

(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2014-64686
(P2014-64686A)

(43) 公開日 平成26年4月17日(2014.4.17)

(51) Int.Cl.	F 1	テーマコード (参考)
A 6 1 B 1/00 (2006.01)	A 6 1 B 1/00 3 2 0 B	2 H 0 4 0
G 0 2 B 23/24 (2006.01)	G 0 2 B 23/24 A	4 C 1 6 1

審査請求 未請求 請求項の数 5 O L (全 12 頁)

(21) 出願番号	特願2012-211309 (P2012-211309)	(71) 出願人	304050923 オリンパスメディカルシステムズ株式会社 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号
(22) 出願日	平成24年9月25日 (2012.9.25)	(74) 代理人	100108855 弁理士 蔵田 昌俊
		(74) 代理人	100109830 弁理士 福原 淑弘
		(74) 代理人	100088683 弁理士 中村 誠
		(74) 代理人	100103034 弁理士 野河 信久
		(74) 代理人	100095441 弁理士 白根 俊郎
		(74) 代理人	100075672 弁理士 峰 隆司

最終頁に続く

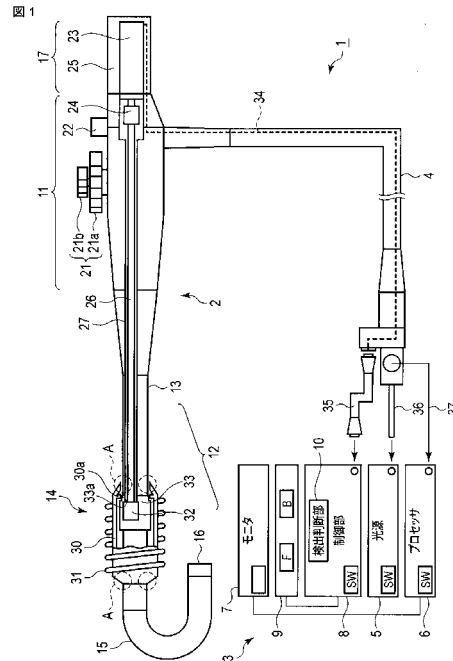
(54) 【発明の名称】 生体内導入装置

(57) 【要約】 (修正有)

【課題】内視鏡による観察開始前に発生している不具合を検知し、好適な観察を実現する生体内導入装置を提供する。

【解決手段】生体内導入装置は、内視鏡に搭載された場合、準備時にスパイラルチューブ30内面に塗布されるべき潤滑用ゼリーが塗布されたか否か又は規定量不足か否かを、観察前に導入部をモータ23により回転させて、その時の駆動電流値を予め設定された判断基準に照会して、潤滑剤の塗布の有無及びその他の不具合の有無を判断する。

【選択図】 図1



【特許請求の範囲】

【請求項 1】

可撓性を有し長手軸に延伸して管腔内に挿入される挿入部と、

前記挿入部の前記長手軸中心として回転可能で、両端が絞られた円筒形状を成し、前記管腔に当接する螺旋フィン部が外周面に設けられたスパイラルチューブと、

前記スパイラルチューブを回転させる駆動力を発生する駆動部と、

前記スパイラルチューブを前記挿入部に対して着脱自在に、且つ前記挿入部に回動可能に嵌装させる保持ユニットと、

前記挿入部の基端側から前記挿入部の内部を先端方向へ前記駆動力を伝達させる駆動力伝達部位と、

前記駆動力伝達部材により伝達された前記駆動力を、前記保持部位に嵌装される前記スパイラルチューブを回転させる回転駆動部位と、

前記保持部位に前記スパイラルチューブを装着した状態で前記挿入部を前記管腔へ挿通する前に、前記スパイラルチューブの回転動作確認を行い、前記スパイラルチューブの端部の内周面と前記挿入部の外周面が、予め想定した正常な摩擦状態であるか否かを前記駆動部に供給される電流値に基づき判断する判断部と、

前記判断部の判断結果に基づき、前記摩擦状態が正常ではないと判断した場合には、前記駆動部を停止させる駆動停止部と、

前記判断部の判断結果に基づき、前記摩擦状態が正常ではないと判断した場合には警告を行う告知部と、

を有する生体内導入装置。

【請求項 2】

前記判断部において、前記電流値と比較され、前記摩擦状態が正常であるか否かの判断を行う基準となる電流値範囲が記憶される記憶部を有する請求項 1 に記載の生体内導入装置。

【請求項 3】

前記判断部は、前記電流値が前記電流値範囲を越えた場合には、前記告知部に異常状態を示す第 1 の信号を出力することを特徴する請求項 2 に記載の生体内導入装置。

【請求項 4】

前記判断部は、前記電流値が前記電流値範囲よりも小さい場合には、前記告知部に、前記駆動力伝達部位の破損又は無負荷回転状態の何れかであることを示す第 2 信号を出力し、前記告知部は、前記第 2 の信号を受け取るとともに、前記無負荷状態であることを警告することを特徴とする請求項 3 に記載の生体内導入装置。

【請求項 5】

可撓性を有し長手軸に延伸して管腔内に挿入される挿入部と、該挿入部の先端側に設けられた湾曲部と、該湾曲部の先端面に設けられ、観察対象部位を撮像する撮像部と、前記挿入部の基端側に設けられ、前記湾曲部の湾曲操作を行う操作部と、前記撮像部に撮像された観察対象部位を表示する表示部と、を有する内視鏡装置に搭載され、

前記挿入部と前記湾曲部との間で環装され、前記長手軸を中心として回転可能な保持ユニットと、

前記操作部に配置されて、前記保持ユニットを回転させるために、駆動電流に応じた駆動力を発生するモータと、

前記挿入部を経て、発生した前記駆動力を伝達する伝達部位と、

前記伝達部材に伝達された前記駆動力で前記保持ユニットを回転駆動する回転部位と、

両先端が絞り込まれた筒形状を成し、前記保持ユニットを含む前記挿入部に嵌装され、前記管腔に当接する螺旋状フィン部を有するスパイラルチューブと、

前記モータに駆動電流を供給して駆動制御を行い、前記駆動電流の値により前記スパイラルチューブの回転状態を判断するための判断基準を格納する判断部を有する制御部と、

前記判断部による判断処理が終了するまで前記内視鏡装置の駆動動作を停止させる強制停止設定部と、

10

20

30

40

50

を有し、

前記制御部は、前記保持ユニットに前記スパイラルチューブが装着された状態で、前記挿入部の管腔内への挿通前に、前記モータを駆動して前記スパイラルチューブを回転し、前記判断部は、回転時の駆動電流を検出して前記判断基準に照会し、前記駆動電流が予め設定された基準範囲を超えた場合に、前記スパイラルチューブと前記挿入部との当接面が潤滑剤の不足と判断し、前記表示部に判断結果を告知することを特徴とする生体内導入装置。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、内視鏡の挿入部の先端側に設けられ、挿入の補助動作を行う生体内導入装置に関する。

【背景技術】

【0002】

一般に、管腔内に挿入して、先端部に設けられた撮像部により撮像された画像を観察する挿入部を有する内視鏡装置が知られている。例えば、特許文献1には、先端側の湾曲部に続いて配置される長手軸回りに回転する生体内導入装置を有する内視鏡装置が提案されている。

【0003】

生体内導入装置は、挿入部の外回転筒表面上に、ゴムや樹脂等の軟性材料からなるスパイラルチューブが設けられている。スパイラルチューブの外表面には、螺旋状に巻き付くようにフィンが形成されている。このスパイラルチューブは、管腔に挿入されている際に回転して、フィンが管腔の内壁又は襞等を後方に押し退けて先へ進行する又は後退する挿入部の挿入動作の補助動作を行っている。

【0004】

この生体内導入装置は、内視鏡の操作部内に設けられた駆動源となるモータによる回転駆動力をワイヤ（又は、可撓性シャフト）等で挿入部内に引き込み、ワイヤ先端に設けられた駆動ギアを回転させる。このギアは、挿入部の外周上に設けられた回転筒に歯合する。この回転筒は、回転筒の内周面に沿って環状にギア歯が設けられ、駆動ギアの回転に従って、挿入部の外周面上で回転する。さらに回転筒の外周面上には、スパイラルチューブが装嵌され、回転筒と一体的に回転している。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0005】

【特許文献1】特開2008-093029号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0006】

前述した生体内導入装置において、スパイラルチューブは、挿入部に対して着脱可能に構成され、一度使用した後は、再利用せず、廃棄処分している。挿入部に装着されたスパイラルチューブの一部は、回転するために回転筒に嵌合しているが、残りの大半部分は、非回転の挿入部（可撓管）の外周面と接触している。特に、スパイラルチューブの端部においては、観察対象部位、例えば大腸壁がスパイラルチューブの端部から入り込んだり、挟んだりしないように、先絞りに絞り込んでいる。従って、回転した際に、スパイラルチューブの内面と挿入部の外周面の接触している部分には摩擦が生じるため、スパイラルチューブの装着前に摩擦低減部材、例えば、潤滑用ゼリーを塗布している。この潤滑用ゼリーがスパイラルチューブの内面と挿入部の外周面との間に存在することで、回転筒の駆動源となるモータに掛かる負荷が軽減され、モータの小型化や低消費電力化が実施されている。

【0007】

10

20

30

40

50

一方、内視鏡を使用する度に、新たなスパイラルチューブを挿入部に装着しているため、失念によるゼリーの塗布忘れや、ゼリーの塗布量が規定量よりも少なかった場合には、摩擦が大きくなり、駆動部に掛かる負荷が大きくなる。例えば、挿入中にモータが過負荷状態に至った場合には、駆動電流値が大きくなり、発熱により温度上昇して、内蔵されるヒューズ（例えば、定電流ヒューズ又は、温度ヒューズ）の溶解による断線等が発生する虞もある。

【0008】

また、生体内導入装置の駆動状態においては、回転筒を含む駆動機構に不具合が発生していた、例えば、モータと駆動ギアを繋ぐワイヤ（又は、可撓性シャフト）が破断していた場合には、モータは回転するが、駆動ギアが回転せずに、低負荷や略無負荷状態となる。他にも、生体内導入装置に対して、不具合の発生の有無を挿入開始前に検知することが要望されている。

そこで本発明は、内視鏡による観察開始前に発生している不具合を検知し、好適な観察を実現する生体内導入装置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】

【0009】

上記目的を達成するために、本発明に従う実施形態は、可撓性を有し長手軸に延伸して管腔内に挿入される挿入部と、前記挿入部の前記長手軸中心として回転可能で、両端が絞られた円筒形状を成し、前記管腔に当接する螺旋フィン部が外周面に設けられたスパイラルチューブと、前記スパイラルチューブを回転させる駆動力を発生する駆動部と、前記スパイラルチューブを前記挿入部に対して着脱自在に、且つ前記挿入部に回動可能に嵌装させる保持ユニットと、前記挿入部の基端側から前記挿入部の内部を先端方向へ前記駆動力を伝達させる駆動力伝達部位と、前記駆動力伝達部材により伝達された前記駆動力を、前記保持部位に嵌装される前記スパイラルチューブを回転させる回転駆動部位と、前記保持部位に前記スパイラルチューブを装着した状態で前記挿入部を前記管腔へ挿通する前に、前記スパイラルチューブの回転動作確認を行い、前記スパイラルチューブの端部の内周面と前記挿入部の外周面が、予め想定した正常な摩擦状態であるか否かを前記駆動部に供給される電流値に基づき判断する判断部と、前記判定部の判定結果に基づき、前記摩擦状態が正常ではないと判断した場合には、前記駆動部を停止させる駆動停止部と、前記判定部の判定結果に基づき、前記摩擦状態が正常ではないと判断した場合には警告を行う告知部と、を有する生体内導入装置を提供する。

【発明の効果】

【0010】

本発明によれば、内視鏡による観察開始前に発生している不具合を検知し、好適な観察を実現する生体内導入装置を提供することができる。

【図面の簡単な説明】

【0011】

【図1】図1は、第1の実施形態の生体内導入装置を挿入部に備える内視鏡装置の概念的な外觀構成を示す図である。

【図2】図2は、生体内導入装置の状況により流れる駆動電流の比較を示す図である。

【図3】図3は、生体内導入装置が潤滑剤未塗布であった場合に故障に至る駆動電流の変化の一例を示す図である。

【図4】図4は、生体内導入装置の導入部に対する状態判断について説明するためのフローチャートである。

【図5】図5は、生体内導入装置の正常又は不具合な状態と駆動電流を関連づけて示す図である。

【図6】図6は、図4のステップS3における制御部内で行われる判断のサブルーチンである。

【発明を実施するための形態】

【0012】

10

20

30

40

50

以下、図面を参照して本発明の実施形態について詳細に説明する。

[第 1 の実施形態]

図 1 は、第 1 の実施形態に係る生体内導入装置が設けられた挿入部を備える内視鏡装置の概念的な外觀構成を示す図である。

【 0 0 1 3 】

本実施形態の内視鏡システム 1 は、生体の管腔内に挿入される内視鏡本体 2 と、内視鏡本体 2 に接続される複数のユニットからなる操作システム 3 と、で構成される。

内視鏡本体 2 は、操作部 1 1 と挿入部 1 2 とを有する。挿入部 1 2 は、長手軸方向に沿って延設される細長い挿入部本体 1 3 と、後述する導入部 1 4 と、挿入部本体 1 3 の先端側に設けられた湾曲部 1 5 と、湾曲部 1 5 の先端部 1 6 とで構成される。

10

【 0 0 1 4 】

挿入部 1 3 は、管腔の曲がりに従う可撓性を有している。湾曲部 5 は、公知な構成を成しており、左右方向と上下方向の交互に設けた支点箇所 で回動可能に関節接続された複数の節輪によって構成され、それぞれの関節部がワイヤにより操作部 1 1 の回転ノブ 2 1 に接続されて、上下左右方向に自在に湾曲する。

【 0 0 1 5 】

湾曲部 5 の先端部 1 6 には、図示しない撮像部、洗浄ノズル及び、鉗子等を挿通するためのチャンネル孔等が設けられている。図示していないが、挿入部 1 2 の基端側で操作部 1 1 との間には、チャンネルの開口端が設けられた部材挿入口が配置されている。操作部 1 1 には、湾曲操作を行う回転ノブ 2 1 (U D 回転ノブ 2 1 a、R L 回転ノブ 2 1 b) と、観察に関する種々の操作を行うためのスイッチ 2 2 が設けられている。挿入部 1 2 と湾曲部 1 5 の間には、後述する生体内導入装置の導入部 1 4 が設けられている。さらに、操作部 1 1 の端部には、導入部 1 4 を駆動するための駆動ユニット 1 7 が設けられている。

20

【 0 0 1 6 】

操作システム 3 は、観察対象を照明する照明光を出射する光源ユニット 5 と、撮像部により撮像された画像を処理するプロセッサ (画像処理ユニット) 6 と、撮像された画像を表示する例えば、モニター (表示部) 7 と、各ユニットを含め装置全体を制御する制御部 8 と、制御部 8 に指示等を入力する図示しないキーボードやフットスイッチ (推進 : F スイッチ、後退 : B スイッチ) 9 等からなる入力ユニットと、で構成される。

【 0 0 1 7 】

モニター 7 は、撮像した画像と、この画像に関する情報 (例えば、管腔内の観察位置や観察方向などの情報等) を同一画面内に表示することも可能である。制御部 8 は、専用装置だけではなく、例えば、任意のプログラムを搭載するパーソナルコンピュータ等の汎用的な処理装置でも利用できる。

30

【 0 0 1 8 】

操作システム 3 と内視鏡本体 2 の内視鏡本体 2 とは、ユニバーサルケーブル 4 によりコネクタ接続される。ユニバーサルケーブル 4 には、ライトガイドケーブル (光ファイバ) 3 6、映像信号ケーブル 3 7 及び、駆動ユニット 1 7 のモータ電源ケーブル 3 4 が 1 本のケーブルとして束ねられている。モータ電源ケーブル 3 4 は、コネクタ 3 5 により制御部 8 に接続される。

40

【 0 0 1 9 】

次に、挿入部の挿入動作を補助する生体内導入装置について説明する。

生体内導入装置は、挿入部 1 2 に配置された導入部 1 4 と、駆動ユニット 1 7 と、制御部 8 内に設けられた図示しない処理演算部 (C P U : 中央処理ユニット) 及び検出判断部 1 0 と、フットスイッチ 9 とで構成される。

【 0 0 2 0 】

導入部 1 4 は、スパイラルチューブ 3 0 及び、外回転筒 (保持ユニット) 3 3 により構成される。スパイラルチューブ 3 0 は、ゴムや樹脂等の軟性材料により筒形状に形成され、外周面上に、螺旋状に巻き付くように、推進部位又は後退部位として機能するフィン (螺旋状フィン部) 3 1 が設けられている。スパイラルチューブ 3 0 は、挿入部 1 2 の先端

50

側から差し込まれて、外回転筒 33 上に係止され、長手軸方向を中心として、両方向（CW，CCW）に回転する。スパイラルチューブ 30 の両端は、先絞り形状 A に形成され、挿入し易い形状に形成されている。尚、先絞り形状 A は、端面が挿入部 12 の外周面に接触する可能性が高く、少なくとも、この端面と外周面との間には、設計時に定められた規定量の潤滑剤例えば、潤滑用ゼリーを塗布する必要がある。勿論、スパイラルチューブ 30 と挿入部 12 の接触面の全面に潤滑用ゼリーを塗布してもよい。この潤滑用ゼリーを塗布した状況下において、スパイラルチューブ 30 の回転により生じる負荷を正常状態の負荷（正常な摩擦状態）としている。

【0021】

駆動ユニット 17 は、モータ（駆動部）23 と柔軟に曲がるシャフト（伝達部位）26 と駆動ギア（回転部位）32 とで構成され、モータ 26 の回転軸にシャフト 26 の一端が連結部位 24 により連結され、その他端には駆動ギア 32 が固定されている。モータ 26 は、外部から防水されるように、モータカバー 25 により水密に覆われている。連結部位 24 及びシャフト 26 は、樹脂製チューブ 27 内に収用されて配置されている。外回転筒 33 は、筒形状を成し、全内周面に内ギアが形成されている。この内ギアに駆動ギア 32 が歯合し、駆動ギア 32 の回転に従動して外回転筒 33 が回転する。

【0022】

本実施形態は、駆動源となるモータの一例として、DCモータを採用している。勿論、DCモータに限定されるものではない。モータ 23 の駆動は、制御部 8 により駆動制御される。制御部 8 には、入力部となるフットスイッチ（推進ペダル F と後退ペダル B）9 が接続されており、作業者が踏んだペダルにより推進され、又は後退され、踏み具合により、スパイラルチューブ 30 の回転速度が、所定の範囲内で調整される。尚、本実施形態では、フットスイッチ 9 を用いて、駆動操作を行っているが、モータ 23 の近傍に配置されているスイッチ 22 を利用してもよい。

【0023】

また制御部 8 内には、モータ 23 に供給する駆動電流を検出する検出判断部 10 が設けられ、後述する駆動電流に対する判断を行う。尚、本実施形態においては、ユニバーサルケーブルの接続を行っても、直後に使用を開始できないように、強制的に停止設定する強制停止機能（ロック機能）が設定されている。観察開始前、即ち、管腔内への挿通前に、後述する駆動電流に対する判断処理を行うことで、強制停止設定が解除され、観察対象の観察作業を開始することができる。つまり、原則的には、判断処理が終了しなければ、観察を行うことができないように設定されている。

【0024】

この構成において、制御部 8 の制御によりモータ 23 が回転されると、シャフト 26 と共に駆動ギア 32 が回転する。さらに、駆動ギア 32 から歯合される外回転筒 33 に回転が伝達され、スパイラルチューブ 30 が回転される。尚、駆動ギア 32 と外回転筒 33 との間に、回転数の増減や回転力（トルク）を調整するための複数のギアで構成された変速機構を介在させてもよい。

【0025】

また、外回転筒 33 の基端側の上部角には、一周に渡り切り欠かれた段差 32 a が形成される。段差に嵌合するように、スパイラルチューブ 30 の内周面に突起部 30 a が形成されている。この段差 32 a と突起部 30 a の係止よりロック機構が構成されている。

【0026】

次に、図 2 及び図 3 を参照して、生体内導入装置の回転駆動における駆動電流について説明する。図 2 は、生体内導入装置の状況により流れる駆動電流の比較を示す図である。図 3 は、生体内導入装置が潤滑剤未塗布であった場合に故障に至る駆動電流の変化の一例を示す図である。これらの図において、縦軸には、モータ 23 に流れる駆動電流 I を示し、横軸には、駆動時間 t を示している。

【0027】

まず、本実施形態のモータ 23 として用いている DC ブラシレスモータの駆動電流と回

10

20

30

40

50

転力（トルクM）は、一般的には比例し、供給する駆動電流の大きさに従って、モータ23が発生するトルクMの大きさが決定する。また、モータ23の発生するトルクMの大きさは、モータに掛かる負荷の大きさに比例する。従って、駆動電流の値が上がれば、負荷も増加していることが想定できる。つまり、駆動電流の大小が分かれば、モータ23に掛かっている負荷の状況を把握することができる。尚、DCモータの場合には、駆動電流は、回転数に依存する数値であるため、回転数から負荷の大きさを取得することができる。つまり、駆動電流の値以外に、エンコーダによりモータの回転数を測定して利用してもよい。

【0028】

図2に示すように、本実施形態では、正常状態の時の駆動電流を I_a 、潤滑剤の非塗布状態の時の駆動電流を I_b 、シャフト破断状態の時の駆動電流を I_c 、電源ライン断線状態の時の駆動電流を $I_d (= 0)$ 、駆動電流の許容電流 I_p と設定する。尚、図2に示す許容電流 I_p を超えた駆動電流がモータ23に流れる場合には、回路上に設けられたヒューズ等の安全対策手段により、供給が遮断されるものとしている。

10

【0029】

生体内導入装置の導入部4の正常状態に対する不具合な状態として、負荷の大きい順から、潤滑剤非塗布状態、シャフト破断状態、電源ライン断線状態がある。これらのうち、正常状態とは、潤滑剤が導入部4の接触面に塗布されて、摩擦による負荷が低減された状態である。潤滑剤非塗布状態とは、装置自体は正常であるが使用者の失念により、潤滑剤が導入部4の接触面に塗布されていない状態である。尚、潤滑剤非塗布状態は、潤滑剤は塗布されてはいるが塗布量が不足して潤滑作用としては不十分状態も含むこととする。

20

【0030】

この非塗布状態の場合、導入部4と挿入部12の接触面の摩擦で高負荷となり、正常時の駆動電流 I_a に比べて、高い電流値の駆動電流 I_b が流れている。また、摩擦による負荷の増大により、回転駆動時間の経過と共に、熱損失等が発生して、駆動電流 I_b は徐々に増加する傾向がある。図3に示すように、駆動電流 I_b が許容電流値を超えた場合には、過電流状態となり、ヒューズ等が溶断され、電源ラインが断線状態となる。尚、実際に生体の管腔内に挿通した場合には、管腔内に分泌される消化液等の液体が接触面に進入して、潤滑作用を発生させる事態もあり、正常時に比べて高負荷状態ではあるが、必ずしも過電流状態となるものではない。

30

【0031】

本実施形態では、検出判断部（駆動停止部）10が潤滑剤非塗布状態と判断した場合には、スパイラルチューブ30の保護のために、直ちに、モータ23の駆動を停止して、スパイラルチューブ30の回転を停止させている。

【0032】

シャフト破断状態とは、駆動ギアを回転させるためのワイヤ等からなる伝達部材であるが、金属疲労や不適切な取り扱いにより、破断された状態である。但し、連結部位24に外れや緩みが生じていた場合も同等の状態となる。この場合、モータ23は、正常であるため回転駆動するが、破断部分までのシャフトの回転となり、正常時に比べて軽負荷となる。連結部位24の外れの場合には、モータ23は、無負荷状態と同等に振る舞う。このシャフト破断状態の場合、正常時に比べて軽負荷となり、正常時の駆動電流 I_a に比べて、低い電流値の駆動電流 I_c が流れている。

40

【0033】

電源ライン断線状態とは、前述したような高負荷により増大した駆動電流がヒューズ等を溶断した断線と、コネクタの接続不良による電氣的断線と、ラインケーブルの疲労等による機械的断線が考えられる。これらの断線において、ヒューズ溶断による断線は、ヒューズ交換作業が必要となる。接続不良による断線は、再度、コネクタを接続し直すことで試みて、接続端子自体に原因がある場合には、交換修理が必要となる。疲労等による断線は、特にコネクタの近傍に発生する。疲労等による断線は、交換修理が必要となる。

【0034】

50

電源ライン断線状態の時の駆動電流を $I_d (= 0)$ と設定する。尚、これらの具体的な電流値は、モータの設計仕様により異なり、ここでは、電流値の相対的な大きさを記述している。

【0035】

制御部 8 には、検出判断部 10 が設けられ、モータ 23 に供給する駆動電流、又はモータ 23 からの帰還電流を検出する。さらに、制御部 8 は、取得した駆動電流値に対して、予め設定した判断基準に照会して、モータに掛かっている負荷から前述した正常状態又は不具合状態を告知部であるモニタ 7 に表示出力する。この告知部は、他にも音又は音声により警告音、及び警告ランプの警告表示の機能を併せて有してもよい。

【0036】

尚、制御部 8 には、制停止設定部が設けられている。この設定は、内視鏡装置の各ユニットの配線接続や内視鏡の接続が完了した後、制御部 8 又はプロセッサ 6 の主電源を入れた際に、直ちに観察を行おうとした場合に、内視鏡装置の各ユニットが出力しない、例えば、光源ユニットから照明光が出射されない、又は撮像部による撮像が行われない等により、観察を開始することが強制的に停止されるように設定される。この設定は、導入部の回転確認を行わなければ、解除されないようにプログラムにより制御される。つまり、導入部の回転確認を行わない限り、強制停止設定が働いているため、観察作業に入ることができない。

【0037】

次に、図 5 を参照して、判断処理のサブルーチンについて説明する。

図 5 は、生体内導入装置の正常又は不具合な状態と駆動電流を関連づけて示す図である。図 5 では、縦軸にモータ 23 に掛かる負荷（モータトルク M ）を示し、横軸に駆動電流 I を示している。

【0038】

この判断においては、正常な状態又は不具合な状態の判断を行っている。不具合な状態としては、潤滑剤非塗布状態、シャフト破断状態及び電源ライン断線状態の 4 つを判断項目としている。勿論、駆動電流で判別可能な不具合であれば、上記の 4 つの判断項目に追加してもよい。これらの状態における判断時の駆動電流は、図 2 に示す正常状態の駆動電流 I_1 、潤滑剤非塗布状態の駆動電流 I_2 、シャフト破断状態の駆動電流 I_3 及び電源ライン断線状態の駆動電流 $I_4 (I_4 = 0)$ とする。

【0039】

判断基準として、正常状態の範囲は、駆動電流 $I_{31} < I_1 \quad I_{12}$ とし、潤滑剤非塗布状態の範囲は、駆動電流 $I_{12} < I_2 < I_{22} (I_p)$ とする。また、シャフト破断状態の範囲は、駆動電流 $0 < I_3 \quad I_{31}$ とする。また、電源ライン断線状態の駆動電流は、 $I_4 = 0$ とする。

【0040】

このような判断な基準の設定は、一例として、まず、潤滑用ゼリーを塗布した状態における駆動電流値の変動範囲から正常状態の範囲を定める。これ以外の状態については、駆動電流 0 と許容電流 I_p を最大範囲として、潤滑剤非塗布状態及びシャフト破断状態の範囲を設定している。尚、具体的な駆動電流の数値は、採用したモータの仕様や設計事項に基づき、適宜設定される。また、これらの判断基準となる駆動電流の範囲は、検出判断部 10 又は制御部 8 内の記憶部に設けられた判断テーブルに登録しておき、判断の際に、検出された駆動電流値を判断テーブルに照会して、該当する状態を選択する。

【0041】

次に、図 4 に示すフローチャートを参照して、生体内導入装置の導入部に対する状態判断について説明する。

スパイラルチューブ 30 を内視鏡本体 2 の導入部 13 の先端側から差し入れ、周辺部分を含めて潤滑用ゼリーが塗布された外回転筒 33 に被せて、段差 32 a に突起部 30 a を嵌め入れて固定する（ステップ S1）。

【0042】

10

20

30

40

50

次に、使用者が内視鏡を持ち、フットスイッチの何れかのペダル（ペダルF又はペダルB）を踏み、導入部14のスパイラルチューブ30を所定時間の間、回転させる（ステップS2）。次に、この回転動作の際に、検出判断部10でモータ23に流れる駆動電流を検出する。検出された駆動電流は、前述した図5に示したような判断基準となる駆動電流の範囲が設定された判断テーブルに照会して、判断結果を求める（ステップS3）。

【0043】

その判断結果に対して、正常状態又は不具合な状態が判断される（ステップS4）。この判断において、正常な状態であると判断された場合には（YES）、強制停止設定が解除されて、その旨をモニター7に表示した後、通常の使用可能状態に切り換えられる（ステップS5）。一方、前述した不具合な状態と判断された場合には（NO）、その判断により選択された状態をモニター7に第2の信号を出力して、表示する（ステップS6）。その不具合が使用者の処理により対策可能か否かを判断する（ステップS7）。この判断で対策可能であれば（YES）、その対処方法が表示されて、使用者は表示内容に従った対策又は改善を実施する（ステップS8）。この実施により不具合の表示が解除され、ステップS2に戻り、再度、スパイラルチューブ30の回転動作確認を行う。

10

【0044】

一方、使用者による対策ができない状態であれば、その旨の表示を行い、観察を中止する。以下にその事例について説明する。例えば、潤滑用ゼリーの非塗布状態であれば、スパイラルチューブ30を一旦外した後、潤滑用ゼリーを塗布するように指示される。また、電源ライン断線状態であると判断された場合には、再度、コネクタ接続をやり直す指示が表示される。使用者がコネクタ接続をやり直した後、再度、スパイラルチューブ30を回転させた際に、同じ電源ライン断線と判断された場合には、他の不具合が表示される。

20

【0045】

また、モータの回転を確認（回転音又は振動等）できるにも関わらず、スパイラルチューブ30が回転していない場合には、シャフトが破断している状態、又は連結部位が外れた状態と判断される。この場合、使用者による対処はできないため、使用が中止となる。

【0046】

次に、図5及び図6を参照して、正常状態又は不具合状態の判断について説明する。図6は、図4のステップS3における制御部内で行われる判断のサブルーチンである。

この判断において、まず、制御部の処理演算部に、検出判断部10からモータ駆動した際の駆動電流Iが入力され、予め設定された判断テーブルの項目と、その駆動電流Iを照らし合わせる（ステップS11）。この照会において、駆動電流Iが駆動電流範囲A： $0 < I < I_{31}$ であるか否かを判断する（ステップS12）。この判断で、駆動電流Iがこの範囲A内であれば（YES）、シャフト破断状態であると判断し、モニター7に第2の信号を出力して（ステップS13）、リターンする。一方、駆動電流Iがこの範囲A内でなければ（NO）、次に、駆動電流Iが駆動電流範囲B： $I_{31} < I < I_{12}$ であるか否かを判断する（ステップS14）。

30

【0047】

このステップS14の判断で、駆動電流Iがこの範囲B内であれば（YES）、正常状態である判断し（ステップS15）、リターンする。一方、駆動電流Iがこの範囲B内でなければ（NO）、次に、駆動電流Iが駆動電流範囲C： $I_{12} < I < I_{22} (I_p)$ であるか否かを判断する（ステップS16）。

40

【0048】

このステップS16の判断で、駆動電流Iがこの範囲C内であれば（YES）、潤滑剤非塗布状態である判断し、モニター7に第1の信号を出力して（ステップS17）、リターンする。一方、駆動電流Iがこの範囲C内でなければ（NO）、駆動電流Iが0又は許容電流以上であるため、電源異常状態（電源ラインの断線状態を含む）として（ステップS18）、リターンする。

【0049】

以上説明したように、本実施形態の生体内導入装置は、内視鏡に搭載した場合に、観察

50

作業前に、導入部の回転動作確認を実施させることにより、適正な回転動作を目視できる上、観察作業開始後に発生する他の不具合を未然に防止することができる。特に、内視鏡の観察準備において、スパイラルチューブ30の内面側に塗布される潤滑用ゼリーが、実際に塗布されているか否か及び、正しい規定量が塗布されているか否かは、外観からの目視では分かりづらい。

【0050】

本実施形態によれば、観察前に導入部をモータにより回転させて、その時の駆動電流値を予め設定された判断基準に照会して、潤滑剤の塗布の有無及び発生しているその他の不具合を判断することができる。また、内視鏡装置の各ユニットの配線接続や内視鏡の接続が完了したとしても、制御部8又はプロセッサ6の主電源を入れた際に、強制停止が設定される。つまり、強制停止設定が働いているため、観察作業開始前に、判断部による判断が行われる、即ち、導入部の回転確認を行わなければ、観察作業に入ることができず、より適正な管腔内の観察を実施することができる。

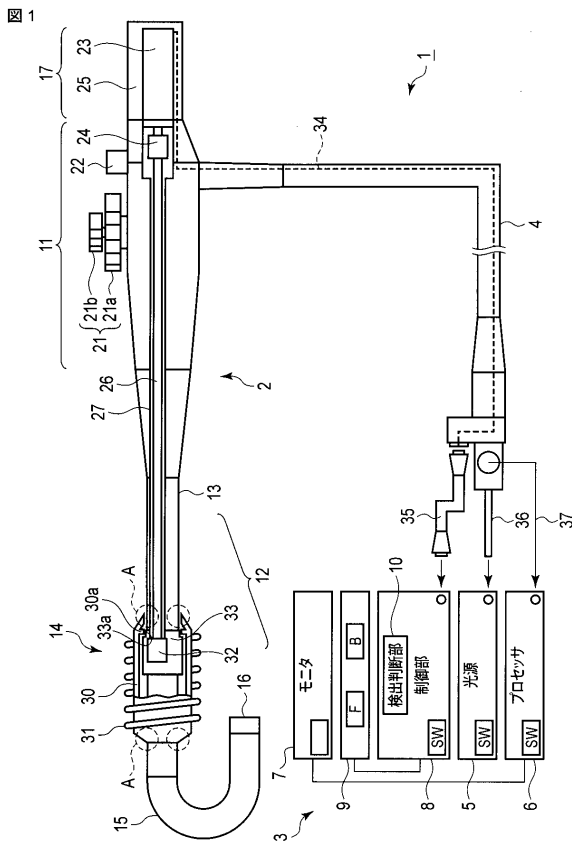
【符号の説明】

【0051】

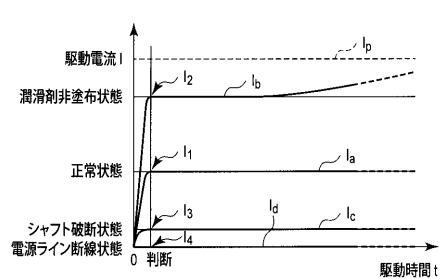
1...内視鏡システム、2...内視鏡本体、3...操作システム、4...ユニバーサルケーブル、5...光源ユニット、6...プロセッサ、7...液晶モニタ、8...制御部、9...フットスイッチ、10...検出判断部、11...操作部、12...挿入部、13...挿入部本体、14...導入部、15...湾曲部、16...先端部、17...駆動ユニット、21...回転ノブ、21a...UD回転ノブ、21b...RL回転ノブ、22...スイッチ、23...モータ、24...連結部位、25...モータカバー、26...シャフト、27...樹脂製チューブ、30...スパイラルチューブ、31...フィン、32...駆動ギア、33...外回転筒、34...モータ電源ケーブル、35...コネクタ、36...ライトガイドケーブル、37...映像信号ケーブル。

10
20

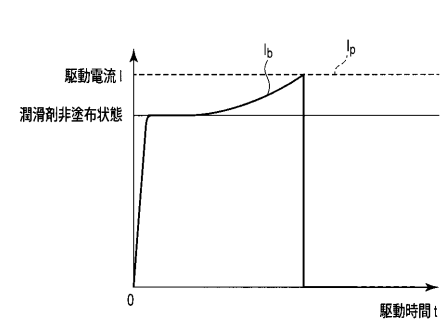
【図1】



【図2】

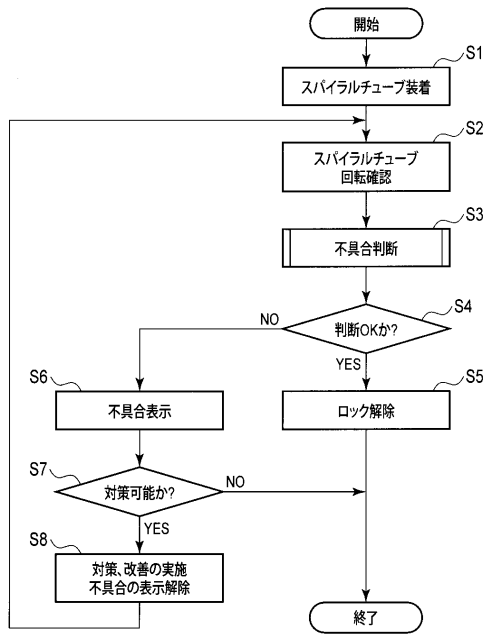


【図3】



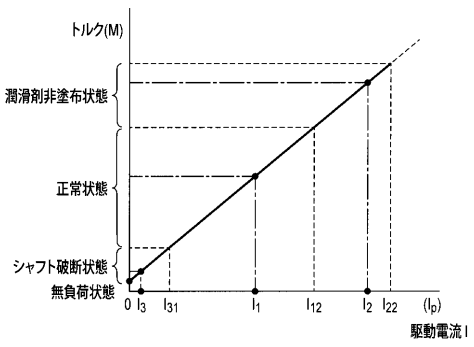
【 図 4 】

図 4



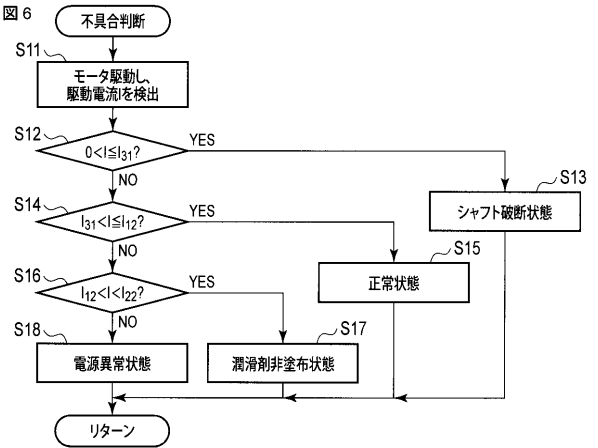
【 図 5 】

図 5



【 図 6 】

図 6



フロントページの続き

- (74)代理人 100119976
弁理士 幸長 保次郎
- (74)代理人 100153051
弁理士 河野 直樹
- (74)代理人 100140176
弁理士 砂川 克
- (74)代理人 100158805
弁理士 井関 守三
- (74)代理人 100172580
弁理士 赤穂 隆雄
- (74)代理人 100179062
弁理士 井上 正
- (74)代理人 100124394
弁理士 佐藤 立志
- (74)代理人 100112807
弁理士 岡田 貴志
- (74)代理人 100111073
弁理士 堀内 美保子
- (74)代理人 100134290
弁理士 竹内 将訓
- (72)発明者 田中 秀樹

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

F ターム(参考) 2H040 BA21 BA23 DA11 DA55

4C161 AA00 AA04 DD03 FF24 GG22 HH51 JJ11 JJ17 RR24

专利名称(译)	体内引入装置		
公开(公告)号	JP2014064686A	公开(公告)日	2014-04-17
申请号	JP2012211309	申请日	2012-09-25
[标]申请(专利权)人(译)	奥林巴斯医疗株式会社		
申请(专利权)人(译)	オリンパスメディカルシステムズ株式会社		
[标]发明人	田中秀樹		
发明人	田中 秀樹		
IPC分类号	A61B1/00 G02B23/24		
FI分类号	A61B1/00.320.B G02B23/24.A A61B1/00.610 A61B1/00.612 A61B1/00.630		
F-TERM分类号	2H040/BA21 2H040/BA23 2H040/DA11 2H040/DA55 4C161/AA00 4C161/AA04 4C161/DD03 4C161/FF24 4C161/GG22 4C161/HH51 4C161/JJ11 4C161/JJ17 4C161/RR24		
代理人(译)	中村诚 河野直树 井上 正 冈田隆		
其他公开文献	JP5959388B2 JP2014064686A5		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

解决的问题：提供一种体内导入装置，其检测内窥镜开始观察之前发生的缺陷并实现适当的观察。 解决方案：当将生物导入设备安装在内窥镜上时，在观察之前，应确定在制备时是否要在螺旋管30的内表面上涂抹润滑脂或处方量是否不足。然后，通过电动机23使引入部旋转，并且将此时的驱动电流值查询到预设的判断标准，以判断是否存在润滑剂施加和是否存在其他缺陷。 [选型图]图1

