述するように、第1操作部2aの操作によって発生した力はリンク部材10によって連結部3に伝達され、連結部3ではこの力を牽引力として挿入部5の遊端5bまで伝達する。

【0038】

直線部4は、挿入部5の基端5aの側に一端が取り付けられ、第2軸A×2方向に延在する中空部4a（図3等参照）を有する筒状かつ直線状の部材であり、ここではステンレス鋼で構成されている。直線部4は連結部3を介して把持部2に連結されて、把持部2から前方に向けて延伸されている。第2操作部2bの操作によって発生した力は（以降、第2操作部2bや第1操作部2a等を操作することで発生した力を「操作力」と呼称する）、把持部2の内部に設けられたギア機構によって第2軸A×2を軸とする回転力に変換され、この回転力が硬性部6まで伝達される。なお、連結部3には第2軸A×2方向に貫通する軸受開口部2d（図8等参照）が設けられており、回転力は連結部3を経由することなく直接的に硬性部6に向けて伝達される。

【0039】

なお、把持部2は観察対象（ここでは、人体）の内部を撮影して得られた静止画および動画に対して画像処理等を行うビデオプロセッサ40と接続されており、ビデオプロセッサ40で処理された画像はディスプレイ装置41に表示される。一方、内視鏡1はビデオプロセッサ40から電力や各種の制御信号を受け取り、制御信号に基づくタイミングで撮像ユニット6aにおいて撮像が行われる。

【0040】

図2は、挿入部5の構成を示す斜視図である。図示するように、挿入部5は基端5aから遊端5bにかけて延在しており、基端5aと遊端5bとの間において連結された複数の関節ピース30から構成される。以降の説明で、複数の関節ピース30の集合体が構成する軸を「挿入部5の軸」、その方向を「挿入部5の軸方向」のように呼称することがある。挿入部5は湾曲可能であることから、「挿入部5の軸方向」は湾曲方向および湾曲角度に応じて変化する。

【0041】

関節ピース30は、ここではステンレス鋼で構成され、挿入部5の軸方向から見たときに略矩形状をなす部材であり、いずれも同一形状とされている。各関節ピース30は、前面視で左右（または上下）対称の位置にジョイント部30aを有し、関節ピース30はジ

10

20

30

40

50

ジョイント部 30 a を回動中心として隣接する関節ピース 30 に対して所定角度だけ回動可能に構成されている。挿入部 5 の軸方向から見たときに、ジョイント部 30 a を周方向に交互に 90° ずつずらして複数の関節ピース 30 を連結することで、挿入部 5 の遊端 5 b は基端 5 a に対して任意の方向に湾曲可能に構成されている。

【0042】

また矩形形状の関節ピース 30 のうち、ジョイント部 30 a が形成されていない辺には、挿入部 5 の外縁から内径方向に屈曲するように形成されたワイヤ導通片 30 b が設けられ、ワイヤ導通片 30 b に形成された貫通孔に後述する制御ワイヤ 20 (図 3 等参照) が延設される。

【0043】

また、周方向にジョイント部 30 a とワイヤ導通片 30 b との間、即ち、前面視で略矩形状の関節ピース 30 の角部分には、関節ピース 30 の外面から凹陷する第 1 溝部 30 c が設けられている。挿入部 5 全体をみたとき、第 1 溝部 30 c は挿入部 5 の軸に沿って延設され、第 1 溝部 30 c には撮像ユニット 6 a から引き出されて画像データをビデオプロセッサ 40 に伝送する信号線、電源ライン等を束ねた伝送ケーブル 18 が収納されている。ただし、挿入部 5 が湾曲すると挿入部 5 の外面では軸方向の長さが変化することから、伝送ケーブル 18 は第 1 溝部 30 c に対して相対的に変位可能 (即ち、挿入部 5 の軸に沿って摺動可能) に収納されている。なお、第 1 溝部 30 c が形成されている関節ピース 30 の角部分とは異なる他の角部分には第 2 溝部 30 d が延設されている。

【0044】

第 2 溝部 30 d には、例えば硬性部 6 の先端に向けて照明光を伝送する光ファイバ束や、洗浄液を供給する送水管 (いずれも図示せず) が収納される。また、図 2 に現れない背面側に、第 3 および第 4 溝部を構成してもよく、硬性部 6 に撮像ユニット 6 a 以外の機能部材を搭載する場合に、その機能部材が機械的な駆動力を必要とする場合 (例えば機能部材が鉗子や超音波メスであるような場合) は、第 3 溝部等にパイプを延設し、このパイプ内に挿通されたワイヤ等を介して駆動力を伝達してもよい。なお、挿入部 5 の外周を柔軟性の高い被覆材 (図示せず) で覆うようにしてもよい。

【0045】

図 3、図 4 は、連結部 3 の基本構成および連結部 3 の状態と挿入部 5 の湾曲状態との関連を示す説明図、図 5 は、連結部 3 を構成する牽引部材 8 およびワイヤガイド 9 を前方からみた概略構成図である。ここで、図 3 は、挿入部 5 が直線状となっている状態 (初期状態) を、図 4 は、挿入部 5 が下方に向けて湾曲している状態を示している。以下、図 3、図 4、図 5 を用いて、挿入部 5 が一方向 (ここでは上下方向) に湾曲可能にされた基本構成について説明する。

【0046】

連結部 3 は、連結部筐体 3 a と、連結部筐体 3 a 内に設けられた牽引部材 8 およびワイヤガイド 9 とで構成されている。牽引部材 8 を挟んで直線部 4 と反対側には、球体軸受 2 c が把持部 2 から前方に突出するように設けられ、連結部筐体 3 a は、その後部において球体軸受 2 c の軸部分に第 2 軸 $A \times 2$ を軸とする回動および前後方向への移動を規制された状態で固定され、その前部において直線部 4 を第 2 軸 $A \times 2$ を軸として回動自在に支持している。連結部筐体 3 a によって、直線部 4 の軸は球体軸受 2 c の軸 (第 2 軸 $A \times 2$) と常に一致するよう、即ち同軸度を維持されて支持されている。

【0047】

図 5 に示すように、牽引部材 8 は前面視で円形状をなす円盤状の部材であって (詳細な構成例は後に説明する)、図 3 に示すように、後方に設けられた静止部 8 c と前方に設けられた回動部 8 d とで構成される。静止部 8 c は後方から球体軸受 2 c によって支持されている。球体軸受 2 c は、牽引部材 8 の全体が前後方向に移動するのを規制する一方で、直線部 4 の軸 (第 2 軸 $A \times 2$) と直交する面に対して、牽引部材 8 (静止部 8 c) を任意方向に傾斜可能に支持している。一方、回動部 8 d は静止部 8 c に対して相対的に回動可能とされている。

【 0 0 4 8 】

ワイヤガイド 9 は、主に第 1 定滑車 9 a a と第 2 定滑車 9 a b とで構成される部材であり、基本構成では、2 つのワイヤガイド 9 が直線部 4 の上下に固定されている。

【 0 0 4 9 】

図 3、図 4 に示すように、牽引部材 8 の回動部 8 d には第 2 軸 A x 2 を挟んで上下 2 カ所にガイド片 8 a が設けられ、ガイド片 8 a は直線部 4 の後端近傍に前後方向に長孔として形成されたガイド孔 4 b に係合されている。ガイド片 8 a とガイド孔 4 b とは係合機構を構成する。この係合機構によって牽引部材 8 は直線部 4 の後端の側においても支持され、直線部 4 (第 2 軸 A x 2) に対して相対的に変位 (傾斜) 可能とされている。即ち、回動部 8 d は、直線部 4 の軸と直交する面に対して傾斜可能で、かつ傾斜した状態で直線部 4 とともに回動する。

10

【 0 0 5 0 】

上述したように、直線部 4 は連結部筐体 3 a によって球体軸受 2 c との同軸度を維持され、一方で牽引部材 8 は球体軸受 2 c によって傾斜可能とされているため、本構成によれば、連結部 3 の前後で把持部 2 (球体軸受 2 c) と直線部 4 との相対的な位置関係は不変のまま (即ち、両者の同軸度が維持されたまま) で、連結部 3 内において牽引部材 8 の傾斜方向および傾斜角度が変化する。ただし、ガイド片 8 a とガイド孔 4 b による係合構造が設けられることで、牽引部材 8 が傾斜可能な方向は限定され、ここでは図 3 と図 4 との関係から理解されるように、牽引部材 8 は図 4 に示す第 3 軸 A x 3 を回動中心とする傾斜のみが許容され、その際の角度 θ の最大値は実質的に係合構造におけるガイド孔 4 b の前後長さによって決定される。

20

【 0 0 5 1 】

図 3 に示すように、牽引部材 8 の上部は、連結部 3 の内部において、コイルばね等の弾性体で構成された付勢部材 8 b によって常時後方に向けて付勢されており、他方、牽引部材 8 の下部は上述したリンク部材 10 を介して第 1 操作部 2 a によって後方に牽引されている。

【 0 0 5 2 】

また、牽引部材 8 の外周部において、上方には第 1 制御ワイヤ 20 a が、下方には第 2 制御ワイヤ 20 b の始端が固定されている (以降、これらをまとめて制御ワイヤ 20 と呼称することがある)。制御ワイヤ 20 としては、ステンレスワイヤの撚糸等を好適に用いることができる。本実施形態においては、制御ワイヤ 20 は第 1 動力伝達部材を構成し、制御ワイヤ 20 の始端側は牽引部材 8 によって後方に牽引される。基本構成では、制御ワイヤ 20 は牽引部材 8 の外周部において、第 2 軸 A x 2 を挟んで周方向に 180° 離間した部位 (ここでは、上下方向の外周部) に始端が固定されている。そして、制御ワイヤ 20 の固定位置に対応して牽引部材 8 の前方にワイヤガイド 9 が設けられている。

30

【 0 0 5 3 】

ワイヤガイド 9 は直線部 4 の外周に相対変位不能に固定されており、外周側に設けられた第 1 定滑車 9 a a と内周側に設けられた第 2 定滑車 9 a b とで構成される。制御ワイヤ 20 は、まず第 1 定滑車 9 a a によって外周側から内周側へと延伸方向を変えられ、次に第 2 定滑車 9 a b によって後方から前方へと延伸方向を変えられる。第 2 定滑車 9 a b によって延伸方向を前方に変えられた制御ワイヤ 20 は筒状の直線部 4 の中空部 4 a 内を挿入部 5 の基端 5 a まで導かれ、次いで挿入部 5 の内側に向けて突出したワイヤ導通片 30 b (図 2 参照) の導通孔を順次経由して挿入部 5 の遊端 5 b 側に導かれる。

40

【 0 0 5 4 】

そして、図 3 に示すように、第 1 制御ワイヤ 20 a の終端は、挿入部 5 の遊端 5 b 側の内面において、挿入部 5 の上方に設けられた第 1 固定点 5 d に固定され、同様に第 2 制御ワイヤ 20 b は、挿入部 5 の下方に設けられた第 2 固定点 5 e に固定される。

【 0 0 5 5 】

図 3 に示す初期状態において、第 1 操作部 2 a を操作して、牽引部材 8 の下部に後方に向けて操作力を付与すると、図 4 に示すように、牽引部材 8 は第 1 操作部 2 a の操作量に

50

応じて、第2軸A×2に直交する面に対して第3軸A×3を軸として角度θだけ傾斜する。牽引部材8の傾斜に伴って第2制御ワイヤ20bが後方に牽引され、挿入部5の遊端5bの側において第2固定点5eが牽引されて、最終的に挿入部5は下方に向けて湾曲する。このとき、挿入部5の湾曲に伴って、第1固定点5dに接続された第1制御ワイヤ20aは前方に向けて繰り出されることになる。

【0056】

なお、牽引部材8によって制御ワイヤ20が引き出される長さ（以降、「牽引量」と呼称する）は、第3軸A×3を軸とする牽引部材8の傾斜角度および、制御ワイヤ20の始端が牽引部材8に固定されている位置と第3軸A×3（正確には、制御ワイヤ20の始端が固定されている面と第2軸A×2との交点）までの距離とによって決定される。従って、牽引部材8の外径を大きくすることによって牽引量が増大され、これによって挿入部5の湾曲角度を大きくすることができる。牽引部材8が収納される連結部筐体3aは体外にあるため、外径のサイズについては特に制限を受けることはない。

【0057】

本実施形態では、図3に示すように挿入部5が湾曲していない状態を初期状態としているが、付勢部材8bの張力を調整して、挿入部5が上方に向けて湾曲する状態を初期状態としてもよい。このようにすることで、第1操作部2aの操作によって、挿入部5は上方に向けて湾曲した状態から図3に示す直線状態となり、更に操作を加えることで、図4に示すように下方に向けて湾曲した状態まで変位させることが可能となる。

【0058】

また、基本構成では、連結部筐体3aの内部において、牽引部材8の上部は付勢部材8bによって後方に付勢されるとしているが、牽引部材8の上部もリンク部材10と結合して、上下でプッシュプル構成としてもよい。このようにすることで、第1操作部2aの操作に基づいて第1制御ワイヤ20aを牽引して、図3に示す初期状態から、挿入部5を上方に向けて湾曲させることが可能となる。

【0059】

また、例えば隣接する関節ピース30間をばね等の弾性部材（図示せず）で連結して、挿入部5が初期状態として自律的に直線状態（あるいは上述した、上方に向けて湾曲した状態）を維持するように構成してもよい。この場合、制御ワイヤ20を牽引しない場合、挿入部5は自身が備える弾性によって初期状態に復帰するため、挿入部5の湾曲方向は一方方向に限定されるものの、制御ワイヤ20は最低限1本で足りる。

【0060】

図6(a)、(b)は、連結部3の第1変形例を示す説明図である。上述した基本構成ではワイヤガイド9は第1定滑車9aa、第2定滑車9ab（図3等参照）を有していたが、第1変形例ではワイヤガイド9を単一の部材として構成している。図示するように、第1変形例においてワイヤガイド9は前方に小径部9b、後方に大径部9cを有するランジ形状の部材で構成される。第1変形例のワイヤガイド9は、その表面において金属製の制御ワイヤ20が摺動するためステンレス鋼等の金属やセラミクスで構成することが望ましい。

【0061】

第1変形例では、ワイヤガイド9は前後方向に2ピース化された直線部4に挟まれている。即ち、直線部4は前部4cおよび後部4dで構成されて、ワイヤガイド9の小径部9bに形成された同心円状の溝に前部4cが、同様に大径部9cに形成された溝に後部4dが嵌合される。直線部4の後部4dの後端近傍にはガイド孔4bが形成されて、このガイド孔4bが牽引部材8のガイド片8aと係合されている。

【0062】

ワイヤガイド9の大径部9cの外周面および前面にはガイド溝9dが延設され、このガイド溝9dは大径部9cの内周側においては小径部9bとの間に延設され、その後、更に小径部9bの内周面を前後方向に延設されて小径部9bの前面に至る。このガイド溝9dによって制御ワイヤ20がガイドされる。なお、小径部9bおよび大径部9

cはそれぞれ別部材として作成され、これらを接着することでワイヤガイド9として一体化される。このような構成とすることで、大径部9cと小径部9bとが重なった部分にガイド溝9dを簡易に設けることができる。

【0063】

始端が牽引部材8に固定された制御ワイヤ20は、ガイド溝9dを経由して大径部9cの前面の外縁(第1方向転換部9e)および小径部9bの下面の内縁(第2方向転換部9f)で、それぞれ延伸方向が転換される。第1方向転換部9eおよび第2方向転換部9fはいずれもR面取りされており、制御ワイヤ20がガイド溝9dに沿ってスムーズに移動可能とされている。また、制御ワイヤ20が移動する際の摩擦を小さくするため、第1方向転換部9eおよび第2方向転換部9fの表面にフッ素加工等を施して摺動性を高めるのが望ましい。もちろん制御ワイヤ20に対して高摺動性の加工を施してもよい。

10

【0064】

図7(a)、(b)は、挿入部5の遊端5b側に取り付けられた硬性部6の構成を示す透視図である。硬性部6は、主にカメラ支持体6bと、カメラ外郭6dと、撮像ユニット6aと、撮像ユニット6aを変位させる機能部材変位部6eと、外部からの駆動力を機能部材変位部6eに伝達する軸継手被係合部6fとで構成される。

【0065】

カメラ外郭6dは略円筒状に構成されたステンレス製の部材である。カメラ外郭6dの前後方向の長さは、上側が長く、下側が短くされており、カメラ外郭6dの先端には前後方向に対して斜めにカットされたカット面が形成されている。カット面には半球状の透明なドーム6cが設けられ、ドーム6c内には撮像ユニット6aが設けられている。

20

【0066】

撮像ユニット6aは、小型のCCD(Charge Coupled Device)またはCMOS(Complementary Metal-Oxide Semiconductor)で構成される撮像素子(図示せず)、およびドーム6cを介して入射された被写体光を撮像素子に結像させる光学レンズ(図示せず)を有している。撮像ユニット6aはカメラ支持体6bの左右において前後方向に延設された支持アーム6gによって左右両側から枢支されている。なお、このような形状の撮像ユニット6aは、例えばスマートフォンやタブレット端末に使用されるカメラモジュールを流用することで、容易に実現できる。

30

【0067】

機能部材変位部6eは、第4軸A×4から径方向に離間して撮像ユニット6aに設けられた係合部6iと、係合部6iにおいて撮像ユニット6aの両側に係合されるとともに、係合部6iから後方に延伸された駆動アーム6e aと、駆動アーム6e aを後方から支持するアーム支持体6e bとで構成される。前面視においてアーム支持体6e bの略中央には前後を貫く螺子穴6jが設けられ、螺子穴6jには軸継手被係合部6fが挿通されている。

【0068】

軸継手被係合部6fはカメラ支持体6bを貫通してカメラ支持体6bの後端から露出し、その後端には前方に向けて凹陷する角穴6f aが設けられている。硬性部6の内部において軸継手被係合部6fの前部はリードスクリュー6f bを構成している。リードスクリュー6f bとアーム支持体6e bに形成された螺子穴6jとは螺合され、リードスクリュー6f b(軸継手被係合部6f)を第5軸A×5回りに回転させることで、アーム支持体6e bに設けられた駆動アーム6e aが支持アーム6gに沿って前後方向に移動する。このように機能部材変位部6eは、軸継手被係合部6fで受けた回転運動を直線運動に変換する。

40

【0069】

駆動アーム6e aの前後方向の移動に伴って、係合部6iに係合された撮像ユニット6aは、支持アーム6gによって枢支された軸、即ち第4軸A×4を中心として回転する。図7(a)に示すように、軸継手被係合部6fは、挿入部5の遊端5b側に突出する軸継手係合部21aと係合されており、軸継手係合部21aを第5軸A×5を軸として回転さ

50

せることで、第5軸A×5に対して傾斜する方向に、撮像ユニット6aが変位（回動）する。これによって撮像ユニット6aによる撮像方向は、少なくとも前方（第5軸A×5）方向から下方（第6軸A×6）の間で変化し、これによって視野の上下方向への移動、即ち、チルト動作が実現される。なお、上述したリードスクリュウ6fbの溝ピッチ等を適宜設定することで回転量に対する前後方向の移動量が設定され、枢支された撮像ユニット6aの回転角度を精密に調整することが可能となる。

【0070】

このように、本実施形態では撮像素子と光学レンズとを備える撮像ユニット6aそのものが、枢支された軸の回りを回動するように構成したが、硬性部6において撮像素子を固定するとともに、撮像素子と光学レンズの間に枢支されたミラー部材（光学部材）を回動させて光路を変化させるように構成してもよい。

10

【0071】

図8、図9は、チルト動作に供する駆動力を硬性部6に伝達する構成を示す説明図である。図示するように、把持部2と硬性部6との間には第2動力伝達部材としてスプリングジョイント21が延設されている。把持部2の側において、スプリングジョイント21は図示しないギア列等を介して第2操作部2b（図1参照）と機械的に接続されており、第2操作部2bを操作することによって、スプリングジョイント21が第2軸A×2を軸として回転するように構成されている。上述のように、撮像ユニット6aはリードスクリュウ6fbの回転力を直線運動に変換することで回動し、このとき把持部2に設けられたギア列は、第2操作部2bの第1軸A×1（図1参照）回りの回転操作を複数回の回転運動に変換する。なお、スプリングジョイント21を可撓性のパイプ内に収納し、このパイプを把持部2と硬性部6との間に延設してもよい。

20

【0072】

把持部2に設けられた球体軸受2cの先端、および連結部3に設けられた牽引部材8の径方向の中央部分には、それぞれ軸受開口部2d、牽引部材開口部8eが形成されている。スプリングジョイント21は軸受開口部2d、牽引部材開口部8eを経由して直線部4の中空部4a内を、第2軸A×2に沿って前方に延伸される。即ち、スプリングジョイント21によって伝達される回転力は、牽引部材8との間で相互に干渉しないようにされている。

【0073】

挿入部5の基端5a側には基端側支持部材5fが、遊端5b側には遊端側支持部材5gが取り付けられている。図8において基端側支持部材5fおよび遊端側支持部材5gは、いずれも前面視で関節ピース30と略同一の外形を有し、その外周面には外縁から内径方向に向かって複数の切欠き部（図示せず）が形成され、更に基端側支持部材5fおよび遊端側支持部材5gの径方向の中央部には貫通孔（図示せず）が設けられている。切欠き部には制御ワイヤ20が通され、また貫通孔にはスプリングジョイント21が通される。

30

【0074】

挿入部5においても、スプリングジョイント21は挿入部5の中空部5c内を、挿入部5の軸に沿って延伸される。図9に示す挿入部5を湾曲させた状態においても、スプリングジョイント21を中空部5cの径方向の中心に位置させるため、関節ピース30の全てまたはその一部に、基端側支持部材5fおよび遊端側支持部材5gと同様に構成した図示しない中間支持部材（ただし、径方向のサイズは関節ピース30の内部に収まるように小さくされている）を付加し、この中間支持部材の貫通孔にスプリングジョイント21を通すようにしてもよい。

40

【0075】

以下、図7(a)を併用して説明を続ける。遊端側支持部材5gからはスプリングジョイント21の先端が突出している。この先端には角ボルト形状の軸継手係合部21aが取り付けられている。この軸継手係合部21aと硬性部6の後端に設けられた軸継手被係合部6fの角穴6faとが連結されて、スプリングジョイント21の回転力が硬性部6（機能部材変位部6e）に伝達される。

50

【0076】

以降、図8、図9を用いて、本実施形態に係る内視鏡1の動作について説明する。図8は、挿入部5が第2軸A×2方向に直線状になっており（即ち、硬性部6が前方を向き）、かつ硬性部6に設けられた撮像ユニット6aの視野が前方を向いている状態を示している。図8に示す状態で、施術者等が把持部2の第2操作部2b（図1参照）を操作すると、その操作量に応じてスプリングジョイント21が回転し、これに伴って硬性部6に枢支された撮像ユニット6aが回転して視野は前方（第5軸A×5の方向）から下方（第6軸A×6の方向）へと移動する。撮像ユニット6aの回転角度は最大90°とされており、施術者等は撮像ユニット6aの回転角度、即ちチルト角度を第5軸A×5と第6軸A×6との間で任意に調整することができる。

10

【0077】

図8に示す状態から施術者等が把持部2の第1操作部2aを操作すると、その操作量に応じて牽引部材8が傾斜し、これによって制御ワイヤ20（ここでは、第2制御ワイヤ20b）が牽引されて、図9に示すように、挿入部5は前方（第2軸A×2の方向）から下方（第7軸A×7の方向）に向けて湾曲する。挿入部5の湾曲角度は、ここでは最大90°とされており、施術者等は挿入部5の湾曲角度を第2軸A×2と第7軸A×7との間で任意に調整することができる。

【0078】

更に、図9に示す状態においても、施術者等はチルト角度を第5軸A×5と第6軸A×6との間で任意に調整することができる。ここで、挿入部5が湾曲する方向D2と枢支された撮像ユニット6aが回転（チルト）する方向D3とが略同一とされていることで、挿入部5の湾曲動作と、撮像ユニット6aのチルト動作によって、視野を前方（第2軸A×2）から後方（第6軸A×6）に180°の範囲で移動させることが可能となる。即ち、本実施形態の構成によれば、挿入部5の湾曲角度を徒に大きくする必要がなく、挿入部5を短く構成しても視野を広範囲に移動させることができる。また、挿入部5の湾曲角度が小さくて済むことから、内視鏡1を狭い空間においても使用することができる。更に、挿入部5の湾曲角度が小さくなることで制御ワイヤ20の摩耗等が減少し、長期にわたって信頼性を維持することが可能となる。

20

【0079】

本実施形態では、挿入部5を湾曲させるべく、挿入部5の基端5aの側で生じさせた操作力を牽引力として遊端5bの側に向けて伝達する第1動力伝達部材（制御ワイヤ20）、および硬性部6に機能部材として枢支された撮像ユニット6aを変位（回転）させるべく、基端5aの側で生じさせた操作力を回転力として遊端5bの側に向けて伝達する第2動力伝達部材（スプリングジョイント21）が、挿入部5の基端5aから遊端5bにかけて挿入部5の中空部5cに延在している。

30

【0080】

そして上述したように、制御ワイヤ20は挿入部5の内面に沿って配置され、スプリングジョイント21は挿入部5の径方向の略中央に配置されている。従って、制御ワイヤ20を操作して挿入部5を湾曲させても、挿入部5の径方向の中央に配置されたスプリングジョイント21の経路長は不変であることから、スプリングジョイント21の先端に設けられた軸継手係合部21a（図7（a）参照）と硬性部6の後端に設けられた軸継手被係合部6f（図7（a）参照）とが常に安定して係合することとなり、撮像ユニット6aのチルト動作に用いる駆動力（回転力）を安定して伝達することができる。即ち、本実施形態によれば、挿入部5における制御ワイヤ20とスプリングジョイント21との経路を完全に分離して、しかも視野の移動に供される駆動力を牽引力と回転力といった異なる種類の伝達方式に分離して伝達することから、第1動力伝達部材と第2動力伝達部材の相互の干渉を防止し、湾曲動作およびチルト動作の独立性を確保することができる。

40

【0081】

なお、以上の説明において、チルト動作の駆動力を伝達する第2動力伝達部材として、スプリングジョイント21を例示したが、第2動力伝達部材を可撓性を有する棒状部材で

50

構成してもよい。またこの棒状部材を長手方向に分割して複数の分割片とし、上述した挿入部 5 と同様の構成を採用して各分割片をジョイントで結合するようにしてもよい。

【 0 0 8 2 】

図 1 0 (a) は、連結部 3 の第 2 変形例を示す説明図、(b) は、連結部 3 の第 3 変形例を示す説明図である。図 1 0 (a)、(b) はそれぞれ、連結部 3 を構成する牽引部材 8 およびワイヤガイド 9 を前方から見たものである。上述した基本構成および第 1 変形例では、連結部 3 を構成する牽引部材 8 には 2 本の制御ワイヤ 2 0 が接続されていたが、第 2、第 3 変形例は、牽引部材 8 に接続される制御ワイヤ 2 0 の数を増加させたものである。

【 0 0 8 3 】

図 1 0 (a) に示すように、第 2 変形例では連結部 3 を構成する牽引部材 8 に 3 本の制御ワイヤ 2 0 の始端が接続されている。制御ワイヤ 2 0 は、第 2 軸 $A \times 2$ を中心として周方向に角度 $\theta 1 = 120^\circ$ ずつ離間するように牽引部材 8 の外周側に接続される。そして、制御ワイヤ 2 0 の終端は基本構成で説明したと同様に、ワイヤガイド 9 の第 1 定滑車 9 a a および第 2 定滑車 9 a b によって延伸方向を変えられた後、最終的に挿入部 5 の遊端 5 b (図 3 等参照) 側において挿入部 5 の内面に接続されている。そして挿入部 5 を前方から見た際に、遊端 5 b 側に接続された制御ワイヤ 2 0 の終端は、それぞれ挿入部 5 の軸を中心として周方向に角度 $\theta 1 = 120^\circ$ だけ離間している。

【 0 0 8 4 】

図 1 0 (b) に示すように、第 3 変形例では牽引部材 8 に 4 本の制御ワイヤ 2 0 の始端が接続されている。制御ワイヤ 2 0 は、第 2 軸 $A \times 2$ を中心として周方向に角度 $\theta 2 = 90^\circ$ ずつ離間するように牽引部材 8 の外周側に接続される。そして、制御ワイヤ 2 0 の終端は、第 2 変形例と同様に、それぞれ挿入部 5 の軸を中心として周方向に角度 $\theta 2 = 90^\circ$ だけ離間するように挿入部 5 の遊端 5 b (図 3 等参照) 側の内面に接続される。なお、第 2 変形例、第 3 変形例では、ワイヤガイド 9 を第 1 定滑車 9 a a および第 2 定滑車 9 a b で構成しているが、定滑車に替えて、第 1 変形例で説明したようなフランジ状の部材で構成してもよい。

【 0 0 8 5 】

このように制御ワイヤ 2 0 を 3 本あるいは 4 本で構成すると、制御ワイヤ 2 0 の一または複数を選択的に牽引することで、挿入部 5 を任意の方向に湾曲させることが可能となり、更に制御ワイヤ 2 0 の牽引力を制御することで湾曲角度も調整できる。なお、このような構成に対応して、把持部 2 (図 1 参照) には図示しない第 3 操作部が設けられる。施術者等が、第 3 操作部および第 1 操作部 2 a (図 1 参照) を操作することで、挿入部 5 の湾曲方向および湾曲角度が調整、固定される。即ち、これらの操作部やリンク部材 1 0 (図 1 参照) を含む把持部 2 は、牽引部材 8 を直線部 4 の軸方向 (第 2 軸 $A \times 2$) と直交する面に対して傾斜させるとともに、牽引部材 8 の傾斜方向および傾斜角度を設定する傾斜設定部を構成する。そして傾斜設定部を操作することで牽引部材 8 の傾斜方向または傾斜角度が変化し、牽引部材 8 に接続された複数の制御ワイヤ 2 0 に対して選択的に牽引力が加わることで、挿入部 5 が任意の方向に湾曲する。

【 0 0 8 6 】

以降、図 1 0 (b) に図 3、図 4 を援用して、本実施形態における硬性部 6 の回動動作について説明する。なお、以降の説明において、牽引部材 8 には図 1 0 (b) に示すように 4 本の制御ワイヤ 2 0 が接続されているものとする。図 3、図 4 においては、そのうち上下に配置された 2 本 (第 1 制御ワイヤ 2 0 a、第 2 制御ワイヤ 2 0 b) のみが現れており、図面の表側において図 1 0 (b) に示す第 3 制御ワイヤ 2 0 c の始端が、図面の裏側において第 4 制御ワイヤ 2 0 d の始端が牽引部材 8 に接続されている。

【 0 0 8 7 】

図 3、図 4 に示すように、直線部 4 の外周には直線部 4 を第 2 軸 $A \times 2$ 回りに回動させる回転操作部 7 が固定されている。ただし、回転操作部 7 および直線部 4 は無制限に回動する訳ではない。即ち、把持部 2 には図示しないストッパが設けられており、ストッパに

10

20

30

40

50

規制されることで、回転操作部 7 は最大 1 回転（あるいは時計回りまたは反時計回りについて半回転ずつ）の回転が許容されている。このように直線部 4 の回転が制限されることで、挿入部 5 の軸方向に沿って延在する伝送ケーブル 18（図 2 参照）が過大に捻じれてしまうことが防止される。

【0088】

更に、上述したように、牽引部材 8 の静止部 8c は、球体軸受 2c によって第 2 軸 $A \times 2$ と直交する面に対して任意の方向に傾斜可能、かつ第 2 軸 $A \times 2$ を軸として回転不能に固定される。一方、牽引部材 8 の回転部 8d は第 2 軸 $A \times 2$ から角度 θ だけ傾斜した方向を軸として回転可能に構成されている。また、直線部 4 の後端近傍の上下には前後方向に長孔をなすガイド孔 4b が設けられ、牽引部材 8 のガイド片 8a がガイド孔 4b によってガイドされ、牽引部材 8 は直線部 4 に対して相対的に傾斜可能とされている。

10

【0089】

ここで、連結部 3 は図 10（b）に示すように左右についても上下と同様の構成を備えることから、牽引部材 8 は、図 4 に示す第 8 軸 $A \times 8$ を軸として左右にも傾斜可能とされている。即ち、牽引部材 8 は第 3 軸 $A \times 3$ および第 8 軸 $A \times 8$ を軸とする回転が可能に構成されている。そして、牽引部材 8 の傾斜方向および傾斜角度は把持部 2 の第 1 操作部 2a（リンク部材 10）および第 3 操作部（図示せず）によって固定されている。なお、図 4 では、牽引部材 8 が第 3 軸 $A \times 3$ を回転中心として反時計回りに角度 θ だけ傾斜し、他方、第 8 軸 $A \times 8$ の回りには回転していない状態を示しており、このとき挿入部 5 は下方に向けて湾曲する。

20

【0090】

このような状態において、直線部 4 の外周に固定された回転操作部 7 を第 2 軸 $A \times 2$ を軸として回転させると、回転操作部 7 の回転に伴って、直線部 4 が第 2 軸 $A \times 2$ を軸として回転する。この回転は、直線部 4 に設けられたガイド孔 4b と牽引部材 8 に設けられたガイド片 8a とを介して牽引部材 8 の回転部 8d に伝達される。回転部 8d は牽引部材 8 の静止部 8c に対して回転自在とされているから、回転部 8d は第 2 軸 $A \times 2$ に対して角度 θ だけ傾斜した軸を回転軸として回転する。

【0091】

回転部 8d が回転すると、これに伴って回転部 8d に始端が固定された制御ワイヤ 20 および直線部 4 に固定されたワイヤガイド 9 も同時に回転する。牽引部材 8 が回転する際に、上述した傾斜設定部は、直線部 4 の軸方向（第 2 軸 $A \times 2$ ）と直交する所定の方向から見たときの静止部 8c の傾斜方向および傾斜角度を維持する。これによって、静止部 8c に回転可能に支持された回転部 8d が回転する際も、回転部 8d の傾斜方向および傾斜方向が維持される。即ち、牽引部材 8 の傾斜方向および傾斜角度については、回転操作部 7 を回転させても常に図 4 に示す状態が維持されるため、回転部 8d の回転とともに牽引部材 8 によって牽引される複数の制御ワイヤ 20 のそれぞれの牽引力が変化して、挿入部 5 は下方に向けて湾曲した状態を保つ。即ち、回転操作部 7 を回転させると、挿入部 5 の遊端 5b は第 5 軸 $A \times 5$ を軸として方向 D1 に回転することになる。

30

【0092】

以下、図 9 を援用して説明を続ける。挿入部 5 の遊端 5b が回転することで、遊端 5b 側に取り付けられた硬性部 6 も回転し、撮像ユニット 6a による当初の撮像方向が第 6 軸 $A \times 6$ の方向（後方）だとすると、視野は第 5 軸 $A \times 5$ を軸として方向 D1（周方向）に移動する。即ち、本実施形態では、挿入部 5 が回転するとき、機能部材としての撮像ユニット 6a、複数の制御ワイヤ 20 および牽引部材 8 は挿入部 5 とともに回転し、牽引部材 8 は複数の制御ワイヤ 20 に対する牽引力を変化させて、挿入部 5 の湾曲方向および湾曲角度を維持する。これはカメラワークにおける「パン」に対応する動作であり、以降、周方向に視野を移動させる動作を「パン動作」あるいは単に「パン」と呼称する。

40

【0093】

また、当初の撮像方向が第 5 軸 $A \times 5$ である場合、挿入部 5 の遊端 5b が回転することで、撮像された画像は光軸回りに回転する。これはカメラワークにおける「ロール」に対

50

応する動作であり、以降、光軸回りに画像を回転させる動作を「ロール動作」あるいは単に「ロール」と呼称する。なお、「パン動作」と「ロール動作」とを合わせて「パン動作等」のように呼称する。

【0094】

なお、本実施形態では、挿入部5の湾曲方向および湾曲角度には何ら影響を受けない直線部4を回転させるといった、簡易かつ直観的な操作でパン動作およびロール動作が行え、また上述した回転操作部7の外径は直線部4の外径よりも大きく構成され、より小さな力でこれらの動作が行えるようにして操作性の改善を図っている。

【0095】

さて、このようにパン動作等の際に硬性部6が回転するが、このとき硬性部6は、挿入部5の軸に沿って延設されたスプリングジョイント21に対しても相対的に回転することとなる。このため、パン動作等は、厳密にはスプリングジョイント21を回転させるのと等価の回転力を生じさせる。しかしながら、上述したように枢支された撮像ユニット6a（図7参照）を回転させるためには、リードスクリュー6fbの多数回の回転を要し、更にパン動作等による硬性部6の回転は最大で1回転に制限されることから、パン動作等によってチルト角度が変位することは大きな問題とはならない。

【0096】

ただし、このような副次的なチルト角度の変化が問題となる場合は、硬性部6または把持部2（図1参照）に、あるいは硬性部6と把持部2との間に、スプリングジョイント21による動力伝達を遮断する動力遮断部（図示せず）を設けてもよい。具体的には、動力遮断部として把持部2において構成されるギア列中に電磁クラッチ（図示せず）を介在させるとともに、回転操作部7（図1参照）にスイッチや静電容量変化を検出するタッチセンサ等を設けて、回転操作部7に対して施術者等による操作が及んだ場合に、電磁クラッチによってスプリングジョイント21の回転力を切り離すように構成してもよい。

【0097】

このように、本実施形態の内視鏡1は、体腔内等において挿入部5を任意方向に湾曲させることが可能であるとともに、挿入部5の遊端5b側に設けられた撮像ユニット6aがチルトおよびパン動作等を行うものである。これによって、施術者による視野操作の自由度が大幅に向上し、本実施形態の内視鏡1を様々な術式に適用することが可能となる。そして、湾曲、チルト、パンおよびロールの全ての操作を施術者等の手元で行うことができるため、より安全に手術等を行うことが可能となる。

【0098】

また、手術においては、内視鏡1の他に鉗子やレーザメス等といった他の手術用機材が体腔内に挿入されるが、内視鏡1と他の機材との位置関係によっては（例えば、内視鏡1の硬性部6の先端とレーザメスの先端とが向き合うような位置関係である場合）、レーザメスを移動させるべき方向と内視鏡1で撮像された画像の方向とが一致しない場合がある。本実施形態によれば、図9において、撮像ユニット6aによる撮像方向を第5軸Ax5の方向としたとき、硬性部6をロールさせることによって、光軸回りに画像を回転させること（天地反転）ができる。従って、他の機材の操作方向と画像とで天地（左右）を常に一致させることができ、手術等の安全性が確保できる。なお、天地反転（上下180°の反転）は単純な画像処理によって対応できるが、画像の回転角度を任意としたとき、画像処理では補間によって画素を生成するため、特に撮像素子の画素数が少ない場合に解像度が低下する。この点、本実施形態の内視鏡1は撮像ユニット6aそのものをロールさせるため、解像度が低下することもない。

【0099】

図11（a）は、連結部3の具体構成を示す分解斜視図、（b）は、牽引量を拡大する構成を示す説明図、（c）は、（b）の要部を示す説明図である。図11は、図10（b）に示す構成の具体例を示すものである。ただし、図11では、ワイヤガイド9として図6を用いて説明したフランジ状の部材を用いている。

【0100】

10

20

30

40

50

図 1 1 (a) に示すように、牽引部材 8 はベアリング 8 1 と牽引板 8 2 とで構成されている。ベアリング 8 1 は内輪 8 1 a と外輪 8 1 b との間に金属ボールを収容した、いわゆるボールベアリングである。

【 0 1 0 1 】

内輪 8 1 a の後方には図示しないフランジ状部材が内輪 8 1 a に対して回動不能に嵌合され、このフランジ状部材は把持部 2 から前方に突出する球体軸受 2 c (図 3 等参照) によって支持されている。また、フランジ状部材は球体軸受 2 c の軸部分において回り止めがなされ、これによって内輪 8 1 a は、球体軸受 2 c に対して傾斜可能かつ回動不能に支持される。フランジ状部材は内輪 8 1 a との嵌合部分より後方において外径方向に張り出した大径部 (図示せず) を備える。そして、この大径部には上述した傾斜設定部を構成するリンク部材 1 0 (図 1 参照) が連結され、リンク部材 1 0 の操作によって、ベアリング 8 1 の球体軸受 2 c に対する傾斜方向および傾斜角度が変化する。

10

【 0 1 0 2 】

一方、ベアリング 8 1 の外輪 8 1 b にはキャップ形状の牽引板 8 2 が固定されており、牽引板 8 2 はベアリング 8 1 の内輪 8 1 a に対して回動自在に設けられる。ベアリング 8 1 の内輪 8 1 a は、図 3、図 4 に示す牽引部材 8 の静止部 8 c に相当し、ベアリング 8 1 の外輪 8 1 b および牽引板 8 2 は回動部 8 d に相当している。

【 0 1 0 3 】

牽引板 8 2 の外周側には、上下左右の各方向において、第 1 制御ワイヤ 2 0 a ~ 第 4 制御ワイヤ 2 0 d の始端側が固定され、制御ワイヤ 2 0 の各固定位置から内径方向に向かう中間位置には、牽引板 8 2 の前後を貫通する係合孔 8 2 a が設けられている。なお、係合孔 8 2 a は、図 3、図 4 に示すガイド片 8 a に相当する。

20

【 0 1 0 4 】

ここで、直線部 4 の後部 4 d の後端には、係合孔 8 2 a と対応する位置に係合片 4 e が後方に向けて突設されている。係合片 4 e は、その後端において径方向に突設された係合爪 4 f を備えている。なお、係合片 4 e および係合爪 4 f は、図 3、図 4 に示すガイド孔 4 b に相当する。係合片 4 e は牽引板 8 2 の係合孔 8 2 a に挿入され、後部 4 d は係合爪 4 f によって牽引板 8 2 からの抜け止めがなされる。ただし、係合片 4 e は前後方向に所定のストロークを備えており、係合片 4 e の基部とその後端に設けられた係合爪 4 f との間に遊びが存在することで、直線部 4 の後部 4 d と牽引板 8 2 とは相対的に変位しうる。

30

【 0 1 0 5 】

ワイヤガイド 9 の大径部 9 c は、直線部 4 の後部 4 d の前端に固定され、またワイヤガイド 9 の小径部 9 b は、直線部 4 の前部 4 c の後端に固定されている。連結部 3 をこのように構成することで、牽引部材 8 を第 2 軸 A x 2 に直交する面に対して傾斜させることが可能となる。そして、牽引板 8 2 に始端を固定された制御ワイヤ 2 0 は、ワイヤガイド 9 を経由して直線部 4 の中空部 4 a (図 3 等参照) に導かれ、牽引部材 8 を傾斜させることで発生した牽引力が挿入部 5 (図 3 等参照) に向けて伝達される。なお、図示するように、ベアリング 8 1、牽引板 8 2、ワイヤガイド 9 には、いずれも径方向の中央に開口が形成されており、この開口に上述したスプリングジョイント 2 1 (図 8 等参照) が挿通される。

40

【 0 1 0 6 】

さて、図 1 1 (a) に示す構成では、制御ワイヤ 2 0 の始端は牽引板 8 2 の外周側に固定されており、牽引板 8 2 を傾斜させることで、牽引板 8 2 の外周の変位 (図 4 に示すように、牽引部材 8 は第 3 軸 A x 3、第 8 軸 A x 8 を軸として回動する) のうち前後方向の移動量がそのまま、制御ワイヤ 2 0 の牽引量となる。挿入部 5 の湾曲角度は牽引量によって決定されるから、湾曲角度を大きくしようとする牽引量も大きくする必要がある。

【 0 1 0 7 】

図 1 1 (b) に示すように、牽引板 8 2 には各制御ワイヤ 2 0 に対応するワイヤ中継部 8 2 b が設けられている。制御ワイヤ 2 0 の始端はワイヤガイド 9 の後面 (裏面) の外周側に固定され、制御ワイヤ 2 0 は、ワイヤガイド 9 (大径部 9 c) を起点として後方に向

50

かい、牽引板 8 2 においてワイヤ中継部 8 2 b によって延伸方向が 180° 逆転されて前方に向かう。その後、制御ワイヤ 2 0 は、再度ワイヤガイド 9 の外周面から引き入れられて、既に説明した経路を経て直線部 4 (前部 4 c) の中空部 4 a (図 3 等参照) に延伸される。即ち、制御ワイヤ 2 0 は牽引板 8 2 とワイヤガイド 9 との間を一往復する。

【 0 1 0 8 】

ワイヤ中継部 8 2 b は、図 1 1 (c) に示すように、牽引板 8 2 を前後に貫通する 2 つの貫通孔 8 2 c , 8 2 c によって構成され、制御ワイヤ 2 0 は貫通孔 8 2 c , 8 2 c を挿通することによって実質的に牽引板 8 2 に接続される。即ち、図 1 1 (b) の構成においても、制御ワイヤ 2 0 の始端側は牽引部材 8 によって後方に牽引される。なお、制御ワイヤ 2 0 をスムーズに摺動させるため、牽引板 8 2 の後面において貫通孔 8 2 c , 8 2 c の中間部分は曲面によって構成するのが望ましい。そしてこの曲面部分には摩耗を防止するため高摺動性の被膜を施してもよい。また、ワイヤ中継部 8 2 b を滑車で構成してもよい。

10

【 0 1 0 9 】

このように構成することで、傾斜可能な牽引板 8 2 に設けられたワイヤ中継部 8 2 b は実質的に動滑車として機能する。従って、動滑車を備える牽引板 8 2 を傾斜させたときの制御ワイヤ 2 0 による牽引量は、図 1 1 (a) の構成と比較して 2 倍に拡大される。このような拡大変位機構を設けることで、挿入部 5 の湾曲角度を拡大することが可能となる。なお、図 1 1 (b) では、1 本の制御ワイヤ 2 0 に対して単一の動滑車を備える構成を例示しているが、1 本の制御ワイヤ 2 0 に対して牽引板 8 2 に複数の動滑車を設け、制御ワイヤ 2 0 を牽引板 8 2 とワイヤガイド 9 との間を複数回にわたって往復するように延在させてもよい。この場合、ワイヤガイド 9 (大径部 9 c) の側にも、図 1 1 (c) に示す貫通孔 8 2 c , 8 2 c が設けられ、ここに制御ワイヤ 2 0 が挿通される。これによって、制御ワイヤ 2 0 の牽引量を大幅に増加させて、挿入部 5 の湾曲角度をより大きくすることが可能となる。

20

【 0 1 1 0 】

図 1 2 は、連結部 3 の第 4 変形例を示す説明図である。図 1 2 は、連結部 3 を構成する牽引部材 8 およびワイヤガイド 9 を前方から見たものである。図 1 0 (b) に示す第 3 変形例では、連結部 3 に設けられたワイヤガイド 9 は、一組の第 1 定滑車 9 a a と第 2 定滑車 9 a b とで構成され、各ワイヤガイド 9 を第 2 軸 A x 2 を中心として、周方向に互いに 90° ずつ離間して 4 組設けたものであった。第 4 変形例では、上下に配置されたワイヤガイド 9 は第 3 変形例で説明した構成と同様であるが、左右に配置されたワイヤガイド 9 は第 2 軸 A x 2 と直交する面において、制御ワイヤ 2 0 の引き回し方向を変化させる第 3 定滑車 9 a c および第 4 定滑車 9 a d を含む。

30

【 0 1 1 1 】

左右に配置されたワイヤガイド 9 では、第 3 制御ワイヤ 2 0 c、第 4 制御ワイヤ 2 0 d は、牽引部材 8 を起点として第 1 定滑車 9 a a、第 3 定滑車 9 a c、第 4 定滑車 9 a d、第 2 定滑車 9 a b の順に引き回され、最終的に第 3 制御ワイヤ 2 0 c は第 2 制御ワイヤ 2 0 b と近接するように、第 4 制御ワイヤ 2 0 d は第 1 制御ワイヤ 2 0 a と近接するように、2 本の制御ワイヤ 2 0 がペアにされて前方に延伸される。

40

【 0 1 1 2 】

図 1 3 は、第 4 変形例における挿入部 5 の湾曲状態を示す説明図である。第 4 変形例では、制御ワイヤ 2 0 の 1 つのペアにおいて、挿入部 5 の内面に固定される終端の位置を異ならせている。即ち、第 1 制御ワイヤ 2 0 a および第 4 制御ワイヤ 2 0 d で構成されるペアにおいて、第 1 制御ワイヤ 2 0 a の終端は挿入部 5 の内面において遊端 5 b の近傍に設けられた第 1 固定点 5 d に固定され、一方、第 4 制御ワイヤ 2 0 d の終端は挿入部 5 の内面において基端 5 a と遊端 5 b との中間に設けられた中間点 (第 4 固定点 5 i) に固定される。基端 5 a から中間点までの長さは、基端 5 a から遊端 5 b の長さの約 $1/2$ とすればよい。同様に、他方のペアを構成する第 2 制御ワイヤ 2 0 b の終端は遊端 5 b 側の第 2 固定点 5 e に固定され、第 3 制御ワイヤ 2 0 c の終端は基端 5 a と遊端 5 b との中間の第

50

3 固定点 5 h に固定される。

【 0 1 1 3 】

ここで、例えば第 3 制御ワイヤ 2 0 c を牽引すると、挿入部 5 の後半は下方に向けて湾曲する。一方、このとき牽引されていない第 1 制御ワイヤ 2 0 a および第 2 制御ワイヤ 2 0 b は、挿入部 5 の中空部 5 c における総延長が一定に保たれるから、結果的に第 3 制御ワイヤ 2 0 c の牽引と同時に挿入部 5 の前半は前方に向けて湾曲して図 1 3 に示す状態となる。この状態で、更に第 1 制御ワイヤ 2 0 a を牽引すると、挿入部 5 の前半のみが上方に向けて湾曲する。このように、第 4 変形例では患部に対して平行に挿入した挿入部 5 を S 字状に湾曲させて、患部を正面から観察することが可能となる。

【 0 1 1 4 】

図 1 4 は、連結部 3 の第 5 変形例を示す説明図である。図 1 4 は、連結部 3 を構成する牽引部材 8 およびワイヤガイド 9 を前方から見たものである。第 5 変形例では、ワイヤガイド 9 は第 1 ワイヤガイド群 9 g と第 2 ワイヤガイド群 9 h とから構成されている。第 1 ワイヤガイド群 9 g は、図 1 0 (b) に示す 4 つのワイヤガイド 9 と同等の構成を備える。第 2 ワイヤガイド群 9 h は、第 1 ワイヤガイド群 9 g に対して第 2 軸 A x 2 を中心として周方向に 4 5 ° 回転した状態で設けられる。

【 0 1 1 5 】

図 1 5 は、第 5 変形例における内視鏡 1 の概略構成および挿入部 5 の湾曲状態を示す説明図である。第 5 変形例では、内視鏡 1 は上述した牽引部材 8 に加えて第 2 牽引部材 9 0 を備えている。牽引部材 8 は第 3 変形例として説明した構成と同様に第 3 軸 A x 3 および第 8 軸 A x 8 を軸として傾斜可能に構成されている。一方、第 2 牽引部材 9 0 も球体軸受 2 c と同軸上 (第 2 軸 A x 2 上) に設けられた第 2 の球体軸受 (図示せず) に支持され、第 9 軸 A x 9 および第 1 0 軸 A x 1 0 を軸として傾斜可能に構成されている。なお、図 1 5 では、図面が複雑になるのを避けるため、第 1 ワイヤガイド群 9 g 、第 2 ワイヤガイド群 9 h の一部、制御ワイヤ 2 0 の一部のみを描いている。

【 0 1 1 6 】

牽引部材 8 に始端を固定された制御ワイヤ 2 0 は第 1 ワイヤガイド群 9 g によって直線部 4 の中空部 4 a に導かれて挿入部 5 まで延伸され、その後、挿入部 5 の基端 5 a と遊端 5 b との中間位置において挿入部 5 の内面に固定される。なお、図 1 5 においては、制御ワイヤ 2 0 の終端が固定される位置として、第 3 固定点 5 h および第 4 固定点 5 i の 2 カ所のみを記載しているが、実際は中間位置において周方向にそれぞれ 9 0 ° 離れた 4 カ所に固定されている。また、第 2 牽引部材 9 0 に始端を固定された制御ワイヤ 2 0 は第 2 ワイヤガイド群 9 h によって同様に挿入部 5 まで延伸され、その後、挿入部 5 の遊端 5 b において挿入部 5 の内面に固定される。なお、図 1 5 においては、制御ワイヤ 2 0 の終端が固定される位置として、第 1 固定点 5 d のみを記載しているが、実際は 4 カ所に固定される。

【 0 1 1 7 】

このように構成することで、牽引部材 8 について第 3 軸 A x 3 および第 8 軸 A x 8 を回転中心として傾斜方向と傾斜角度とを調整することで、挿入部 5 の後半部分を湾曲させることができ、他方、第 2 牽引部材 9 0 について第 9 軸 A x 9 および第 1 0 軸 A x 1 0 を回転中心として傾斜方向と傾斜角度を調整することで、挿入部 5 の前半部分を湾曲させることができる。これによって、例えば挿入部 5 の後半を下方に向けて湾曲させ、前半を左方に向けて湾曲させるような、複雑な動作を実現することが可能となる。

【 0 1 1 8 】

更に、第 5 変形例においても、牽引部材 8 および第 2 牽引部材 9 0 は回転操作部 7 (図 4 参照) とともに回転可能とされており、図 4 を用いて説明したように、施術者等が回転操作部 7 を回転させることで、直線部 4 および挿入部 5 が回転して撮像ユニット 6 a はパンおよびロール動作を行う。

【 0 1 1 9 】

更に、球体軸受 2 c には軸受開口部 2 d が、牽引部材 8 には牽引部材開口部 8 e が設け

10

20

30

40

50

られ、これらを経由してスプリングジョイント 2 1 が前方に延伸され、硬性部 6 に連結されている。図 7、図 9 を用いて詳細に説明したように、施術者等が第 2 操作部 2 b (図 1 参照) を操作することで、硬性部 6 に設けられた撮像ユニット 6 a (図 7 等参照) がチルト動作を行う。このように、第 5 変形例では挿入部 5 の湾曲方向の自由度を拡大するとともに、硬性部 6 においてパン、ロールおよびチルト動作を可能としたことから、内視鏡 1 が適用される範囲が更に拡大される。

【 0 1 2 0 】

以上、本発明を特定の実施形態に基づいて説明したが、これらの実施形態はあくまでも例示であって、本発明はこれらの実施形態によって限定されるものではない。例えば、実施形態において機能部材として撮像ユニット 6 a を例示して説明したが、挿入部 5 の遊端 5 b 側に接続される機能部材としては、レーザメス、超音波メス、鉗子、ポリープ切除等に用いるスネアー等の医療用器具であってもよい。

10

【 0 1 2 1 】

なお、上記実施形態に示した本発明に係る内視鏡 1 の各構成要素は、必ずしも全てが必須ではなく、少なくとも本発明の範囲を逸脱しない限りにおいて適宜取捨選択することが可能である。

【産業上の利用可能性】

【 0 1 2 2 】

本発明に係る内視鏡 1 は、挿入部 5 が湾曲した状態で、撮像方向を維持したままで撮像された画像を任意の角度に回転させることが可能であることから、外部から直接観察できない観察対象の内部を撮像する内視鏡 1 に好適に利用することができる。

20

【符号の説明】

【 0 1 2 3 】

- 1 内視鏡
- 2 把持部
- 2 c 球体軸受
- 2 d 軸受開口部
- 3 連結部
- 4 直線部
- 4 a 中空部
- 5 挿入部
- 5 a 基端
- 5 b 遊端
- 5 c 中空部
- 5 d 第 1 固定点
- 5 e 第 2 固定点
- 6 硬性部
- 6 a 撮像ユニット (機能部材)
- 6 b カメラ支持体
- 6 e 機能部材変位部
- 6 e a 駆動アーム
- 6 e b アーム支持体
- 6 f 軸継手被係合部
- 6 f a 角穴
- 6 f b リードスクリュー
- 6 g 支持アーム
- 6 i 係合部
- 7 回転操作部
- 8 牽引部材
- 8 c 静止部

30

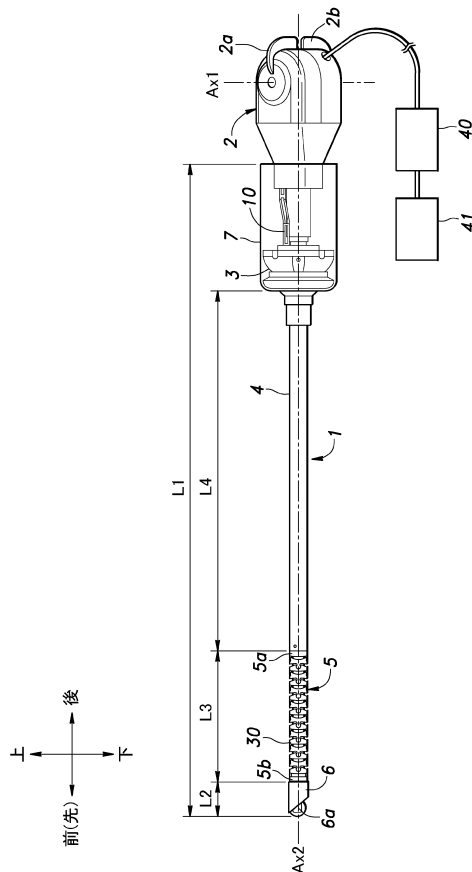
40

50

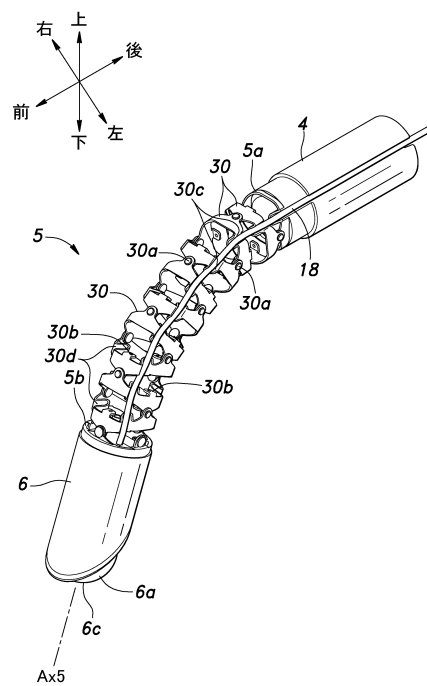
- 8 d 回動部
- 8 e 牽引部材開口部
- 9 ワイヤガイド
- 10 リンク部材（傾斜設定部）
- 20 制御ワイヤ（第1動力伝達部材）
- 21 スプリングジョイント（第2動力伝達部材）
- 21 a 軸継手係合部
- 30 関節ピース
- 81 ベアリング
- 81 a 内輪
- 81 b 外輪
- 82 牽引板

10

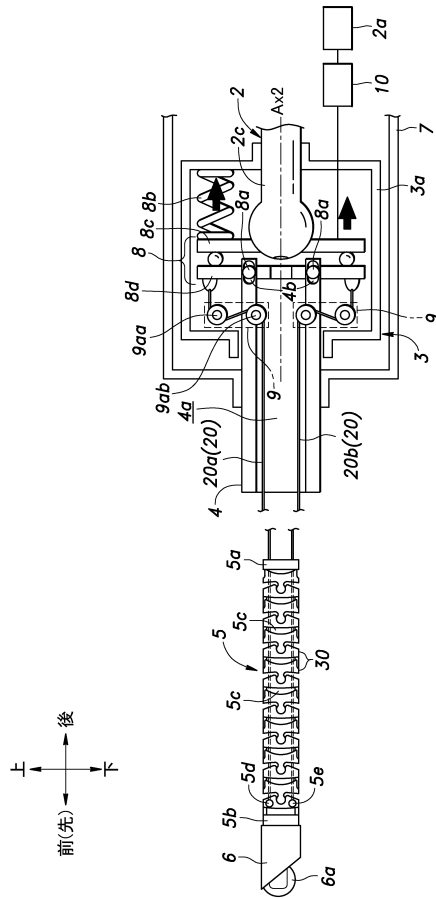
【図1】



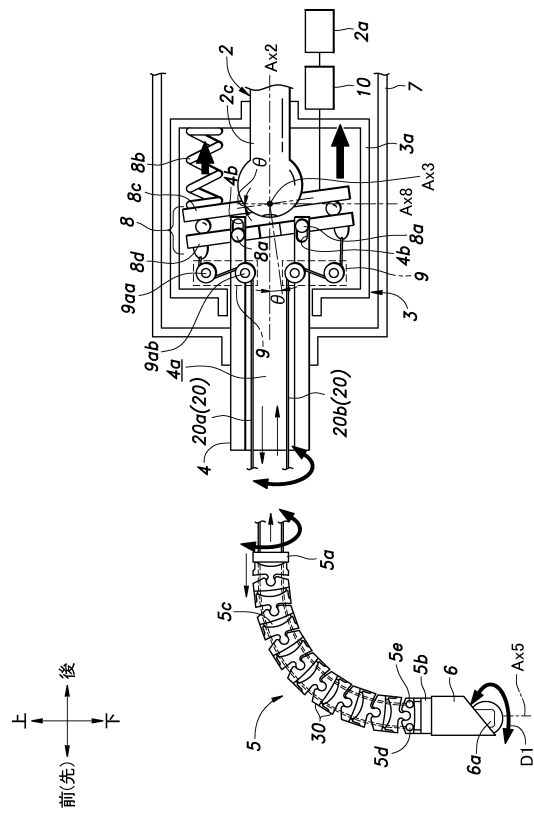
【図2】



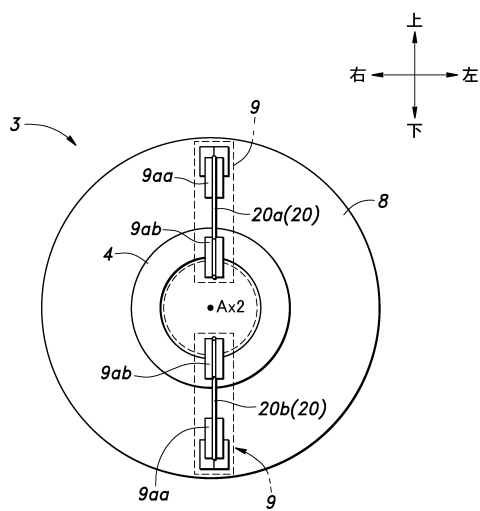
【図 3】



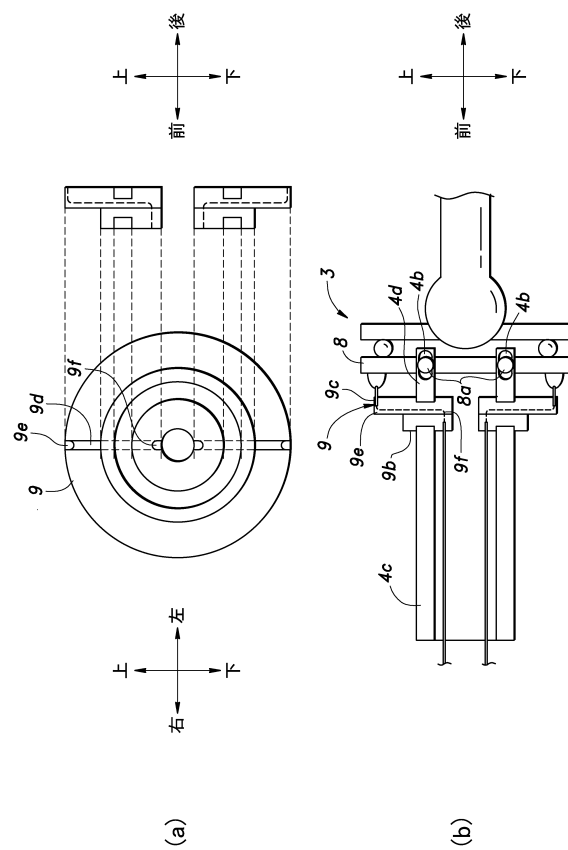
【図 4】



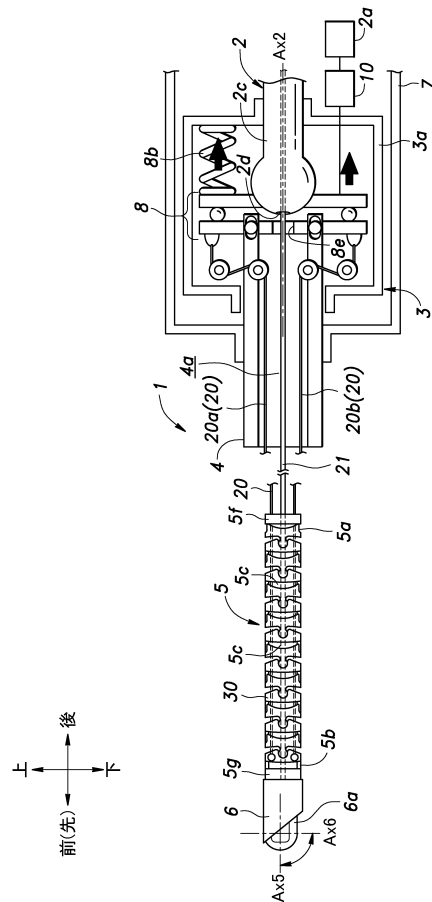
【図 5】



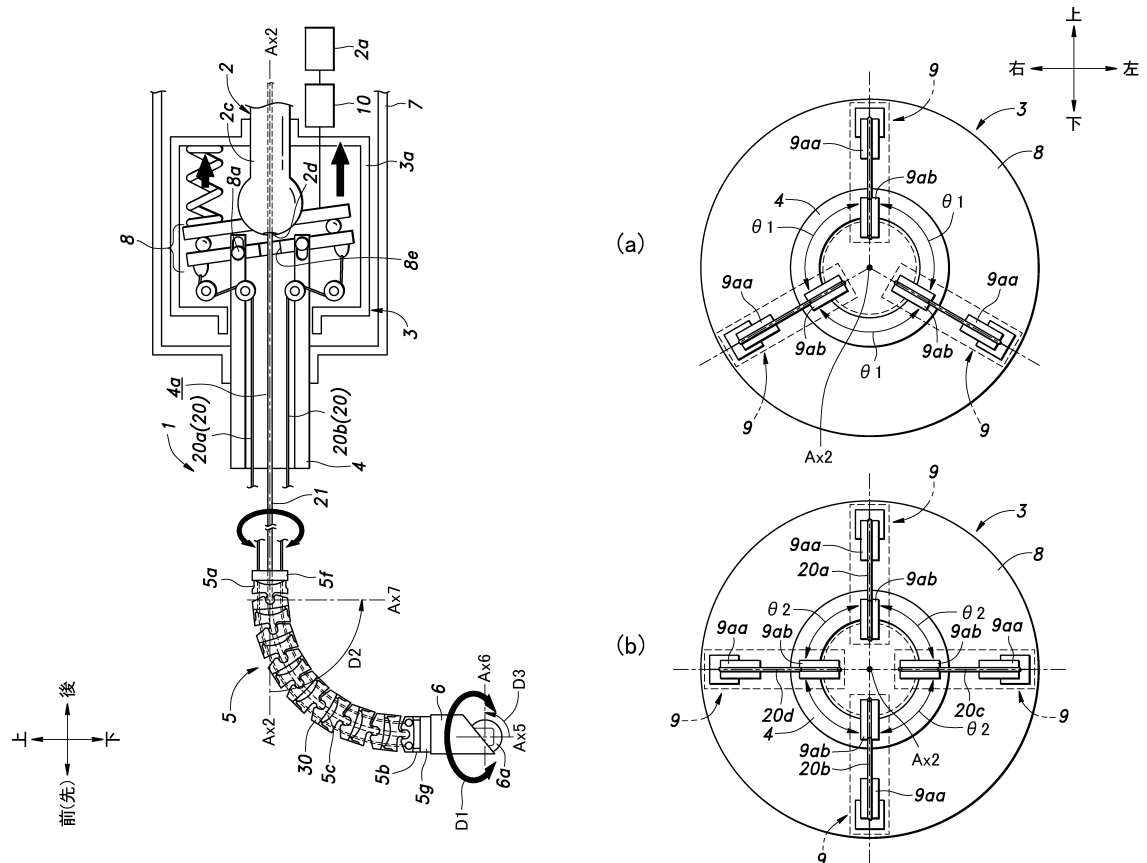
【図 6】



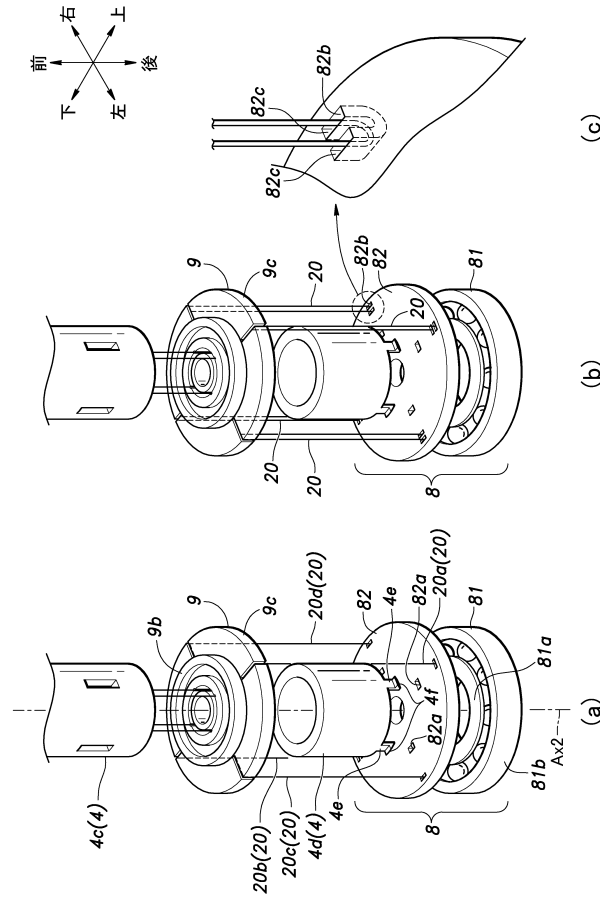
【 図 8 】



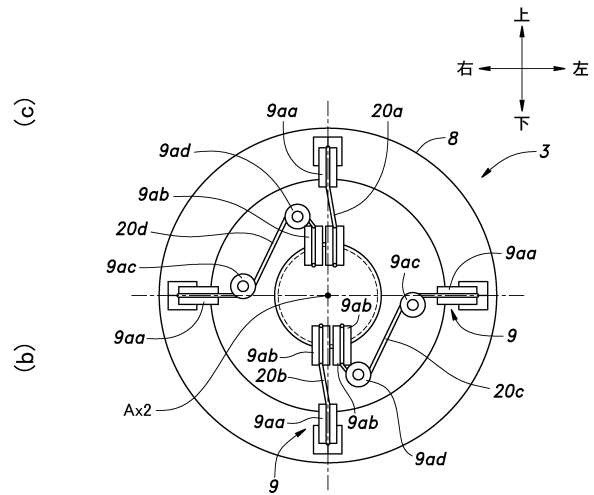
【 図 1 0 】



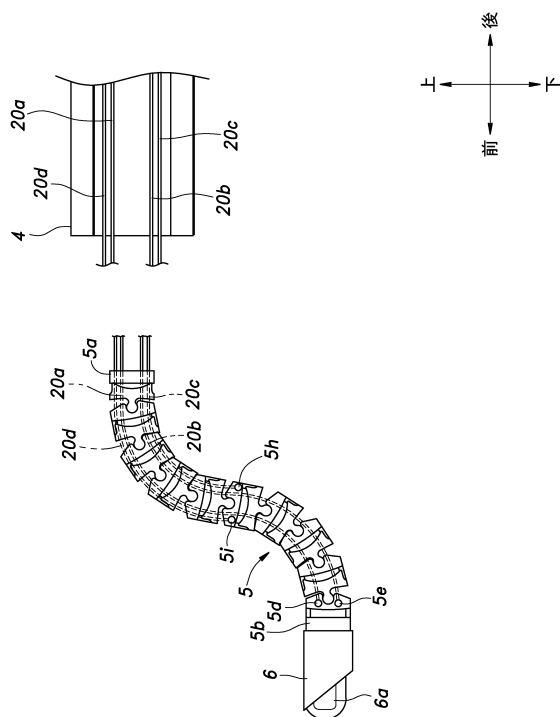
【図 1 1】



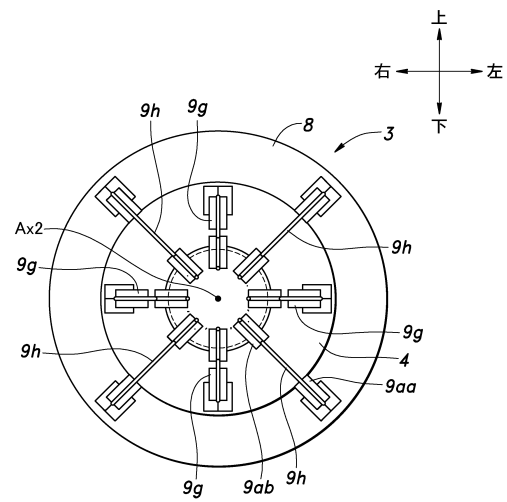
【図 1 2】



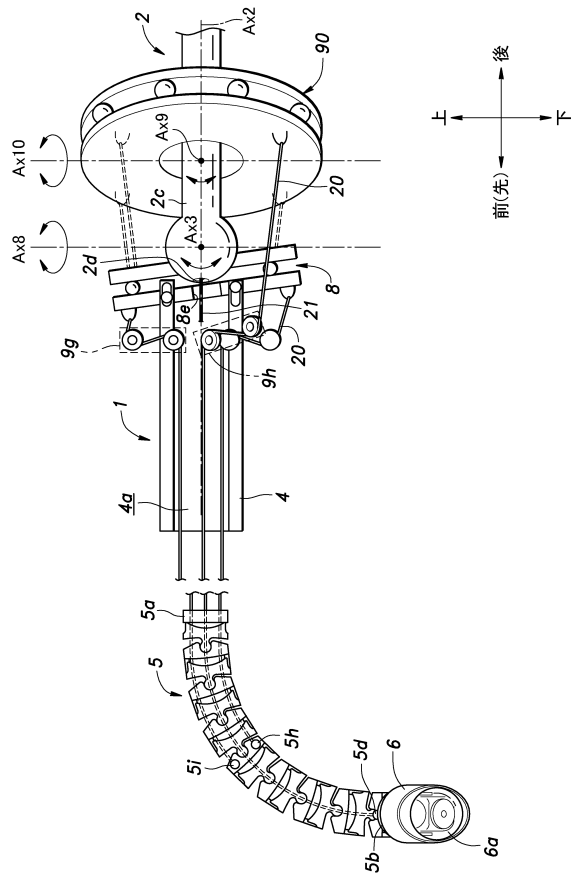
【図 1 3】



【図 1 4】



【図 15】



フロントページの続き

(51)Int.Cl. F I
G 0 2 B 23/24 B

(56)参考文献 特開平 1 0 - 2 0 1 7 1 2 (J P , A)
特開 2 0 0 8 - 2 2 0 9 7 1 (J P , A)
特開 2 0 1 1 - 0 6 7 3 8 1 (J P , A)
特開 2 0 1 2 - 2 4 5 0 5 8 (J P , A)
特開 2 0 1 3 - 2 4 0 4 0 9 (J P , A)
特開 2 0 1 2 - 0 7 5 7 7 8 (J P , A)
特開 2 0 0 6 - 0 3 4 6 2 7 (J P , A)
米国特許第 0 8 1 7 7 7 1 0 (U S , B 1)
特開昭 6 3 - 1 2 2 4 1 9 (J P , A)
特開 2 0 0 5 - 1 2 4 6 3 2 (J P , A)
特開 2 0 0 6 - 0 9 5 1 3 7 (J P , A)
特開 2 0 0 6 - 0 2 1 0 5 7 (J P , A)

(58)調査した分野(Int.Cl. , D B 名)
A 6 1 B 1 / 0 0 - 1 / 3 2
G 0 2 B 2 3 / 2 4 - 2 3 / 2 6

专利名称(译)	内视镜		
公开(公告)号	JP6292558B2	公开(公告)日	2018-03-14
申请号	JP2015116835	申请日	2015-06-09
申请(专利权)人(译)	松下IP管理有限公司		
当前申请(专利权)人(译)	松下IP管理有限公司		
[标]发明人	河野治彦		
发明人	河野 治彦		
IPC分类号	A61B1/00 A61B1/005 G02B23/24		
FI分类号	A61B1/00.S A61B1/005.524 A61B1/00.711 A61B1/00.735 G02B23/24.A G02B23/24.B A61B1/00.310.H A61B1/00.714 A61B1/005.523 A61B1/008.512 A61B1/04.372 A61B1/05		
F-TERM分类号	2H040/BA21 2H040/DA15 2H040/DA17 2H040/DA19 2H040/DA21 2H040/GA02 4C161/CC06 4C161/DD03 4C161/FF11 4C161/FF32 4C161/FF40 4C161/HH32 4C161/HH47 4C161/JJ06 4C161/JJ11 4C161/JJ17 4C161/LL02 4C161/NN01 4C161/PP09 4C161/PP12		
其他公开文献	JP2015164591A		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

解决的问题：提供一种内窥镜，该内窥镜在插入部弯曲的状态下能够在保持摄像方向的同时将摄像图像旋转至任意角度。线性部分4从设置在握持部分2侧的一端延伸到设置在观察对象侧的另一端，该线性部分4绕相对于握持部分2沿纵向延伸的轴线可旋转地设置。硬部分6，其安装有图像拾取单元6a，并且被引导至观察对象；挠性插入部5设置在线性部4与硬质部6之间，该弯曲插入部5与线性部4一起相对于把持部2绕轴线旋转自如地配置。硬质部分6与线性部分4和插入部分6一起旋转，同时与摄像部分6a一起旋转，同时保持硬质部分6的尖端指向的方向，并且硬质部分6与硬质部分6一起旋转。在线性部分4的轴向视图中，由硬质部分6的尖端指向的方向与线性部分4的轴向形成的角度。

(19) 日本国特許庁 (JP)	(12) 特 許 公 報 (B2)	(11) 特許番号 特許第6292558号 (P6292558)
(45) 発行日 平成30年3月14日 (2018. 3. 14)	(24) 登録日 平成30年2月23日 (2018. 2. 23)	
(51) Int. Cl. A 6 1 B 1/00 (2006.01) A 6 1 B 1/005 (2006.01) G 0 2 B 23/24 (2006.01)	F I A 6 1 B 1/00 S A 6 1 B 1/005 5 2 4 A 6 1 B 1/00 7 1 1 A 6 1 B 1/00 7 3 5 G 0 2 B 23/24 A	請求項の数 1 (全 25 頁) 最終頁に続く
(21) 出願番号 特願2015-116835 (P2015-116835) (22) 出願日 平成27年6月9日 (2015. 6. 9) (62) 分割の表示 特願2013-257048 (P2013-257048) の分割 原出願日 平成25年12月12日 (2013.12.12) (65) 公開番号 特開2015-164591 (P2015-164591A) (43) 公開日 平成27年9月17日 (2015. 9. 17) 審査請求日 平成28年11月22日 (2016.11.22)	(73) 特許権者 314012076 パナソニック I Pマネジメント株式会社 大阪府大阪市中央区城見2丁目1番61号 110001379 (74) 代理人 特許業務法人 大島特許事務所 河野 治彦 (72) 発明者 福岡市博多区美野島4丁目1番62号 パ ナソニックシステムネットワークス株式会 社内 審査官 安田 明央	最終頁に続く
(54) 【発明の名称】 内視鏡		