

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

カプセル部を体腔内に導入して、診断又は処置を行うカプセル型医療装置において、前記カプセル部内に、体腔内における診断状態或いは処置状態を最適な状態に調節する、作業状態調節手段を設けたことを特徴とするカプセル型医療装置。

【請求項 2】

前記作業状態調節手段は、

前記カプセル部内に配置される駆動モータと、

この駆動モータによって回転される回転錘と、を具備する請求項 1 に記載のカプセル型医療装置。

10

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、体腔内に導入されるカプセル部によって診断又は処置を行うカプセル型医療装置に関する。

【0002】

【従来の技術】

従来より、医療用に構成したカプセル部を体腔内に導入して、体腔内の病変部の情報を収集したり、薬液を投与したりする医療方法が知られている。

【0003】

例えば、特開 2001-112709 号公報には、カプセル部内に撮像装置であるイメージセンサを備え、このイメージセンサでとらえた撮像画像を外部装置である表示装置に表示させて観察を行えるカプセル内視鏡が提案されている。

20

【0004】

また、観測用超音波信号を生体組織へ送受波し、この生体組織からのエコー信号より、診断用の超音波断層画像を得る超音波診断装置においても、例えば特開 2002-306491 号公報には超音波プローブでは診断が困難な部位の超音波診断を可能にする医療用カプセルが提案されている。

【0005】

さらに、近年では、医療用に構成したカプセル部を体腔内に送り込んで、体腔内の病変部の情報を収集するだけでなく、薬液を投与して処置を行うカプセル型医療装置が研究されている。

30

【0006】

図 13 に示すように従来のカプセル超音波内視鏡 201 は、カプセル部 210 を本体ハウジング 221 と振動子カバー 222 とで構成し、このカプセル部 210 の内部に超音波振動子 211、振動子保持部材 212、振動子シャフト 213、スリップリング 214、エンコーダ 215、駆動モータ 216 等を収容していた。そして、前記駆動モータ 216 を駆動状態にして超音波振動子 211 を回転させることによって、図 14 の矢印に示すようにカプセル部 210 の長手方向中心軸に対して直交する方向であるラジアル方向に超音波ビーム 260 を出力して送受信を行い、このカプセル部 210 内で処理した超音波画像信号を外部装置である図示しない超音波観測装置に無線送信することによって、図 15 に示すように表示装置の画面 251 の中央部が中心になる体腔内超音波断層画像が表示される。

40

【0007】

【特許文献 1】特開 2001-112709 号公報（第 2 - 4 頁、図 1 - 11）

【0008】

【特許文献 2】特開 2002-306491 号公報（第 2 - 5 頁、図 1 - 5）

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、前記図 13 の構成のカプセル超音波内視鏡 201 では図 14 に示すようにこのカプセル超音波内視鏡 201 を体腔内 250 に導入して観察を行うために前記超音波

50

振動子 2 1 1 を回転させたとき、この超音波振動子 2 1 1 の回転による慣性力でカプセル部 2 1 0 全体が矢印 A に示すように回転する。すると、図 1 5 に示すように画面 2 5 1 の中央部から離れた位置に表示されている患部画像 2 5 2、2 5 3 が前記カプセル部 2 1 0 の回転に伴って矢印 B に示すように回転移動するという不具合が発生する。

【 0 0 0 9 】

一方、従来の撮像装置を設けたカプセル内視鏡では、前記カプセル超音波内視鏡 2 0 1 のようにカプセル部が回転するという不具合の発生は無いが、例えばカプセル部に設けられているノズルが患部と異なる方向を向いている場合に、体外からカプセル部の向きを調節してノズルを患部に対向させることができないという不具合が発生する。

【 0 0 1 0 】

本発明は上記事情に鑑みてなされたものであり、体腔内のカプセル部を所望する作業状態にして目的の診断や処置等を行えるカプセル型医療装置を提供することを目的としている。

【 0 0 1 1 】

【課題を解決するための手段】

本発明のカプセル型医療装置は、カプセル部を体腔内に導入して、診断又は処置を行うカプセル型医療装置であって、前記カプセル部内に、体腔内における診断状態或いは処置状態を最適な状態に調節する、作業状態調節手段を設けている。

【 0 0 1 2 】

そして、前記作業状態調節手段は、前記カプセル部内に配置される駆動モータと、この駆動モータによって回転される回転錘とを具備している。

【 0 0 1 3 】

この構成によれば、体腔内に導入されているカプセル部内の駆動モータを適宜回転させて回転錘を回転させることによって、カプセル部による診断或いは処置等の作業状態が最適な状態に調節される。

【 0 0 1 4 】

【発明の実施の形態】

以下、本発明の実施の形態を図面を参照して説明する。

(第 1 実施形態)

図 1 ないし図 5 は本発明の第 1 の実施形態に係り、図 1 はカプセル超音波内視鏡の構成を説明する断面図、図 2 は図 1 の A - A 線断面図、図 3 は図 1 の B - B 線断面図、図 4 はカプセル超音波内視鏡による体腔内観察状態を説明する図、図 5 はカプセル超音波内視鏡によって得られる画面上に表示される超音波断層画像を説明する図である。なお、本実施形態のカプセル型医療装置はカプセル部内に超音波振動子を配置しカプセル超音波内視鏡である。

【 0 0 1 5 】

図 1 ないし図 3 に示すようにカプセル超音波内視鏡 1 は、略管状のカプセル本体部 2 0 と、端部を半球状に形成した本体カバー 2 1 及び振動子カバー 2 2 とを一体にしたカプセル部 1 0 を備えている。このカプセル部 1 0 の内部には超音波振動子 1 1、振動子保持部材 1 2、振動子シャフト 1 3、リング 1 4、スリップリング 1 5、エンコーダ 1 6、駆動モータ 1 7、回転方向反転機構部 1 8 及び回転錘 1 9 等が収容されている。

【 0 0 1 6 】

前記カプセル本体部 2 0 の一端部側には前記本体カバー 2 1 が水密に固定配置され、他端部側には前記振動子カバー 2 2 が水密に固定配置されている。前記カプセル本体部 2 0 の中央部には中央部太径孔 2 0 a 及び中央部細径孔 2 0 b を備えた中央貫通孔が形成されている。

【 0 0 1 7 】

前記中央部細径孔 2 0 b には前記リング 1 4 が配置される。このリング 1 4 は、前記振動子シャフト 1 3 の外周面及びこの中央部細径孔 2 0 b の内周面に密着して液密を確保

10

20

30

40

50

するとともに、前記振動子シャフト13を軸支する。そして、前記振動子カバー22と前記カプセル本体部20と、前記リング14とで形成される内部空間には超音波伝達媒体31が充填される。なお、符号32は超音波振動子11の表面に配置された例えば凸面で形成された音響レンズである。

【0018】

一方、前記中央部太径孔20aには前記スリップリング15、エンコーダ16及び駆動モータ17が配置固定される。前記カプセル本体部20から振動子カバー22側に突出する振動子シャフト13の先端部には振動子保持部材12を介して超音波振動子11が配置されている。この振動子シャフト13は、スリップリング15に設けられた例えばボールベアリングによってカプセル部10の長手方向中心軸と略同心で回転可能に支持されている。

10

【0019】

このことによって、前記超音波振動子11は、カプセル部10内の長手方向中心軸上に配設され、回転することによって超音波ビームをカプセル部10の長手方向軸中心軸に対して垂直な方向であるラジアル方向に出射する。即ち、このカプセル超音波内視鏡1では、超音波振動子11を回転させることによって、カプセル部10の中心軸と垂直な向きの超音波断層画像を得るラジアル走査が行われる構成になっている。

【0020】

前記カプセル本体部20と前記本体カバー21とで形成される内部空間には、駆動モータ17の他端部、回転方向反転機構部18及び回転錘19が配置されている。

20

【0021】

前記駆動モータ17の他端側端面には出力回転軸18aを備えた回転方向反転機構部18が設けられている。この回転方向反転機構部18には前記駆動モータ17の回転軸17aの回転力を反転させて前記出力回転軸18aに所望のトルク伝達する図示しない例えば歯車列が設けられている。

【0022】

前記回転錘19は、前記出力回転軸18aに配置されるステンレス鋼など剛性の高い材質で筒状に形成した回転部43と、この回転部43の外周面に接着等の手段によって固設される例えば鉛やタングステンなど比重の大きな部材で管状に形成した錘44とで構成されている。

30

【0023】

前記回転方向反転機構部18の出力回転軸18aには前記回転錘19を構成する回転部43が取り付けられる。具体的には、前記回転部43の中央部に形成されている貫通孔43aに前記出力回転軸18aを配置した状態で、例えば図示しないネジによってねじ止めしてこの回転部43を前記出力回転軸18aに一体固定している。このことによって、前記回転錘19は、カプセル部10内に回転可能に配置される。

【0024】

前記カプセル本体部20には例えば駆動モータ17等に電力を供給する電力手段48と回路基板49とが設けられている。この回路基板49には前記電力手段48から供給される電力によって前記駆動モータ17を回転制御する駆動モータ回転制御回路や、前記スリップリング15を介して超音波振動子11に超音波の送受信を行わせる送受信回路、この送受信回路からの受信信号を処理する信号処理回路、信号処理回路により処理された超音波画像信号に所定の処理を施して図示しない超音波観測装置に無線送信する無線送信回路等が設けられている。

40

【0025】

なお、前記超音波振動子11の図示しない入出力用のケーブルは、回転型信号伝達手段であるスリップリング15の図示しないリング部、金属ブラシを経てスリップリング15の出力側のケーブルと電氣的に導通している。また、前記回転軸17aと前記振動子シャフト13とは機械的に一体に構成されている。

【0026】

50

上述のように構成したカプセル超音波内視鏡 1 の作用を説明する。

前記カプセル部 10 内の電力手段 48 を電力供給状態にすると、前記回路基板 49 上の駆動モータ回転制御回路から駆動信号が出力されて前記駆動モータ 17 の回転軸 17a が回転状態になる。このことによって、前記振動子シャフト 13 が回転して超音波振動子 11 が回転状態になるとともに、前記回転方向反転機構部 18 の出力回転軸 18a が前記回転軸 17a と逆方向に回転して、この出力回転軸 18a に一体な回転錘 19 が前記超音波振動子 11 の回転方向と逆方向に回転状態になる。

【0027】

このとき、図 4 に示すようにカプセル超音波内視鏡 1 では、超音波振動子 11 が回転されることによって、カプセル部 10 を長手方向中心軸に対して回転させようとする慣性力 A1 が発生する一方で、前記回転方向反転機構部 18 の出力回転軸 18a の回転によって回転錘 19 が回転されることによって、前記カプセル部 10 の長手方向中心軸に対して前記超音波振動子 11 の回転方向とは逆方向に回転して、前記慣性力 A1 と逆方向で同等の大きさの慣性力 B1 を発生する。このことによって、カプセル超音波内視鏡 1 のカプセル部 10 が回転状態になることが防止される。

10

【0028】

また、前記回路基板 49 上の送受信回路からは超音波振動子 11 に振動子駆動信号が出力される。この振動子駆動信号は、スリップリング 15 等を介して超音波振動子 11 に供給される。すると、超音波振動子 11 から生体組織に向かって超音波パルスが繰り返し発信されてラジアル走査が行われるとともに、この超音波パルスが生体組織で反射したエコー信号を受信して、前記スリップリング 15 等を介して送受信回路に伝達され、信号処理回路によって生成された超音波画像信号が超音波観測装置に向けて無線送信される。

20

【0029】

このことによって、図 5 に示すように外部装置である表示装置の画面 51 上に超音波断層画像が表示される。このとき、前記カプセル部 10 が回転状態になることを防止された状態であるので、この画面 51 の中央部から離れた位置に表示される患部画像 52、53 は、画面 51 上で回転移動することなく静止した状態で所定位置に表示される。

【0030】

このように、超音波振動子を備えたカプセル部内に、この超音波振動子を回転させる駆動モータに連動して、超音波振動子の回転方向とは逆方向に回転して、超音波振動子が回転することによって発生する慣性力を消す慣性力を発生する回転錘を設けたことによって、カプセル超音波内視鏡のカプセル部が回転することを防止することができる。このことによって、超音波観測中のカプセル超音波内視鏡の回転軸周りの挙動が安定して、静止状態の良好な超音波断層画像を得て超音波診断を行える。

30

【0031】

図 6 及び図 7 は前記第 1 実施形態のカプセル超音波内視鏡を構成する回転錘の応用例に係り、図 6 はカプセル超音波内視鏡の他の構成を示す断面図、図 7 は図 6 の C - C 線断面図である。

図 6 及び図 7 に示すように本実施形態のカプセル超音波内視鏡 6 では、前記図 1 ないし図 3 に示した第 1 実施形態のカプセル超音波内視鏡 1 と回転錘 61 の構成が異なっている。

40

【0032】

具体的には前記回転錘 61 を、筒状の回転部 63 と、この回転部 63 の外周面に接着等で固定される例えば円弧形状の錘 64 とで構成している。なお、前記回転部 63 はステンレス鋼などの剛性が高い材質で形成され、前記錘 64 は鉛やタングステンなどの比重が大きい材質で形成されている。そして、前記回転部 63 の中心には貫通孔 63a が形成されており、この貫通孔 63a に前記出力回転軸 18a を配置させた状態にしてねじ止め固定して、前記回転部 63 を前記出力回転軸 18a に一体固定している。

【0033】

したがって、前記駆動モータ 17 の回転軸 17a が回転することによって、前記出力回転軸 18a 及び前記回転錘 61 が超音波振動子 11 の回転方向とは逆方向に回転駆動する。

50

このとき、錘 6 4 が回転部 6 3 の一部に配置されているため、前記回転錘 6 1 は超音波振動子 1 1 の回転方向とは逆方向に回転加速して、超音波振動子 1 1 の回転方向と逆方向の慣性力を発生する。

【 0 0 3 4 】

その他の構成及び作用は前記第 1 実施形態と同様であり、同部材には同符号を付して説明を省略する。

このことによって、前記第 1 実施形態と同様の効果を得ることができる。

【 0 0 3 5 】

なお、回転錘の構成は上述した 2 つの実施形態に限定されるものではなく、例えば図 8 のカプセル超音波内視鏡の回転錘の他の構成を説明する図に示すようにカプセル超音波内視鏡 7 の回転錘 7 1 を例えば断面形状を所定形状に形成した複数の例えばステンレス鋼で形成した低比重部材 7 3 及び前記ステンレス鋼に比べて比重の大きな鉛やタングステンなどの高比重部材 7 4 とを所定の配置状態で一体に形成した筒状部材 7 2 として構成するようにしたり、図 9 のカプセル超音波内視鏡の回転錘の別の構成を説明する図に示すようにカプセル超音波内視鏡 8 の回転錘 8 1 のように大部分を低比重部材 8 3 にして、一部に前記ステンレス鋼に比べて比重の大きな鉛やタングステンなどの高比重部材 8 4 を配置した筒状部材 8 2 と構成するようにしてもよい。

このことによって、上述の実施形態と同様の作用及び効果を得ることができる。

【 0 0 3 6 】

(第 2 実施形態)

図 1 0 ないし図 1 2 は本発明の第 2 実施形態に係り、図 1 0 はカプセル内視鏡の構成を説明する断面図、図 1 1 は図 1 0 の D - D 線断面図、図 1 2 はカプセル内視鏡による体腔内の観察及び処置状態を示す説明図である。なお、本実施形態のカプセル型医療装置はカプセル部内に観察光学系を設けたカプセル内視鏡である。

【 0 0 3 7 】

図 1 0 及び図 1 1 に示すようにカプセル内視鏡 1 0 1 のカプセル部 1 1 0 は、カプセル本体部 1 2 0 と、回転錘側カバー 1 2 1 と、撮像素子側カバー 1 2 2 とで構成されている。前記カプセル部 1 1 0 の内部には観察光学系を構成する対物レンズ 1 1 1、固体撮像素子 1 1 2 及び光学棒 1 1 3 と、例えば 2 つの薬液タンク 1 1 4、1 1 5 と、回路基板 1 1 6 と、駆動モータ 1 1 7 と、回転錘 1 9 及び発光素子である LED 照明 1 4 1 とが收容されている。

【 0 0 3 8 】

前記カプセル本体部 1 2 0 には対物レンズ 1 1 1、固体撮像素子 1 1 2、光学棒 1 1 3、薬液タンク 1 1 4、1 1 5、回路基板 1 1 6 及び駆動モータ 1 1 7 が配置されている。前記光学棒 1 1 3 の内周面側には対物レンズ 1 1 1 及び固体撮像素子 1 1 2 が取り付けられており、この光学棒 1 1 3 は前記カプセル本体部 1 2 0 の一端面側に形成されている凹部 1 4 2 に配置されている。また前記 LED 照明 1 4 1 は前記カプセル本体部 1 2 0 の一端面に配置されている。

【 0 0 3 9 】

前記撮像素子側カバー 1 2 2 は、所定の光学特性を有する透明な部材で形成されており、前記 LED 照明 1 4 1 からの照明光を透過するとともに、この照明光により照明された被写体からの被写体像を前記対物レンズ 1 1 1 を通過して前記固体撮像素子 1 1 2 の撮像面に導く構成になっている。この固体撮像素子 1 1 2 の図示しない入出力用のケーブルは前記回路基板 1 1 6 に接続されている。

【 0 0 4 0 】

前記薬液タンク 1 1 4、1 1 5 は、例えば撮像素子 1 1 2 の後方側に、カプセル部 1 1 0 の中心軸を挟んで並べて設けられている。これら薬液タンク 1 1 4、1 1 5 の後方側には回路基板 1 1 6 が配置されている。前記薬液タンク 1 1 4、1 1 5 内には患部に対する処置を行う所定の薬液がそれぞれ貯留されている。この薬液タンク 1 1 4、1 1 5 に貯留されている薬液は、回路基板 1 1 6 から出力される制御信号に基づいてそれぞれのノズル 1

10

20

30

40

50

31, 132から噴出されるようになっている。

【0041】

前記カプセル本体部120の所定位置にはそれぞれノズル131, 132から噴出される薬液が通過する流路となるノズル孔133, 134が形成されている。このノズル孔133, 134は前記カプセル本体部120の長手方向中心軸に対して線対称となる位置に形成されるとともに、前記カプセル部110の長手方向中心軸に対して例えば略45°傾斜して形成されている。

【0042】

なお、カプセル部110を構成する撮像素子側カバー122の所定位置には前記ノズル孔133, 134にそれぞれ連通する開孔135, 136が形成されている。したがって、前記ノズル131, 132から噴出された薬液は、これらノズル孔133, 134を通過してそれぞれの開孔135, 136から外部に向けて噴出する。

【0043】

前記駆動モータ117は、カプセル本体部120の他端面に図示しないネジによって一体的に取り付け固定されている。前記駆動モータ117は、カプセル部110の長手方向中心軸に一致する位置に回転軸117aを有し、電力が供給されることによってこの回転軸117aが回転状態になる。この回転軸117aには前記第1実施形態図1及び図3に示した構成と同様の回転錘19が直接、取り付け固定されている。

【0044】

前記回路基板116には前記固体撮像素子112を制御するとともに前記固体撮像素子112から出力される電気信号を図示しない観察装置に無線送信する無線送信回路や、外部装置(不図示)から送信される指示信号を受信して前記固体撮像素子112、駆動モータ117及びノズル131, 132の制御等を行う制御回路等が設けられている。

【0045】

前記カプセル内視鏡101は、回転錘側カバー121と撮像素子側カバー122とカプセル本体部120を耐水性を有する接着剤で接着することで、前記ノズル131, 132とノズル孔133, 134と開孔135, 136とを除く内部が液密状態になっている。

【0046】

上述のように構成したカプセル内視鏡101の作用を説明する。

図12に示すようにカプセル内視鏡101が患者の体腔150内に導入されているとき、術者が前記カプセル内視鏡101に向けて撮影指示信号を送信することによって、前記固体撮像素子112では撮像面に結像している被写体像が光電変換され、撮像信号を回路基板116上の信号処理回路で信号処理された後、無線送信回路を介して外部装置である内視鏡観察装置に向けて送信される。このことによって、内視鏡観察装置の表示装置の画面上に内視鏡画像が表示される。

【0047】

術者は、画面上に表示された内視鏡画像を観察する。このとき、処置部151を見つけたら、開孔135又は開孔136と処置部151との位置関係を判断する。ここで、開孔135又は開孔136と処置部151との位置関係が対向した位置関係でない場合には、前記カプセル内視鏡101の駆動モータ117を回転駆動させる回転駆動指示信号を出力する。

【0048】

すると、カプセル内視鏡101では、駆動モータ117の回転が開始されることによって、カプセル部110の長手方向中心軸に対して例えば矢印Cに示すような慣性力が発生して、カプセル本体部110が長手方向中心軸を中心にして回転移動する。つまり、開孔135又は開孔136と処置部151との位置関係が変化する。

【0049】

ここで、術者は、画面上に表示されている内視鏡画像を観察しながら、回転駆動指示信号を適宜出力して駆動モータ117のオン/オフ操作を行う。そして、カプセル本体部110に形成されている開孔135又は開孔136の方向と処置部151とが対向した位置関

10

20

30

40

50

係に調節されたなら、開孔 1 3 5 又は開孔 1 3 6 から薬液を噴出させる薬液指示信号を出力する。すると、開孔 1 3 5 又は開孔 1 3 6 からは矢印 D に示すように、薬液タンク 1 1 4 又は薬液タンク 1 1 5 内の薬液 1 5 2 が処置部 1 5 1 に吹き付ける処置を行える。

【 0 0 5 0 】

このように、カプセル部の内部に駆動モータを駆動させることによって回転す回転錘を配置することによって、体腔内に位置するカプセル部の長手方向中心軸に対する回転角度を自由に変化させることができる。このことによって、処置部に対して例えば薬液を効果的に吹き付けて医療効果が大幅に向上する。

【 0 0 5 1 】

なお、本実施形態においては回転錘を前記第 1 実施形態の図 1 ないし図 3 に示した回転錘と同様の構成にしているが、この回転錘を前記第 1 実施形態の図 6 ないし図 9 に示した構成の回転錘としても同様の作用及び効果を得られる。

10

【 0 0 5 2 】

尚、本発明は、以上述べた実施形態のみに限定されるものではなく、発明の要旨を逸脱しない範囲で種々変形実施可能である。

【 0 0 5 3 】

[付 記]

以上詳述したような本発明の前記実施の形態によれば、以下の如き構成を得ることができる。

【 0 0 5 4 】

20

(1) カプセル部を体腔内に導入して、診断又は処置を行うカプセル型医療装置において、前記カプセル部内に、体腔内における診断状態或いは処置状態を最適な状態に調節する、作業状態調節手段を設けたカプセル型医療装置。

【 0 0 5 5 】

(2) 前記作業状態調節手段は、前記カプセル部内に配置される駆動モータと、この駆動モータによって回転される回転錘と、を具備する付記 1 に記載のカプセル型医療装置。

【 0 0 5 6 】

30

(3) 前記カプセル部内に前記駆動モータで回転される超音波振動子を有するとき、前記駆動モータと前記回転錘との間に、この回転錘を前記超音波振動子の回転方向に対して逆方向に回転させる回転方向反転機構部を設けた付記 2 に記載のカプセル型医療装置。

【 0 0 5 7 】

(4) 前記カプセル部内に観察光学系と薬液を充填する薬液タンク及びこの薬液タンクの薬液を噴出させるノズルとを有するとき、前記回転錘を前記駆動モータの備える回転軸に直接的に取り付けた付記 2 に記載のカプセル型医療装置。

【 0 0 5 8 】

(5) 超音波を送受信して体腔内の超音波断層画像を得る超音波振動子と、この超音波振動子を回転させる駆動モータとをカプセル部内に配置した体腔内に導入されるカプセル超音波内視鏡において、前記カプセル部内に、前記駆動モータに連結されて、この駆動モータの回転方向とは逆方向に回転させる回転方向反転機構部と、この回転方向反転機構後部によって回転される回転錘と、を設けたカプセル超音波内視鏡。

40

【 0 0 5 9 】

(6) 体腔内の撮像画像を得る観察光学系と、薬液が貯留される薬液タンクと、この薬液タンクに貯留されている薬液を噴出させるノズルとをカプセル部に配置した体腔内に導入されるカプセル内視鏡において、

50

前記カプセル部内に、
 回転軸を有する駆動モータと、
 この駆動モータの回転軸に取り付けられる回転錘と、を設けたカプセル内視鏡。

【0060】

【発明の効果】

以上説明したように本発明によれば、体腔内のカプセル部を所望する作業状態にして目的の診断や処置等を行えるカプセル型医療装置を提供することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】図1ないし図5は本発明の第1の実施形態に係り、図1はカプセル超音波内視鏡の構成を説明する断面図

10

【図2】図1のA-A線断面図

【図3】図1のB-B線断面図

【図4】カプセル超音波内視鏡による体腔内観察状態を説明する図

【図5】カプセル超音波内視鏡によって得られる画面上に表示される超音波断層画像を説明する図

【図6】図6及び図7は前記第1実施形態のカプセル超音波内視鏡を構成する回転錘の応用例に係り、図6はカプセル超音波内視鏡の他の構成を示す断面図

【図7】図6のC-C線断面図

【図8】カプセル超音波内視鏡の回転錘の他の構成を説明する図

【図9】カプセル超音波内視鏡の回転錘の別の構成を説明する図

20

【図10】図10ないし図12は本発明の第2実施形態に係り、図10はカプセル内視鏡の構成を説明する断面図

【図11】図10のD-D線断面図

【図12】カプセル内視鏡による体腔内の観察及び処置状態を示す説明図

【図13】図13ないし図15は従来例にかかり、カプセル超音波内視鏡の構成を説明する断面図

【図14】カプセル超音波内視鏡による体腔内観察状態を説明する図

【図15】カプセル超音波内視鏡によって得られる画面上に表示される超音波断層画像を説明する図

【符号の説明】

30

1 ...カプセル超音波内視鏡

10 ...カプセル部

11 ...超音波振動子

13 ...振動子シャフト

15 ...スリップリング

16 ...エンコーダ

17 ...駆動モータ

18 ...回転方向反転機構部

19 ...回転錘

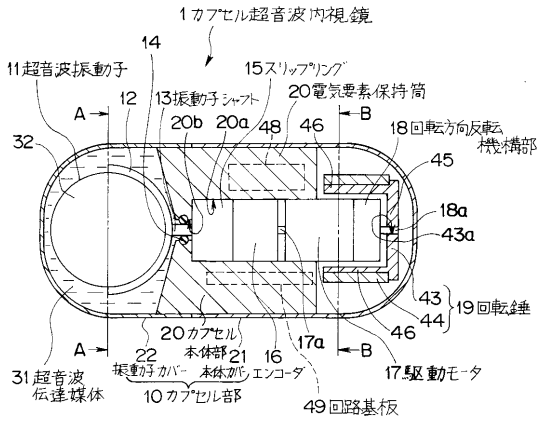
20 ...カプセル本体部

40

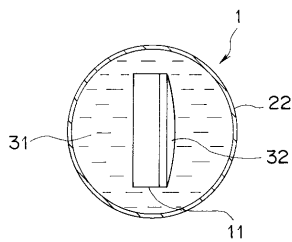
21 ...振動子カバー

22 ...本体カバー

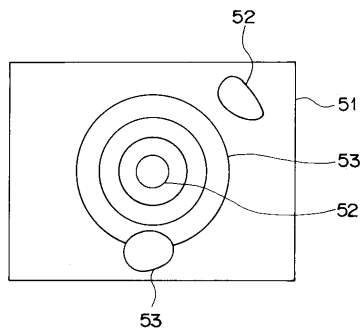
【図1】



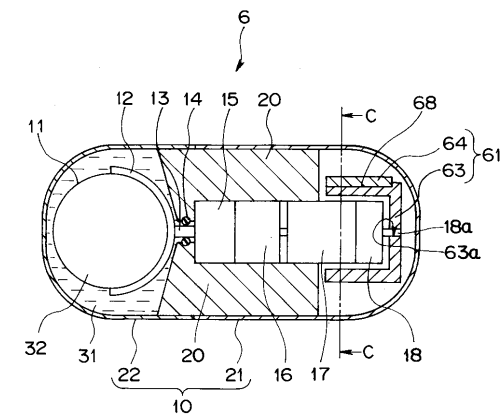
【図2】



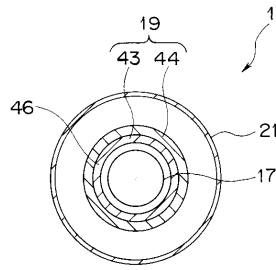
【図5】



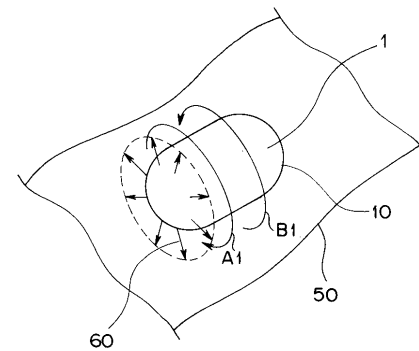
【図6】



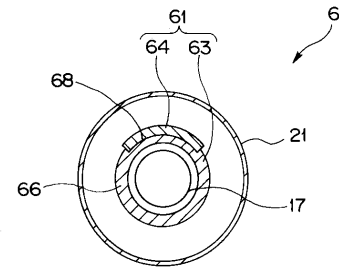
【図3】



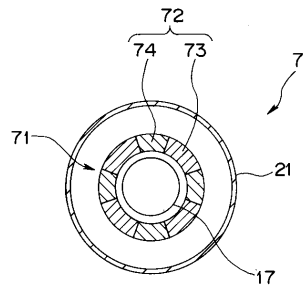
【図4】



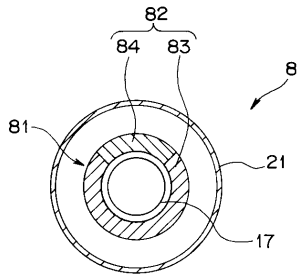
【図7】



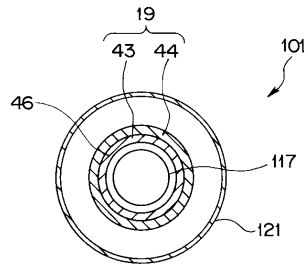
【図8】



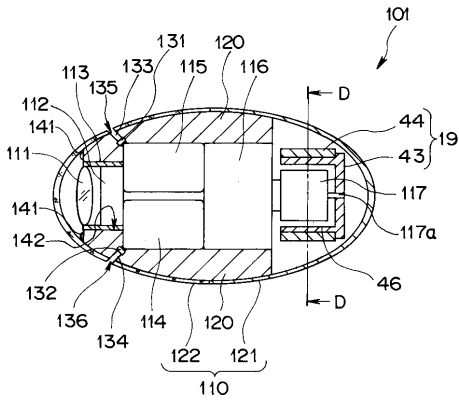
【 図 9 】



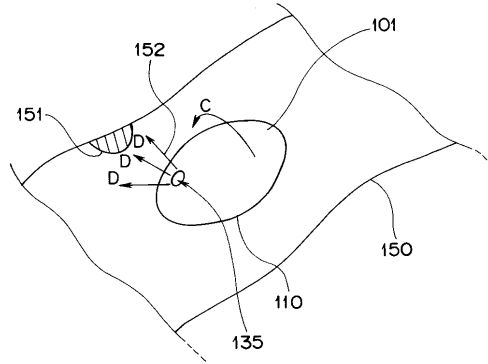
【 図 1 1 】



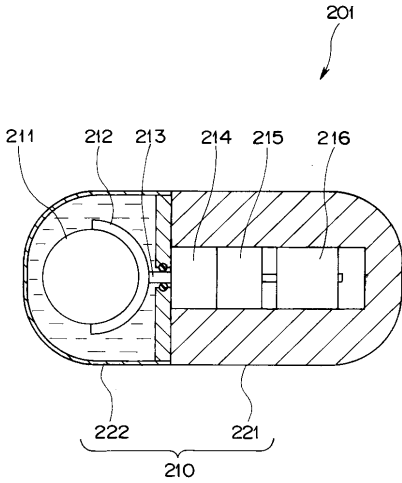
【 図 1 0 】



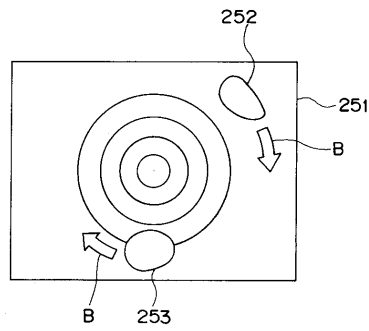
【 図 1 2 】



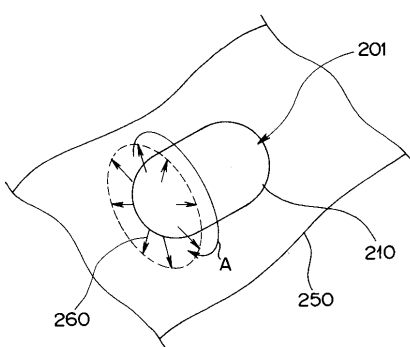
【 図 1 3 】



【 図 1 5 】



【 図 1 4 】



专利名称(译)	胶囊医疗器械		
公开(公告)号	JP2004275358A	公开(公告)日	2004-10-07
申请号	JP2003069901	申请日	2003-03-14
[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	宫本真一		
发明人	宫本 真一		
IPC分类号	A61B5/07 A61B1/00 A61B8/12 A61M31/00		
FI分类号	A61B8/12 A61B1/00.300.F A61B1/00.320.B A61B5/07 A61M31/00 A61B1/00.C A61B1/00.530 A61B1/00.610		
F-TERM分类号	4C038/CC01 4C038/CC07 4C038/CC08 4C061/AA00 4C061/BB08 4C061/CC06 4C061/DD10 4C061/FF50 4C061/HH60 4C061/WW16 4C066/AA09 4C066/BB02 4C066/CC01 4C066/DD11 4C066/EE11 4C066/GG20 4C066/HH30 4C066/LL30 4C601/BB14 4C601/BB24 4C601/EE09 4C601/FE01 4C601/FE08 4C601/GA01 4C601/GA12 4C161/AA00 4C161/BB08 4C161/CC06 4C161/DD07 4C161/DD10 4C161/FF14 4C161/FF50 4C161/HH60 4C161/WW16		
代理人(译)	伊藤 进		
其他公开文献	JP4309684B2 JP2004275358A5		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

要解决的问题：提供一种胶囊型医疗装置，将体腔内的胶囊部分设定为规定的工作状态，并进行靶向诊断和治疗。解决方案：胶囊超声波内窥镜1在驱动驱动马达17使超声波振动器11旋转时，相对于胶囊部10的长度中心轴产生惯性力A1，使旋转重物19与旋转方向相反地旋转。超声波振动器11通过旋转方向反转机构18的输出旋转轴18a产生惯性力B1，该惯性力B1与惯性力A1相反并具有相似的强度，并且防止胶囊超声波内窥镜的胶囊部10的旋转。

