

(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2011-235114

(P2011-235114A)

(43) 公開日 平成23年11月24日(2011.11.24)

(51) Int.Cl.	F 1	テーマコード (参考)
A 6 1 B 1/04 (2006.01)	A 6 1 B 1/04 3 7 2	2 H 0 4 0
A 6 1 B 1/00 (2006.01)	A 6 1 B 1/00 3 3 4	4 C 1 6 1
G 0 2 B 23/24 (2006.01)	G 0 2 B 23/24 B	
	G 0 2 B 23/24 A	

審査請求 有 請求項の数 1 O L (全 11 頁)

(21) 出願番号 特願2011-136462 (P2011-136462)
 (22) 出願日 平成23年6月20日 (2011. 6. 20)
 (62) 分割の表示 特願2005-71715 (P2005-71715)
 の分割
 原出願日 平成17年3月14日 (2005. 3. 14)

(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4番2号
 (74) 代理人 100076233
 弁理士 伊藤 進
 (72) 発明者 飯嶋 一雄
 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4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) 2H040 DA19 DA43 DA56 GA02 GA06
 GA10 GA11
 4C161 BB03 CC06 DD03 FF35 HH25
 LL02 NN05 SS21 WW02

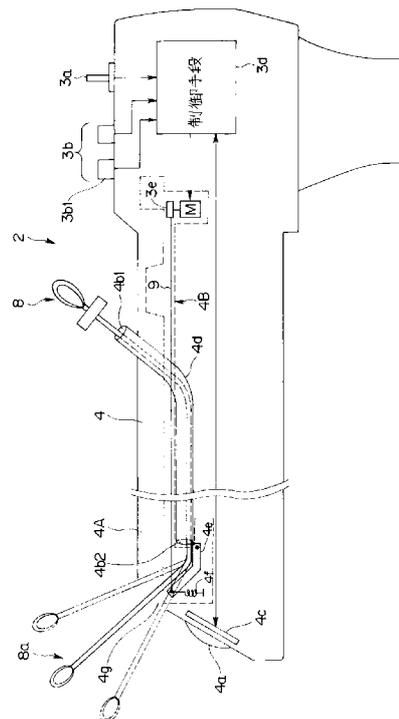
(54) 【発明の名称】 画像信号処理装置

(57) 【要約】 (修正有)

【課題】斜視型内視鏡の、生体内における挿入方向前方方向への挿入操作をスムーズに行う。

【解決手段】対物光学系の光軸方向前方の領域が略中央に配置された画像が表示される第1のモードと、挿入部の挿入方向前方の領域が略中央に配置された画像が表示される第2のモードとを切り替える切替手段3b1と、処置具挿通路に挿通された後、挿入部の先端部から突出される処置具の先端部の突出方向を変更する突出方向変更手段4Bと、を有し、突出方向変更手段を制御する制御手段3dは、第1のモードおよび第2のモードのうち一方のモードから他方のモードに切り替えられるときに、他方のモードにおいて表示される処置具の先端部の位置が、一方のモードにおいて表示されていた位置と略同一の位置となるように、突出方向変更手段を制御して処置具の先端部の突出方向を変更する。

【選択図】 図3



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

被検体内に挿入される挿入部と、前記挿入部の挿入軸に対して斜めとなるような光軸および前記挿入部の挿入方向前方の領域を観察視野領域に含むような視野角を有する対物光学系とを有する内視鏡によって得られた前記被検体の像を撮像し、画像信号として出力する撮像手段から出力された前記画像信号に対し、表示手段において画像として表示されるように処理を行う機能を備えた画像信号処理装置であって、

前記画像信号のうち、前記挿入部の挿入方向前方の領域に対応する画像信号に対し、前記表示手段に表示される前記画像の湾曲歪を補償するような歪補償処理を行うための歪補償処理手段と、

前記対物光学系の光軸方向前方の領域が略中央に配置された画像が前記表示手段に表示される第 1 のモードと、前記挿入部の挿入方向前方の領域が略中央に配置された画像が前記表示手段に表示される第 2 のモードとを切り替える指示を行うための切替手段と、

前記挿入部の内部に設けられた処置具挿通路に挿通された後、前記挿入部の先端部から突出される処置具の先端部の突出方向を変更するための突出方向変更手段と、

前記突出方向変更手段を制御するための制御手段と、を有し、

前記制御手段は、前記切替手段により、前記第 1 のモードおよび前記第 2 のモードのうち、一方のモードから他方のモードに切り替えられるような指示がなされたことを検知したときに、前記他方のモードにおいて前記表示手段に表示される前記処置具の先端部の位置が、前記一方のモードにおいて前記表示手段に表示されていた位置と略同一の位置となるように、前記突出方向変更手段を制御して前記処置具の先端部の突出方向を変更する

ことを特徴とする画像信号処理装置。

【発明の詳細な説明】**【技術分野】****【0001】**

本発明は、内視鏡装置に関し、特に、斜視型内視鏡が有する撮像手段が撮像した、挿入部の挿入軸を略中心とした像に基づく、挿入部の挿入方向前方の領域を示す画像を、歪の少ない画像として表示することができる画像信号処理装置に関するものである。

【背景技術】**【0002】**

従来より、被検体である生体内の各器官に対し、観察、検査等を行うための装置として、内視鏡装置が広く用いられている。このような内視鏡装置としては、主に挿入部の挿入軸に対して略平行な光軸を有する対物光学系を具備した直視型内視鏡を有する内視鏡装置、主に挿入部の挿入軸に対して斜めの光軸を有する対物光学系を具備した斜視型内視鏡を有する内視鏡装置等がある。特に、上部消化管である胃、十二指腸等の観察、検査等を行う際には、例えば、斜視型内視鏡を有する内視鏡装置が用いられることがある。

【0003】

内視鏡装置が有する内視鏡のうち、斜視型内視鏡としては、例えば、特許文献 1 において提案されているような内視鏡がある。この内視鏡は、挿入部と、観察光学系としての対物光学系とを具備し、挿入部の先端面が観察視野方向に対して直交するように傾斜した構造を有している。

【先行技術文献】**【特許文献】****【0004】**

【特許文献 1】 特開 2001-128929 号公報

【発明の概要】**【発明が解決しようとする課題】****【0005】**

前記特許文献 1 において提案されている内視鏡は、対物光学系の光軸方向に比べ、挿入方向前方方向が見えにくいため、例えば、内視鏡の生体内への挿入操作が難しい場合があ

10

20

30

40

50

る。その結果、術者が生体に対して行う観察、検査等が長時間化し、かつ、生体にかかる負担が大きくなってしまいうという課題が生じている。

【0006】

本発明は、前述した点に鑑みてなされたものであり、斜視型内視鏡が有する撮像手段が撮像した挿入方向前方方向を含む挿入軸を略中心とした像に基づき、挿入部の挿入方向前方の領域を示す画像を、歪の少ない画像として表示することにより、斜視型内視鏡の、生体内における挿入方向前方方向への挿入操作をスムーズに行うことができるような画像信号処理装置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】

【0007】

本発明の画像信号処理装置は、被検体内に挿入される挿入部と、前記挿入部の挿入軸に対して斜めとなるような光軸および前記挿入部の挿入方向前方の領域を観察視野領域に含むような視野角を有する対物光学系とを有する内視鏡によって得られた前記被検体の像を撮像し、画像信号として出力する撮像手段から出力された前記画像信号に対し、表示手段において画像として表示されるように処理を行う機能を備えた画像信号処理装置であって、

前記画像信号のうち、前記挿入部の挿入方向前方の領域に対応する画像信号に対し、前記表示手段に表示される前記画像の湾曲歪を補償するような歪補償処理を行うための歪補償処理手段と、前記対物光学系の光軸方向前方の領域が略中央に配置された画像が前記表示手段に表示される第1のモードと、前記挿入部の挿入方向前方の領域が略中央に配置された画像が前記表示手段に表示される第2のモードとを切り替える指示を行うための切替手段と、前記挿入部の内部に設けられた処置具挿通路に挿通された後、前記挿入部の先端部から突出される処置具の先端部の突出方向を変更するための突出方向変更手段と、前記突出方向変更手段を制御するための制御手段と、を有し、前記制御手段は、前記切替手段により、前記第1のモードおよび前記第2のモードのうち、一方のモードから他方のモードに切り替えられるような指示がなされたことを検知したときに、前記他方のモードにおいて前記表示手段に表示される前記処置具の先端部の位置が、前記一方のモードにおいて前記表示手段に表示されていた位置と略同一の位置となるように、前記突出方向変更手段を制御して前記処置具の先端部の突出方向を変更することを特徴とする。

【発明の効果】

【0008】

本発明の画像信号処理装置によれば、斜視型内視鏡が有する撮像手段が撮像した挿入方向前方方向を含む挿入軸を略中心とした像に基づき、挿入部の挿入方向前方の領域を示す画像を歪の少ない画像として表示することにより、斜視型内視鏡の、生体内における挿入方向前方方向への挿入操作をスムーズに行うことができる。

【図面の簡単な説明】

【0009】

【図1】本実施形態に係る内視鏡装置の全体構成を示す図。

【図2】本実施形態に係る内視鏡の外観を示す図。

【図3】本実施形態に係る内視鏡の内部構成を示す図。

【図4】本実施形態に係る内視鏡装置のモニターに表示される、対物光学系の光軸方向前方の領域が略中央に配置された画像を示す図。

【図5】本実施形態に係る内視鏡装置のモニターに表示される、挿入方向前方の領域が略中央に配置された画像を示す図。

【図6】本実施形態に係る内視鏡装置のモニターに対物光学系の光軸方向前方の領域が略中央に配置された画像が表示された状態において、本実施形態に係る内視鏡の挿入部に処置具を挿通した場合の状態を示す図。

【図7】図6の状態から、モニターに表示される画像を挿入方向前方の領域が略中央に配置された画像に変更した場合の状態を示す図。

【図8】本実施形態に係る内視鏡装置のプロセッサが行う処理の内容を示すフローチャー

10

20

30

40

50

ト。

【図 9】本実施形態に係る内視鏡装置の制御手段が行う制御の内容を示すフローチャート。

【発明を実施するための最良の形態】

【0010】

以下、図面を参照して本発明の実施の形態を説明する。

【0011】

図 1 は、本実施形態に係る内視鏡装置の全体構成を示す図である。図 2 は、本実施形態に係る内視鏡の外観を示す図である。図 3 は、本実施形態に係る内視鏡の内部構成を示す図である。図 4 は、本実施形態に係る内視鏡装置のモニターに表示される、対物光学系の光軸方向前方の領域が略中央に配置された画像を示す図である。図 5 は、本実施形態に係る内視鏡装置のモニターに表示される、挿入方向前方の領域が略中央に配置された画像を示す図である。図 6 は、本実施形態に係る内視鏡装置のモニターに対物光学系の光軸方向前方の領域が略中央に配置された画像が表示された状態において、本実施形態に係る内視鏡の挿入部に処置具を挿通した場合の状態を示す図である。図 7 は、図 6 の状態から、モニターに表示される画像を挿入方向前方の領域が略中央に配置された画像に変更した場合の状態を示す図である。図 8 は、本実施形態に係る内視鏡装置のプロセッサが行う処理の内容を示すフローチャートである。図 9 は、本実施形態に係る内視鏡装置の制御手段が行う制御の内容を示すフローチャートである。

【0012】

内視鏡装置 1 は、図 1 に示すように、内視鏡 2 と、内視鏡 2 による被検体の観察を行う際に、被検体を照明するための照射光を供給する光源装置 5 と、内視鏡 2 から送信される被検体の像の画像信号に対して画像処理を行う、画像信号処理装置としてのプロセッサ 6 と、プロセッサ 6 から出力される画像信号に基づき、前記被検体の像を画像として表示するモニター 7 とからなる。なお、光源装置 5 およびプロセッサ 6 は、図 1 に示すように、別体として構成されているものに限らず、一体的に構成されているものであっても良い。

【0013】

内視鏡 2 は、図 1 および図 2 に示すように、ジョイスティック 3 a と、スイッチ群 3 b とが外装面上に設けられた操作部 3 と、可撓性を有する軟性の部材により形成された挿入部 4 と、挿入部 4 と略同様の可撓性を有するユニバーサルコード 3 c とからなる。

【0014】

ジョイスティック 3 a は、術者がレバーを操作することにより、内視鏡 2 に対する操作指示等を行うことができ、例えば、後述する処置具起上台 4 e の操作を行うための指示等を行うことができる。なお、ジョイスティック 3 a は、前述したような指示を行う機能を有するものであれば、例えば、ノブ、ボタン等として構成されていても良い。

【0015】

また、スイッチ群 3 b は、術者が押下等の操作を行うことにより、内視鏡 2 に対する操作指示等を行うことができ、例えば、モニター 7 に表示される画像を、後述する、対物光学系 4 a の光軸方向前方の領域が略中央に配置された画像と挿入部 4 の挿入方向前方の領域が略中央に配置された画像とのうち、いずれか一方の画像に切り替えるための指示を行うことができる。換言すると、スイッチ群 3 b は、術者により押下等の操作が行われると、対物光学系 4 a の光軸方向前方の領域が略中央に配置された画像をモニター 7 に表示する第 1 のモードと、挿入部 4 の挿入方向前方の領域が略中央に配置された画像をモニター 7 に表示する第 2 のモードとを切り替えるための指示を、後述する制御手段 3 d に対して行うことができる。

【0016】

なお、ジョイスティック 3 a およびスイッチ群 3 b は、例えば、図 2 に示すような寸法および形状等を有し、スイッチ群 3 b には、画像切替手段である画像切替スイッチ 3 b 1 が設けられている。

【0017】

10

20

30

40

50

挿入部 4 の基端部は、操作部 3 に接続されている。また、挿入部 4 の一部であって、挿入部 4 の挿入軸に直交する平面に対し、所定の角度をもって形成された斜面を有する先端部 4 A には、少なくとも挿入部 4 の挿入方向前方の領域を観察視野領域に含むような視野を有し、140 度以上の視野角を有する対物光学系の一部を構成する、光学部材（以下、説明の簡略化のため対物光学系と記す）4 a が設けられている。

さらに、挿入部 4 は、図 2 に示すように、カテーテル等の細長の処置具を挿入部 4 の内部に挿通させるために設けられたチャンネル開口部 4 b 1 と、挿入部 4 の内部に挿入された該処置具を突出させるために、先端部 4 A に設けられた先端部側開口部 4 g とを有している。

【0018】

次に、内視鏡 2 の内部構成について、図 3 を参照しつつ説明を行う。

【0019】

操作部 3 の内部には、図 3 に示すように、制御手段 3 d が設けられている。また、挿入部 4 の内部には、図 3 に示すように、対物光学系 4 a によって得られた被検体の像を撮像するために、例えば、固体撮像素子により構成される撮像素子 4 c と、チャンネル開口部 4 b 1 に連通するように設けられた、略管状の形状を有する処置具挿通チャンネル 4 d とが設けられている。さらに、操作部 3 の内部から挿入部 4 の内部にかけての部分においては、突出方向変更手段 4 B が設けられている。また、撮像素子 4 c は、図示しない回路基板等に接続されている。そのため、撮像素子 4 c により撮像された被検体の像は、前記回路基板等において画像信号に変換されて出力される。そして、撮像素子 4 c と、前記回路

10

20

【0020】

制御手段 3 d は、CPU（中央処理装置）等により構成され、ジョイスティック 3 a およびスイッチ群 3 b 等においてなされた操作内容または指示に基づき、制御線により接続された、内視鏡 2 の各部の制御を行う。また、制御手段 3 d は、ユニバーサルコード 3 c 内を挿通する図示しない制御線により、光源装置 5 およびプロセッサ 6 と接続されており、ジョイスティック 3 a およびスイッチ群 3 b 等においてなされた操作内容または指示に基づき、光源装置 5 およびプロセッサ 6 に対する制御を行うことができる。

【0021】

処置具挿通路としての処置具挿通チャンネル 4 d は、挿入部 4 の内部において、開口部 4 b 2 を有しており、また、開口部 4 b 2 の近傍には、突出方向変更手段 4 B の一部の部材、具体的には処置具起上台 4 e と、バネ 4 f とが設けられている。

30

【0022】

突出方向変更手段 4 B は、操作部 3 の内部に設けられたモーター 3 e と、操作部 3 および挿入部 4 の内部を挿通するように設けられた操作ワイヤ 9 と、先端部 4 A の内部に設けられた処置具起上台 4 e と、処置具起上台 4 e の一部に接続されたバネ 4 f とからなる。

【0023】

モーター 3 e には、操作ワイヤ 9 を進退移動させることができるように、操作ワイヤ 9 の一端が接続されている。

【0024】

処置具起上台 4 e は、チャンネル開口部 4 b 1 から挿入される処置具を、先端部側開口部 4 g から突出させることができるように、プラスチック等の硬質な部材から形成され、かつ、少なくとも一部が湾曲可能な構造を有している。また、前記構造を有する部位の近傍には、バネ 4 f と、操作ワイヤ 9 の一端とが接続されている。

40

【0025】

操作ワイヤ 9 は、前述したように、一端がモーター 3 e に接続され、他端が処置具起上台 4 e に接続されている。そのため、制御手段 3 d の制御信号に基づいてモーター 3 e が駆動することにより、操作ワイヤ 9 に対して牽引力が生じ、操作ワイヤ 9 に生じた該牽引力と、処置具起上台 4 e に接続されたバネ 4 f の牽引力とが釣り合う位置において、操作ワイヤ 9 は、処置具起上台 4 e の湾曲状態を保持することができる。

50

【0026】

操作部3および挿入部4が有する、以上述べたような構成により、例えば、チャンネル開口部4b1から、図3に示すような細長の処置具8が挿入された場合、挿入された処置具8の先端部である処置具先端部8aは、処置具挿通チャンネル4dの内部を挿通した後、パネ4fおよび操作ワイヤ9により湾曲状態が保持されている位置にある処置具起上台4eを介し、先端部側開口部4gから突出する。

【0027】

なお、前述したように、内視鏡2は、挿入部4の先端部4Aの一部が斜面状に形成されているため、先端部4Aの斜面に設けられた対物光学系4aが、挿入部4の挿入軸に対して斜めとなるような光軸を有している。このように、対物光学系の有する光軸が、挿入部4の挿入軸に対して斜めとなっている内視鏡を斜視型内視鏡と便宜上定義し、本実施形態における内視鏡2は、斜視型内視鏡であるという前提のもとにおいて、本実施形態の説明を行うものとする。

10

【0028】

光源装置5は、内視鏡2のユニバーサルコード3cと着脱自在に接続される構成であり、被検体を照明するための照射光を供給する。

【0029】

プロセッサ6は、内視鏡2のユニバーサルコード3cから分岐したケーブルである、ケーブル5aと着脱自在に接続される構成である。また、プロセッサ6は、後述する歪補償処理を行うための回路またはプログラムからなる歪補償処理手段6Aを有し、内視鏡2から送信される被検体の像の画像信号に対して画像処理を行い、該処理を行った後の画像信号を、ケーブル6aを介してモニター7に送信する。

20

【0030】

表示手段であるモニター7は、ケーブル6aと着脱自在に接続される構成であり、プロセッサ6から出力される画像信号に基づき、術者が視認可能な画像として被検体の像を表示する。

【0031】

次に、本実施形態に係る内視鏡装置1を用いて被検体の内部の観察を行う場合について、図3から図8を参照しつつ説明する。

【0032】

内視鏡装置1を用いて被検体の観察を行う場合、まず、術者が内視鏡2の挿入部4を被検体である生体内に、例えば口から挿入すると、撮像素子4cは、対物光学系4aが得た被検体の像を撮像した後、該被検体の像を図示しない回路基板等を介して画像信号として出力する。そして、図4に示すように、前記画像信号に基づく、対物光学系4aの光軸を中心とした、該光軸方向前方の領域を示す生体内の画像が、モニター7に表示される。換言すると、モニター7には、対物光学系4aの光軸方向前方の領域が略中央に配置された画像が表示される。

30

【0033】

ところで、一般的に、被写体までの距離および撮像素子により撮像が行われる領域の面積（撮像面積）が同一の条件下において該被写体を撮像した場合、該被写体の像を得るための対物光学系が有する視野角が大きくなればなる程、該撮像素子が該被写体を撮像する範囲は広くなる。そのため、前記対物光学系が有する視野角が大きくなればなる程、モニター等の表示手段に表示される画像の縁部周辺の歪もまた大きくなり、結果として、該表示手段の画像を見る人間にとって見づらい画像が表示されてしまう。このことは、例えば、内視鏡の挿入部のような、構造上寸法、形状等が制限されたものに適用される撮像素子が、視野角が140度以上である広い視野角を有する対物光学系によって得られた被写体の像を撮像する場合においては、特に顕著になる。

40

【0034】

本実施形態における内視鏡2は、140度以上の視野角を有する対物光学系4aが設けられた斜視型内視鏡であるため、挿入方向前方にある管腔101aを含む、挿入部4の挿

50

入方向前方の領域が湾曲し、かつ、比較的大きく歪んだ状態として縁部周辺に画像表示され、また、対物光学系 4 a の光軸方向前方にある管腔 1 0 1 b を含む、対物光学系 4 a の光軸方向前方の領域が比較的歪みの少ない状態として略中央に画像表示される。

【 0 0 3 5 】

図 4 に示すような画像においては、挿入方向前方にある管腔 1 0 1 a を含む、挿入方向前方の領域が比較的大きく歪んだ状態としてモニター 7 に表示される。そのため、術者は、挿入方向前方にある管腔 1 0 1 a に挿入部 4 を挿入する際に、スムーズに挿入を行うことができない場合がある。前述したような場合において、術者が画像切替スイッチ 3 b 1 を操作する（図 8 のステップ S 1 およびステップ S 2 ）と、該操作に基づいた指示信号が制御手段 3 d に対して出力される。制御手段 3 d は、検知した前記指示信号に基づき、対物光学系から出力された画像信号において、挿入部 4 の挿入軸を中心とした、挿入方向前方の領域を示す生体内の画像、すなわち、挿入部 4 の挿入方向前方を略中央に配置した画像をモニター 7 に表示するように、プロセッサ 6 に対して制御信号を出力する（図 8 のステップ S 3 ）。プロセッサ 6 の歪補償処理手段 6 A は、前記制御信号に基づき、前記画像信号のうち、挿入部 4 の挿入方向前方の領域に対応する画像信号に対し、湾曲歪を補償するような歪補償処理を行い（図 8 のステップ S 4 ）、該処理を行った後の画像信号をモニター 7 に対して出力する。なお、歪補償処理手段 6 A は、歪補償処理として、例えば、下記のような処理を行う。

10

【 0 0 3 6 】

歪補償処理手段 6 A は、制御手段 3 d からの制御信号が入力されたタイミングにおいて、まず、モニター 7 に表示される、図 4 に示すような、対物光学系 4 a の光軸方向前方の領域を示す画像上において、対物光学系 4 a の光軸および挿入部 4 の挿入方向前方方向を含む挿入軸がどこに位置するかを特定する。そして、歪補償処理手段 6 A は、対物光学系 4 a の光軸方向前方の領域を示す画像上において、例えば、図 4 に示すような画像上の略中心の座標である座標 A 1 (X 1 , Y 1) に対物光学系 4 a の光軸が位置することを特定し、また、座標 B 1 (x 1 , y 1) に挿入部 4 の挿入方向前方を含む挿入軸が位置することを特定した後、座標 A 1 および座標 B 1 を保持しつつ、挿入部 4 の挿入方向前方の領域を示す画像上において、対物光学系 4 a の光軸がどこに位置するかを特定する。

20

【 0 0 3 7 】

その後、歪補償処理手段 6 A は、挿入部 4 の挿入方向前方の領域を示す画像上において、例えば、図 5 に示す座標 A 2 (X 2 , Y 2) に対物光学系 4 a の光軸が位置することを特定し、また、挿入部 4 の挿入方向前方の領域を示す画像上の略中心の座標である座標 B 2 (x 2 , y 2) に挿入部 4 の挿入方向前方を含む挿入軸が位置することを特定する。そして、歪補償処理手段 6 A は、図 4 に示すような画像に対し、座標 A 1 から座標 A 2 への移動量および座標 B 1 から座標 B 2 への移動量から、湾曲歪を補償するための補償量を算出し、該補償量に基づき、座標 B 2 を中心とした歪補償処理を行うことにより、図 5 に示すような画像がモニター 7 に表示されるように、モニター 7 に対して画像信号を出力する。

30

【 0 0 3 8 】

プロセッサ 6 の歪補償処理手段 6 A により以上に述べたような歪補償処理が行われた結果、図 5 に示すように、挿入方向前方にある管腔 1 0 1 a の歪みが比較的少なくなるような、挿入部 4 の挿入方向前方の領域が略中央に配置された画像がモニター 7 に表示される（図 8 のステップ S 5 ）。

40

【 0 0 3 9 】

なお、挿入部 4 の挿入方向前方の領域が略中央に配置された画像がモニター 7 に画像表示されている状態において、術者が画像切替スイッチ 3 b 1 を操作した場合、制御手段 3 d は、画像切替スイッチ 3 b 1 の操作により出力された指示信号を検知し、検知した前記指示信号に基づき、対物光学系 4 a の光軸方向前方を示す画像をモニター 7 に表示するように、プロセッサ 6 に対して制御信号を出力する（図 8 のステップ S 1 、ステップ S 2 およびステップ S 6 ）。プロセッサ 6 は、前記制御信号に基づき、対物光学系 4 a の光軸方

50

向前方の領域を示す画像の画像信号をモニター 7 に対して出力する。その結果、モニター 7 には、図 4 に示すような、対物光学系 4 a の光軸を中心とした、該光軸方向前方の領域を示す画像が再び表示される（図 8 のステップ S 7）。すなわち、モニター 7 に表示される対物光学系 4 a の光軸方向前方の領域を示す画像および挿入部 4 の挿入方向前方の領域を示す画像は、術者が画像切替スイッチ 3 b 1 の操作を行うたびに、交互に切り替えることができる。

【 0 0 4 0 】

また、本実施形態のプロセッサ 6 がモニター 7 に対して出力する、歪補償処理を行った後の画像信号は、図 5 に示すようなものに限るものではなく、例えば、挿入方向前方にある管腔 1 0 1 a を含む、挿入部 4 の挿入方向前方の領域が略中央に配置された画像はモニター 7 に表示されるが、対物光学系 4 a の光軸方向前方にある管腔 1 0 1 b を含む、対物光学系 4 a の光軸方向前方の領域が略中央に配置された画像がモニター 7 に全く表示されないようなものであってもよい。

10

【 0 0 4 1 】

また、図 4 に示すような画像がモニター 7 に表示されている状態において、処置具 8 をチャンネル開口部 4 b 1 から挿入し、処置具先端部 8 a を先端部側開口部 4 g から突出させた場合、モニター 7 には、図 6 に示すような画像が表示される。このような場合において、術者が画像切替スイッチ 3 b 1 を操作する（図 9 のステップ S 1）と、該操作に基づいた指示信号が制御手段 3 d に対して出力される。制御手段 3 d は、検知した前記指示信号に基づき、前述したような歪補償処理が行われた後の、挿入部 4 の挿入方向前方の領域を示す画像を、モニター 7 に表示する制御をプロセッサ 6 に対して行う（図 9 のステップ S 2 およびステップ S 3）とともに、突出方向変更手段 4 B のモーター 3 e に対し、操作ワイヤ 9 を弛緩させるような制御信号を出力する（図 9 のステップ S 4）。モーター 3 e は、前記制御信号に基づき、処置具先端部 8 a が前方に倒れるように、操作ワイヤ 9 を弛緩させて処置具起上台 4 e を動作させることにより、モニター 7 に表示される、挿入部 4 の挿入方向前方の領域を示す画像における処置具先端部 8 a の位置が、図 6 に示す画像に表示されていた位置と略同一の位置となるように、処置具先端部 8 a の突出方向を変更する。その結果、モニター 7 には、図 7 に示すような画像が表示される（図 9 のステップ S 5）。

20

【 0 0 4 2 】

なお、図 7 に示すような画像がモニター 7 に画像表示されている状態において、術者が画像切替スイッチ 3 b 1 を操作した場合、制御手段 3 d は、画像切替スイッチ 3 b 1 の操作により出力された指示信号を検知し、検知した前記指示信号に基づき、対物光学系 4 a の光軸方向前方の領域を示す画像をモニター 7 に画像表示する（図 9 のステップ S 1、ステップ S 2 およびステップ S 6）とともに、突出方向変更手段 4 B のモーター 3 e に対し、操作ワイヤ 9 を牽引させるような制御信号を出力する（図 9 のステップ S 7）。モーター 3 e は、前記制御信号に基づき、処置具先端部 8 a が起立するように、操作ワイヤ 9 を牽引して処置具起上台 4 e を動作させることにより、モニター 7 に表示される、対物光学系 4 a の光軸方向前方の領域を示す画像における処置具先端部 8 a の位置が、図 7 に示す画像に表示されていた位置と略同一の位置となるように、処置具先端部 8 a の突出方向を変更する。その結果、モニター 7 には、図 6 に示すような画像が再び表示される（図 9 のステップ S 8）。すなわち、前述したような、制御手段 3 d による突出方向変更手段 4 B の各部の制御は、モニター 7 に表示される対物光学系 4 a の光軸方向前方の領域を示す画像および挿入部 4 の挿入方向前方の領域を示す画像が切り替えられるたびに、自動的に行われる。

30

40

【 0 0 4 3 】

本実施形態の内視鏡装置 1 は、術者が画像切替スイッチ 3 b 1 を操作することにより、撮像素子 4 c が撮像した、対物光学系 4 a の光軸を略中心とした像に基づく、対物光学系 4 a の光軸方向前方の領域が略中央に配置された画像、または、撮像素子 4 c が撮像した、挿入部 4 の挿入軸を略中心とした像に基づく、挿入部 4 の挿入方向前方の領域が略中央

50

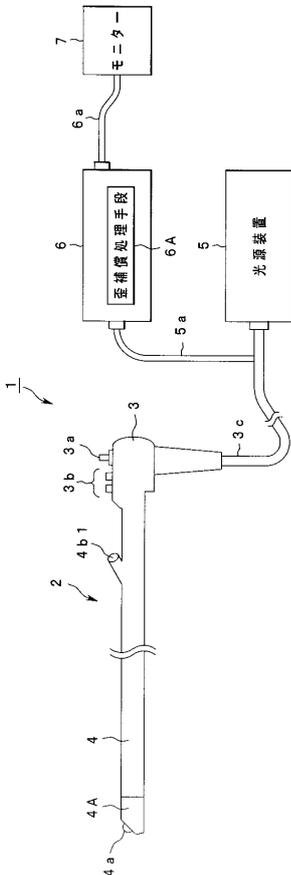
に配置された画像のいずれかをモニター7に表示することができる。そして、挿入部4の挿入方向前方の領域が略中央に配置された画像は、プロセッサ6の歪補償処理手段6Aにより、歪補償処理が行われた状態としてモニター7に表示される。そのため、術者は、斜視型内視鏡である内視鏡2の、生体内における挿入方向前方への挿入をスムーズに行うことができる。

【符号の説明】

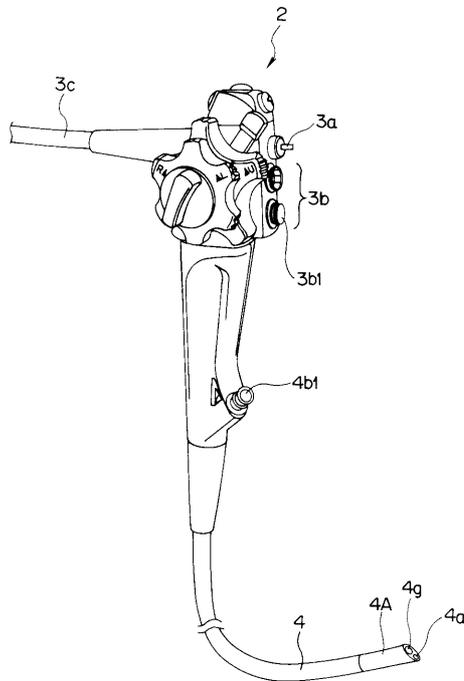
【0044】

1 内視鏡装置、2 内視鏡、3 操作部、3a ジョイスティック、3b スイッチ群、3b1 画像切替スイッチ、3c ユニバーサルコード、3d 制御手段、3e モーター、4 挿入部、4a 光学部材、4A 先端部、4b1 チャンネル開口部、4b2 開口部、4B 突出方向変更手段、4c 撮像素子、4d 処置具挿通チャンネル、4e 処置具起上台、4f パネ、4g 先端部側開口部、5 光源装置、5a, 6a ケーブル、6 プロセッサ、6A 歪補償処理手段、7 モニター、8 処置具、8a 処置具先端部、9 操作ワイヤ、101a, 101b 管腔

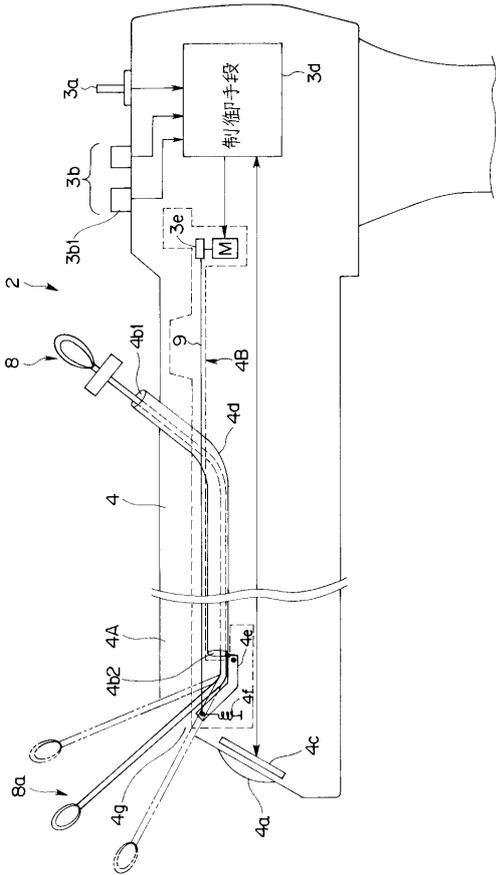
【図1】



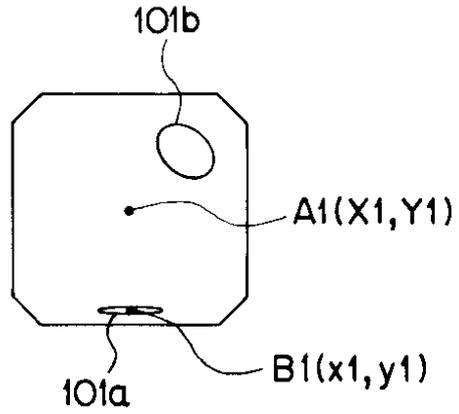
【図2】



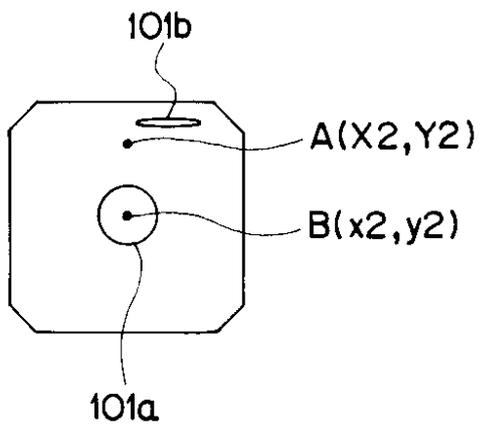
【 図 3 】



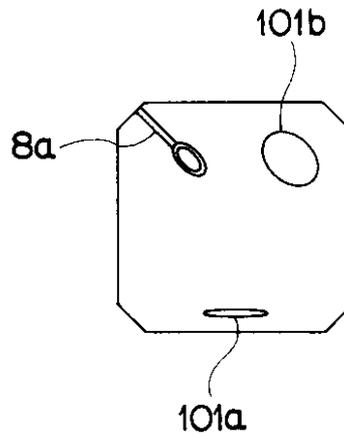
【 図 4 】



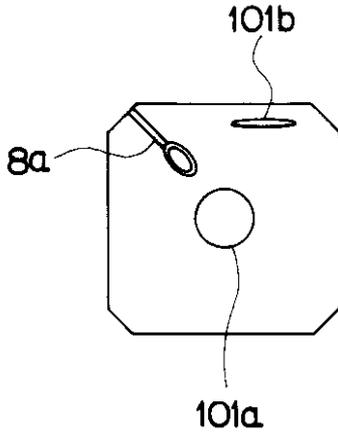
【 図 5 】



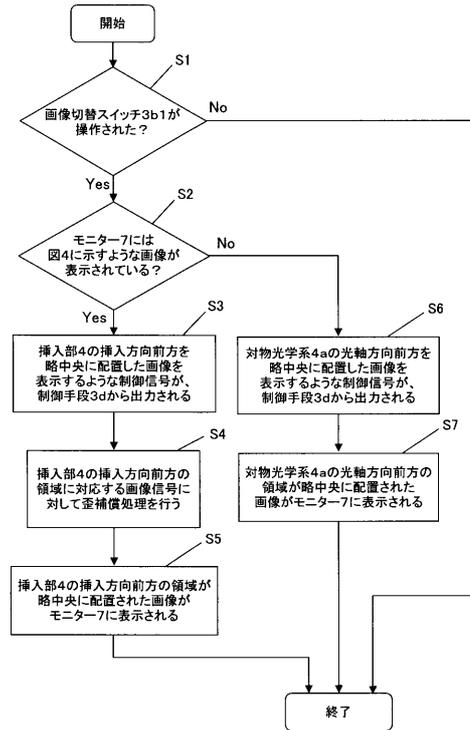
【 図 6 】



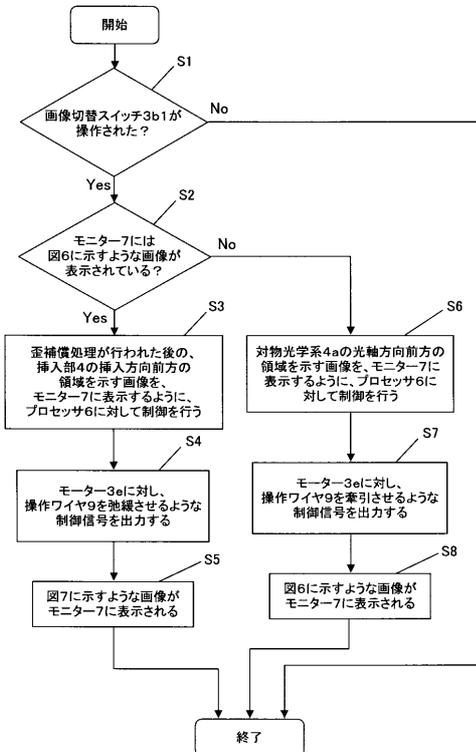
【 図 7 】



【 図 8 】



【 図 9 】



专利名称(译)	图像信号处理装置		
公开(公告)号	JP2011235114A	公开(公告)日	2011-11-24
申请号	JP2011136462	申请日	2011-06-20
[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	飯嶋一雄		
发明人	飯嶋 一雄		
IPC分类号	A61B1/04 A61B1/00 G02B23/24		
FI分类号	A61B1/04.372 A61B1/00.334 G02B23/24.B G02B23/24.A A61B1/00.731 A61B1/018 A61B1/018.514 A61B1/045.610 A61B1/05		
F-TERM分类号	2H040/DA19 2H040/DA43 2H040/DA56 2H040/GA02 2H040/GA06 2H040/GA10 2H040/GA11 4C161 /BB03 4C161/CC06 4C161/DD03 4C161/FF35 4C161/HH25 4C161/LL02 4C161/NN05 4C161/SS21 4C161/WW02		
代理人(译)	伊藤 进		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

要解决的问题：顺利地将透视内窥镜在生物体中沿向前方向进行插入操作。显示第一模式，其中显示其中在物镜光学系统的光轴方向上的前部区域布置在大致中心的图像，并且显示其中在插入部的插入方向上的前部区域布置在大致中心的图像。切换装置3b1，用于在第二模式和突出方向改变装置4B之间进行切换，突出方向改变装置4B用于改变被插入到处置工具插入通道中之后从插入部的末端部突出的处置工具的末端部的突出方向。当模式从第一模式和第二模式之一切换到另一模式时，用于控制突出方向改变单元的控制装置3d具有在另一模式下显示的治疗工具。控制突出方向改变装置以改变治疗器械的远端的突出方向，使得治疗器械的远端的位置与在一种模式下显示的位置基本相同。[选择图]图3

