

(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2005-130946

(P2005-130946A)

(43) 公開日 平成17年5月26日(2005.5.26)

(51) Int.Cl.⁷

A61B 8/12

F1

A61B 8/12

テーマコード(参考)

4C601

審査請求 未請求 請求項の数 4 O L (全 17 頁)

(21) 出願番号 特願2003-368049 (P2003-368049)
 (22) 出願日 平成15年10月28日(2003.10.28)

(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 内田 優子
 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オ
 リンパス株式会社内
 Fターム(参考) 4C601 BB14 BB24 EE04 EE09 FE02
 GA14 GA30 GB41

(54) 【発明の名称】 駆動力伝達機構及び超音波内視鏡

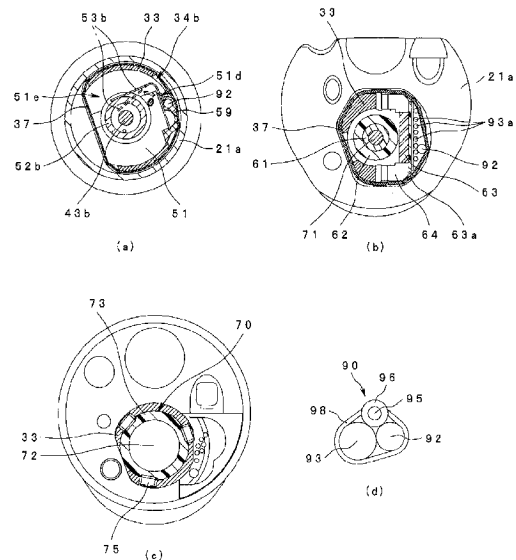
(57) 【要約】 (修正有)

【課題】先端部の太径化や、硬質長を増大させることなく、駆動モータが回転状態において、モータ軸の回転を被回転体の回転シャフトに効率良く伝達して、被回転体を理想的な回転状態で回転させられる駆動力伝達機構によって超音波振動子が配設された振動子保持部を安定した状態で回転させて、良好な超音波断層画像を得られる超音波内視鏡を提供すること。

【解決手段】モータ本体72に配設した弾性シート73を固定部材75で押圧し、モータ本体72をユニットハウジング33に固定する。固定部材75の押圧力はモータ駆動時にモータ本体72が回転することを防止する力量である。カップリング61で連結された振動子シャフト43とモータ軸71の中心軸とが心ずれた状態であっても、モータ軸71を回転状態にすることによって、弾性シート73が変形されて、モータ軸71と振動子シャフト43の中心軸とが一致して最良の回転状態になる。

。

【選択図】 図7



【特許請求の範囲】

【請求項 1】

筐体内部に配設される駆動モータと、この駆動モータの駆動力によって回転される被回転体と、この被回転体の回転シャフトと前記駆動モータのモータ軸とを連結して前記モータ軸の回転力を前記回転シャフトに伝達する軸継手とを有する駆動力伝達機構であって、前記駆動モータと前記筐体との間に隙間部を設ける構成において、前記駆動モータに一体的に固定されるモータ保持手段と、前記駆動モータが駆動状態のとき、前記モータ保持手段が一体的に固定されている駆動モータが前記筐体内で回転することを防止するモータ回転係止手段と、を具備することを特徴とする駆動力伝達機構。

10

【請求項 2】

前記駆動モータと前記筐体との間に設ける隙間部の間隙量は、前記被回転体の回転シャフトと前記駆動モータのモータ軸との偏心量を吸収する量であることを特徴とする請求項 1 に記載の駆動力伝達機構。

【請求項 3】

振動子ユニット配設孔を有する挿入部を構成する先端硬質部と、前記先端硬質部の振動子ユニット配設孔内に配設される、少なくとも振動子シャフトを備えた振動子保持部材に配設された超音波振動子、この超音波振動子を回転させる駆動モータ及びこの駆動モータの回転軸と前記振動子シャフトとを連結して前記モータ軸の回転力を前記振動子シャフトに伝達する軸継手をユニットハウジング内に配設して構成される、振動子ユニットとを具備する超音波内視鏡であって、

20

前記駆動モータと前記ユニットハウジングとの間に隙間部を設ける構成において、前記駆動モータに一体的に固定されるモータ保持手段と、前記駆動モータが駆動状態のとき、前記モータ保持手段が一体固定された駆動モータが前記ユニットハウジング内で回転することを防止するモータ回転係止手段と、を具備することを特徴とする超音波内視鏡。

【請求項 4】

前記駆動モータと前記ユニットハウジングとの間に設ける隙間部の間隙量は、前記被回転体の回転シャフトと前記駆動モータのモータ軸との偏心量を吸収する量であることを特徴とする請求項 3 に記載の駆動力伝達機構。

30

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、モータ軸を有する駆動モータ、回転シャフトを有する被回転体及びこの被回転体の回転シャフトと駆動モータのモータ軸とを連結する軸継手を具備する駆動力伝達機構、及びこの駆動力伝達機構を備える超音波内視鏡に関する。

【背景技術】

【0002】

従来より、超音波振動子から生体組織内に超音波パルスを繰り返し送信し、生体組織から反射される超音波パルスのエコー信号を同一あるいは別体に設けた超音波振動子で受信して、二次元的な可視像である超音波断層画像を表示装置の画面上に表示させて、病変部の診断等に用いる超音波診断装置が種々提案されている。

40

【0003】

この超音波診断装置と組み合わせて使用される機器として超音波内視鏡や超音波プローブ等がある。前記超音波内視鏡の場合、体腔内に挿入される挿入部の先端部には体内臓器等の内視鏡画像を得るための内視鏡観察部と、体内臓器等の超音波断層画像を得るための超音波観察部とが備えられている。この超音波内視鏡のひとつに、前記超音波観察部を構成する超音波振動子を機械的に回転させて例えばラジアル走査を行うようにした機械式の超音波内視鏡がある。この機械式の超音波内視鏡では、操作部又は超音波観測装置に設けた駆動モータの回転駆動力を、フレキシブルシャフトを介して伝達して前記超音波振動子

50

を回転させるようにしている。

【0004】

例えば、駆動モータをスコープコネクタ内に配設した超音波内視鏡では、この駆動モータの回転駆動力をフレキシブルシャフトを介して超音波振動子に伝達する。したがって、この構成の超音波内視鏡では長尺なフレキシブルシャフトが内視鏡挿入部内、操作部内及びユニバーサルコード内に挿通されているため、超音波振動子の回転と駆動モータの回転との間の同期を取ることが難しい。このため、超音波断層画像に揺れや歪み等が生じて画質が劣化する不具合が発生する。また、前記駆動モータの駆動力を伝達するフレキシブルシャフトに様々な外力が及ぶことによって、例えば、駆動モータの回転と超音波振動子の回転との間に大きな位相ずれが発生すると超音波観測が不能になるおそれがある。

10

【0005】

また、駆動モータをスコープコネクタ内に配設する代わりに、操作部に設けた超音波内視鏡がある。この超音波内視鏡においては、フレキシブルシャフトの長さ寸法をユニバーサルコードの分だけ短縮して上述した問題の多少の解決を図ることができる。しかし、操作部に駆動モータを配設したことによって、操作部の重量が重くなり、検査中、常に操作部を把持する術者への負担が大きくなるという新たな問題が発生する。

【0006】

これらの不具合を解消する目的で、例えば特開2001-128981号公報には超音波内視鏡の挿入部を構成する先端部本体の内部に超音波振動子を回転させる駆動モータ、スリップリング及びエンコーダを配設し、前記駆動モータによって超音波振動子を直接的に回転させる超音波診断装置が示されている。この超音波診断装置では先端キャップ、超音波振動子、スリップリング、エンコーダ及び駆動モータ等を筐体であるハウジングによって一体化して超音波走査ユニットとして構成している。

20

【0007】

また、血管内に付着したコレステロールが石灰化した場合、その石灰化した部分を削り取る医療装置としてロータプレートが使用される。例えば、特表2002-538927号公報には駆動モータで摩擦ホイールAを駆動し、この摩擦ホイールAに連結された摩擦ホイールBにこの回転を伝達し、この摩擦ホイールBに連結されているドライブシャフトを介して剥離バーを高速に回転させて閉塞部を小さな粒子にして除去するアテレクトミー装置のアテレクトミーパワー制御システムが示されている。

30

【0008】

この医療装置においても、駆動力をドライブシャフトを介して剥離バーに伝達する構成であるため、ドライブシャフトに外力がかかることによって、回転ムラが発生するおそれがあった。

【特許文献1】特開2001-128981号公報

【特許文献2】特表2002-538927号公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0009】

しかしながら、前記特開2001-128981号公報の超音波内視鏡では、超音波走査ユニットを構成する駆動モータの駆動力を超音波振動子が配設される振動子保持部に伝達するための機構が開示されていない。具体的には、駆動モータのモータ軸の回転駆動力を振動子保持部の振動子シャフトに伝達する構成が示されていない。このため、例えば、駆動モータをスコープコネクタ内や操作部内に配設する場合と同様に、駆動モータのモータ軸とフレキシブルシャフトとの偏心を吸収する心ずれ吸収機構を設けた軸継手によって前記モータ軸と前記振動子シャフトとの連結を行うと、心ずれ吸収機構を設ける分、先端部が太径になったり、硬質長が長くなる等の不具合が生じる。

40

【0010】

一方、超音波走査ユニットを構成するハウジングに駆動モータを締結固定した場合には、締結力によってこの駆動モータが傾いた状態に取り付けられるおそれがある。そして、

50

この駆動モータが傾いた状態に取り付けられることにより、モータ軸と前記振動子保持部の振動子シャフトとが偏心状態になって、回転ムラが発生したり、駆動モータの駆動力が効率良く振動子シャフトに伝達されなくなって、駆動モータに負荷がかかる等の不具合が発生する。

【0011】

また、特表2002-538927号公報に示されているアテレクトミー装置においては、心ずれ吸収機構を備えた軸継手によって駆動モータのモータ軸と回転処置部の処置部シャフトとを連結する構成をとることによって、挿入部が太径になって血管内への挿入が困難になる。このため、駆動モータの駆動力を効率よく処置部シャフトに伝達する駆動力伝達機構が望まれていた。

10

【0012】

本発明は上述した事情に鑑みてなされたものであり、先端部の太径化や、硬質長の増大等の不具合を発生させることなく、簡単な構造で、駆動モータの回転状態において、このモータ軸の回転を被回転体の備える回転シャフトに効率良く伝達して、被回転体を理想的な回転状態で回転させられる駆動力伝達機構を提供することを目的にしている。また、この駆動力伝達機構によって、超音波振動子の配設された振動子保持部を常に安定した状態で回転させられ超音波内視鏡を提供することを目的にしている。

【課題を解決するための手段】

【0013】

第1の発明の駆動力伝達機構は、筐体内部に配設される駆動モータと、この駆動モータの駆動力によって回転される被回転体と、この被回転体の回転シャフトと前記駆動モータのモータ軸とを連結して前記モータ軸の回転力を前記回転シャフトに伝達する軸継手とを有する駆動力伝達機構であって、

20

前記駆動モータと前記筐体との間に隙間部を設ける構成において、前記駆動モータに一体的に固定されるモータ保持手段と、前記駆動モータが駆動状態のとき、前記モータ保持手段が一体的に固定されている駆動モータが前記筐体内で回転することを防止するモータ回転係止手段とを具備している。

【0014】

また、前記駆動モータと前記筐体との間に設ける隙間部の間隙量は、前記被回転体の回転シャフトと前記駆動モータのモータ軸との偏心量を吸収する量である。

30

【0015】

この構成によれば、モータ保持手段が一体的に固定された駆動モータが駆動状態であるとき、駆動モータは筐体内で回転することなく、所定の位置に配置される。

【0016】

また、モータ保持手段が一体的に固定された駆動モータが停止状態のとき、軸継手によって連結された回転シャフトの軸中心とモータ軸の軸中心とがたとえ心ずれした状態であっても、駆動モータが回転状態のとき、駆動モータと筐体との間に設けた隙間部の間隙量によって偏心を吸収して、回転シャフトの軸中心とモータ軸の軸中心とを一致させた状態にして、回転ムラ及び駆動モータにかかる負荷が防止される。

【0017】

40

一方、第2の発明の超音波内視鏡は、振動子ユニット配設孔を有する挿入部を構成する先端硬質部と、前記先端硬質部の振動子ユニット配設孔内に配設される、少なくとも振動子シャフトを備えた振動子保持部材に配設された超音波振動子、この超音波振動子を回転させる駆動モータ及びこの駆動モータの回転軸と前記振動子シャフトとを連結して前記モータ軸の回転力を前記振動子シャフトに伝達する軸継手をユニットハウジング内に配設して構成される、振動子ユニットとを具備する超音波内視鏡であって、

前記駆動モータと前記ユニットハウジングとの間に隙間部を設ける構成において、前記駆動モータに一体的に固定されるモータ保持手段と、前記駆動モータが駆動状態のとき、前記モータ保持手段が一体固定された駆動モータが前記ユニットハウジング内で回転することを防止するモータ回転係止手段とを具備している。

50

【 0 0 1 8 】

また、前記駆動モータと前記ユニットハウジングとの間に設ける隙間部の間隙量は、前記被回転体の回転シャフトと前記駆動モータのモータ軸との偏心量を吸収する量である。

【 0 0 1 9 】

この構成によれば、モータ保持手段が一体的に固定された駆動モータが駆動状態であるとき、駆動モータはユニットハウジング内で回転することなく、所定の位置に配置される。

【 0 0 2 0 】

また、モータ保持手段が一体的に固定された駆動モータが停止状態のとき、軸継手によって連結された振動子シャフトの軸中心とモータ軸の軸中心とがたとえ心ずれした状態であっても、駆動モータが回転状態のとき、駆動モータとユニットハウジングとの間に設けた隙間部の間隙量によって偏心を吸収して、振動子シャフトの軸中心とモータ軸の軸中心とを一致した状態にさせて、振動子シャフトを備えた振動子保持部材に配設された超音波振動子回転ムラ及び駆動モータにかかる負荷が防止される。

10

【 発明の効果 】

【 0 0 2 1 】

第1の発明によれば、先端部の太径化や、硬質長を増大させることなく、簡単な構造で、駆動モータが回転状態において、モータ軸の回転を被回転体の備える回転シャフトに効率良く伝達して、被回転体を理想的な回転状態で回転させられる駆動力伝達機構を提供することができる。

20

【 0 0 2 2 】

第2の発明によれば、この駆動力伝達機構によって超音波振動子が配設された振動子保持部を常に安定した状態で回転させて良好な超音波断層画像を得られる超音波内視鏡を提供することができる。

【 発明を実施するための最良の形態 】

【 0 0 2 3 】

以下、図示の実施の形態によって本発明を説明する。

【 0 0 2 4 】

図1ないし図9は本発明の一実施形態にかかり、図1は本実施形態の超音波内視鏡を含む超音波診断装置の構成を説明する図、図2は先端部本体の構成を説明する断面図、図3は超音波内視鏡の先端部の構成を説明する図、図4は駆動力伝達機構を備えた振動子ユニットの構成を説明する図、図5は滑り軸受の他の構成例を説明する図、図6はモータ軸と細径部との他の取り付け構造を説明する図、図7は図3の各段面線における断面形状を説明する図、図8はモータ部のユニットハウジングへの他の取り付け構造を説明する図、図9は駆動力伝達機構を備えた回転処置ユニットの構成を説明する図である。

30

【 0 0 2 5 】

なお、図4(a)は振動子ユニットの上面図、図4(b)は振動子ユニットの側面図、図4(c)は振動子ユニットの下面図、図5(a)は摺動抵抗を減じる滑り軸受の一構成を説明する図、図5(b)は摺動抵抗を減じる滑り軸受の他の構成を説明する図、図5(c)は摺動抵抗を減じる滑り軸受の別の構成を説明する図、図6(a)はモータ軸と細径部との取り付け例を説明する図、図6(b)は図6(a)のE-E線断面図、図6(c)はモータ軸と細径部との取り付け例を説明する図、図7(a)は図3のA-A線断面図、図7(b)は図3のB-B線断面図、図7(c)は図3のC-C線断面図、図7(d)は図3のD-D線断面図、図8(a)はモータ部のユニットハウジングへの取り付け例を説明する図、図8(b)は図8(a)のF-F線断面図、図8(c)はモータ部のユニットハウジングへの他の取り付け例を説明する図、図8(d)は図8(c)のG-G線断面図である。

40

【 0 0 2 6 】

図1に示すように本実施形態の超音波内視鏡1は、体腔内等に挿入される細長形状の挿入部2と、この挿入部2の基端部に設けられ把持部を兼ねる操作部3と、この操作部3の

50

例えば基端側側部から延出された可撓性を有するユニバーサルコード4とで主に構成されている。

【0027】

前記ユニバーサルコード4の端部にはスコープコネクタ5が設けられている。このスコープコネクタ5には光源コネクタ6、電気コネクタ7、超音波コネクタ8、吸引口金9及び送気送水口金10等が設けられている。

【0028】

前記光源コネクタ6には照明光を供給する光源装置11が着脱自在に接続されるようになっている。前記電気コネクタ7には所定の信号ケーブル(図示せず)を介して各種の信号処理等を行うビデオプロセッサ12が着脱自在に接続されるようになっている。前記超音波コネクタ8には超音波ケーブル13を介して超音波観測装置14が着脱自在に接続されるようになっている。前記吸引口金9には吸引チューブ((不図示))を介して吸引ポンプ15が着脱自在に接続されるようになっている。前記送気送水口金10には図示しない送気・送水チューブを介して送水タンク16が着脱自在に接続されるようになっている。

10

【0029】

なお、送気送水口金10は細径部材で形成されている。このため、意図しない衝撃等により、所定以上の力量が加わると破損してしまうおそれ等がある。そこで、そのような事故を防止するため、送気送水口金10の近傍には、この送気送水口金10よりも突出量を大きく設定した突起部17が設けてある。

【0030】

前記超音波観測装置14は、前記超音波内視鏡1の各種制御を行うものであって、例えば振動子ユニット(後述する符号30参照)に設けられている超音波振動子41の駆動制御や、この駆動制御によって取得した電気信号の信号処理を行って映像信号を生成する。そして、この超音波観測装置14で生成された映像信号は、超音波内視鏡装置を構成する図示しない表示装置に出力される。その結果、この映像信号を受けた表示装置の画面上には超音波断層画像を表示される。

20

【0031】

前記超音波内視鏡1の挿入部2は、先端側から順に、硬質部材で形成された先端硬質部21と、例えば上下方向及び左右方向に任意に湾曲自在に構成される湾曲部22と、長尺でかつ可撓性を有する可撓管部23とを連設して構成されている。

30

【0032】

前記先端硬質部21の先端側には超音波観察部を構成する先端キャップ24と、この先端キャップ内に超音波振動子41が配置される振動子ユニット30とが設けられている。この振動子ユニット30からは信号ケーブル91が延出している。この信号ケーブル91は、前記挿入部2、操作部3及びユニバーサルコード4内を挿通して前記超音波コネクタ8に接続されている。

【0033】

前記操作部3のユニバーサルコード4側には前記湾曲部22の湾曲操作を行う湾曲操作ノブ25と、送気送水操作及び吸引操作をそれぞれ行う送気送水吸引ボタン26等とが設けられている。また、前記操作部3の挿入部2側には処置具を体腔内に導入するための処置具挿入口27が設けられている。

40

【0034】

図2に示すように前記先端硬質部21を構成する先端部本体21aの先端側には斜面部21bが形成されている。この斜面部21bには内視鏡観察部を構成する照明光学系を配置するための照明光学系配置孔(不図示)及び観察光学系を配置するための観察光学系配置孔21cの開口部が設けられている。

【0035】

また、この先端部本体21aには前記振動子ユニット30が配設される振動子ユニット配設孔(以下、ユニット孔と略記する)21dが形成されている。このユニット孔21dの内周面には、前記振動子ユニット30の段付き外形形状に略一致するように複数の段部

50

が形成されている。これら複数の段部の直径は、前記ユニット孔 2 1 d の開口部である先端側から基端側へ向かうにつれて、次第に小径になるように形成されている。このユニット孔 2 1 d の開口部近傍には前記振動子ユニット 3 0 を先端部本体 2 1 a に固定するための後述するリング部材 8 1 に設けた雄ネジと螺合される雌ネジ 2 1 e が形成されている。

【0036】

さらに、前記先端部本体 2 1 a に形成されているユニット孔 2 1 d の開口部側には前記振動子ユニット 3 0 とは別体な先端キャップ 2 4 が配設されるキャップ配設部 2 1 f が設けられている。なお、符号 2 1 g は位置決め面を示し、この位置決め面 2 1 g によって前記振動子ユニット 3 0 の長手軸方向の位置決めを行う。具体的に、前記ユニット孔 2 1 d の内周面に形成された複数の段部の中の 1 つの段部の面である、この位置決め面 2 1 g に前記振動子ユニット 3 0 を構成する後述するユニットハウジングの太径部端面が当接して配置されることによって、この先端部本体 2 a に対して振動子ユニット 3 0 が所定の状態で配置されたことになる。符号 2 1 h は図示しないバルーンが配置されるバルーン配置用周方向溝である。

10

【0037】

前記光源装置 1 1 から供給される照明光は、前記ユニバーサルコード 4、操作部 3 及び挿入部 2 内を挿通するライトガイド（図示せず）を介して伝送され、前記照明光学系の照明窓（不図示）から観察部位に向けて出射されるようになっている。この照明窓から出射された照明光によって体腔内における患部等の観察部位が照らされるようになっている。

【0038】

この照明光によって照らされた観察部位の光学像は、図示しない観察窓及び対物レンズを通過して、その対物レンズの結像位置に配置されている電荷結合素子（以下、CCD という）等の撮像素子（図示せず）の撮像面に結像される。この CCD の撮像面に結像された光学像は電気信号に光電変換され、前記 CCD から延出する図示しない撮像ケーブルによって前記ビデオプロセッサ 1 2 へ伝送される。この電気信号が伝送されたビデオプロセッサ 1 2 では所定の信号処理を行って標準的な映像信号を生成し、その映像信号を所定の表示装置（不図示）に出力する。このことによって、表示装置の画面上に内視鏡観察画像が表示される。なお、前記撮像ケーブルは挿入部 2、操作部 3 及びユニバーサルコード 4 内を挿通して電気コネクタ 7 に電氣的に接続されている。

20

【0039】

ここで、ユニット孔 2 1 d に配設される振動子ユニット 3 0 の構成を具体的に説明する。

30

図 3 ないし図 4 (c) に示すように振動子ユニット 3 0 は、超音波振動子部 4 0 と、スリップリング部 5 0 と、エンコーダ部 6 0 と、モータ部 7 0 と、これら超音波振動子部 4 0、スリップリング部 5 0、エンコーダ部 6 0 及びモータ部 7 0 を一体にする筐体であるユニットハウジング 3 3 とを備えて構成されている。このユニットハウジング 3 3 には前記超音波振動子部 4 0、スリップリング部 5 0、エンコーダ部 6 0 及びモータ部 7 0 が配設されている。

【0040】

前記超音波振動子部 4 0 は、超音波振動子 4 1 と、この超音波振動子 4 1 が配設される被回転体である振動子保持部材 4 2 とで主に構成されている。この振動子保持部材 4 2 には太径部 4 3 a と細径部 4 3 b とで構成された回転シャフトである振動子シャフト 4 3 が設けられている。前記超音波振動子 4 1 の振動子面からは生体に向けて超音波が送信されとともに、生体の組織で反射した超音波エコーが受信される。

40

【0041】

前記スリップリング部 5 0 は、貫通孔を有するブラシホルダ 5 1 と、一对のリング部材 5 2 a、5 2 b と、これらリング部材 5 2 a、5 2 b にそれぞれ電氣的に接触するブラシ部材 5 3 a、5 3 b とで主に構成されている。前記ブラシホルダ 5 1 の先端面及び基端面にはそれぞれ突起部 5 1 a、5 1 b が形成されている。このスリップリング部 5 0 からは前記ブラシ部材 5 3 a、5 3 b に信号線の一端部を接続した第 1 信号ケーブル 9 2 が延出

50

している。符号 59 は信号線 92 a と図示しない端子との接合部である信号線固定部を封止する絶縁性樹脂部材である。

【0042】

前記エンコーダ部 60 は、軸継手であるカップリング 61 と、エンコーダを構成するエンコーダ用着磁ドラム（以下、着磁ドラムと略記する）62 及びこの着磁ドラム 62 に対向するように配設される後述するエンコーダ用センサ 63 とで主に構成されている。符号 63 a はエンコーダ用センサ（以下、センサと略記する）63 が設けられる基板であり、この基板 63 a には複数の信号線 93 a が接合された信号線固定部が設けられている。これら複数の信号線 93 a は一纏めにされて第 2 信号ケーブル 93 として延出されている。なお、この第 2 信号ケーブル 93 内にはモータ本体（図 6（c）の符号 72 参照）から延出するモータ用駆動線が挿通されている。

10

【0043】

前記カップリング 61 は前記振動子シャフト 43 の細径部 43 b と前記モータ部 70 の後述するモータ軸 71 とを一体的に連結固定する。前記着磁ドラム 62 は樹脂製で所定部位に着磁部が設けられており、前記カップリング 61 の外周部に固設される。この着磁ドラム 62 及びカップリング 61 の外周面には前記着磁ドラム 62 に設けられている着磁部を所定状態に配設するため目印となる例えばけがき線からなる着磁箇所告知部（不図示）が設けられている。

【0044】

前記モータ部 70 は、前記カップリング 61 に一体的に固定されるモータ軸 71 を有する駆動モータである外装部材と一体なモータ本体 72 と、このモータ本体 72 の先端部外周面に一体的に配設されるシート状に形成されたモータ保持手段である弾性シート部材 73 とで主に構成されている。この弾性シート部材 73 は、柔軟性を有して変形自在な例えばゴム部材等で所定の厚み寸法に形成されている。

20

【0045】

前記ユニットハウジング 33 には先端側より順に、太径部 34、中間径部 35 及び細径部 36 が形成されている。前記太径部 34 には前記ブラシホルダ 51 が配置されるブラシホルダ穴 34 a が形成されている。このブラシホルダ穴 34 a の底面には前記ブラシホルダ 51 の一端面が当接して配置されるようになっていいる。前記細径部 36 の内側には前記モータ部 70 を構成するモータ本体 72 に設けられている弾性シート 73 が配置されるモータ配置穴 36 a が形成されている。前記中間径部 35 には前記太径部 34 のブラシホルダ穴 34 a と前記細径部 36 のモータ配置穴 36 a とを連通させる連通孔 35 a が形成されている。この連通孔 35 a 内には前記カップリング 61 及び前記着磁ドラム 62 等が配置されるようになっていいる。

30

【0046】

前記太径部 34 及び中間径部 35 の側周面の所定位置には周溝 34 b、35 b が形成されている。これら周溝 34 b、35 b には前記ユニットハウジング 33 内に設けられる各種信号線固定部と前記先端部本体 21 a との間の絶縁を図る絶縁テープ 37 が巻回されるようになっていいる。なお、この周溝 34 b、35 b の深さ寸法は、絶縁テープ 37 を所定量巻回した状態のときにこの絶縁テープ 37 が周面から突出しないように、予め設定されている。

40

【0047】

前記固定リング部材 81 は、ユニット孔 21 d に配置した振動子ユニット 30 を前記先端硬質部 21 に一体的に固定するための部材である。この固定リング部材 81 の外周面には雄ネジ 81 a が形成されている。この固定リング部材 81 は、前記ブラシホルダ 51 に形成されている突起部 51 a に回動自在に配置されている。

【0048】

符号 90 はケーブル保護部であり、弾性変形線形部材である可撓性を有する例えばワイヤケーブル 95 と、このワイヤケーブル 95 の一端部側に設けられるケーブル固定部 96 とで構成されている。前記ワイヤケーブル 95 の他端部は前記ユニットハウジング 33 の

50

例えば細径部 3 6 に半田等による接合部 9 7 を設けて一体に固定されている。

【 0 0 4 9 】

ここで、各部 4 0、5 0、6 0、7 0、9 0 の詳細を説明する。

前記超音波振動子部 4 0 を構成する前記超音波振動子 4 1 の振動子面裏面には中継基板 4 4 が配置されている。この中継基板 4 4 には電極パターン 4 4 a、4 4 b が設けられている。それぞれの電極パターン 4 4 a、4 4 b には超音波振動子 4 1 から延出する超音波ケーブル 4 5 の信号線 4 5 a、4 5 b の端部が電氣的に接続されるとともに、前記リング部材 5 2 a、5 2 b に一端部を電氣的に接続したスリップリング用ケーブル 4 6 の信号線 4 6 a、4 6 b の他端部が電氣的に接続されている。これらスリップリング用ケーブル 4 6 a、4 6 b は前記振動子シャフト 4 3 に形成されているケーブル挿通孔 4 3 c 内を挿通されている。

10

【 0 0 5 0 】

なお、前記太径部 4 3 a にはリング 4 7 が配置されるリング配置溝 4 3 d が形成されている。また、符号 4 8 は封止樹脂である。この封止樹脂 4 8 は、前記中継基板 4 4 の電極 4 4 a、4 4 b と、前記信号線 4 5 a、4 5 b を有する超音波ケーブル 4 5 と、前記信号線 4 6 a、4 6 b を有するスリップリング用ケーブル 4 6 とが前記先端キャップ 2 4 内に充填されている超音波伝達媒体に触れることを防止するとともに、前記ケーブル挿通孔 4 3 c の開口部を閉塞してこのケーブル挿通孔 4 3 c 内に超音波伝達媒体が侵入することを防止するように塗布されるようになっている。

【 0 0 5 1 】

前記スリップリング部 5 0 のブラシホルダ 5 1 には貫通孔が形成されている。この貫通孔は、前記振動子シャフト 4 3 の太径部 4 3 a やリング部材 5 2 a、5 2 b 等が配設される穴部 5 4 と、この穴部 5 4 の底面と外部とを中央部で連通する連通孔 5 5 とで構成されている。この連通孔 5 5 には前記細径部 4 3 b と前記モータ軸 7 1 とを連結するカップリング 6 1 の先端部 6 1 a が配置されるようになっている。

20

【 0 0 5 2 】

一方、前記穴部 5 4 の内周面には前記太径部 4 3 a に形成されているリング配置溝 4 3 d に配置されたリング 4 7 の外周面が密着するようになっている。このことによって、この穴部 5 4 と前記太径部 4 3 a との間の水密が保持されて、前記リング部材 5 2 a、5 2 b 側に前記先端キャップ 2 4 内の超音波伝達媒体が流入することが防止されている。

30

【 0 0 5 3 】

本実施形態においては、図 4 (b) で示すように前記ブラシホルダ 5 1 の穴部 5 4 の内周面に前記太径部 4 3 a の外周面が摺動当接する構成の滑り軸受部と、前記連通孔 5 5 の内周面に前記カップリング 6 1 の先端部 6 1 a の外周面が摺動当接する構成の滑り軸受部とを設けて振動子保持部材 4 2 に配設された超音波振動子 4 1 を回転させる構成になっている。

【 0 0 5 4 】

図 5 (a) ないし図 5 (c) を参照して変形例を説明する。

前記超音波振動子 4 1 が配設される振動子保持部材 4 2 の振動子シャフト 4 3 を、2 つの滑り軸受部で回転自在に支持する場合、例えば、図 5 (a) の矢印 A で示す一方側の滑り軸受部を以下のように構成してもよい。つまり、前記ブラシホルダ 5 1 の穴部 5 4 の内周面 5 4 a に、前記太径部 4 3 a のリング 4 7 より後方側に配置されている外周面 4 3 e だけを摺動当接させる。このことにより、振動子シャフト 4 3 の摺動抵抗の軽減を図れる。

40

【 0 0 5 5 】

また、前記図 5 (a) に加えて図 5 (b) の矢印 B で示すように他方側の滑り軸受部を構成する突起部 5 1 b に座ぐり穴形状の穴部 5 1 c を形成してもよい。このことによって、前記連通孔 5 5 の内周面 5 5 a と前記カップリング 6 1 の先端部外周面との摺動面積を減少させて、さらなる摺動抵抗の軽減を図れる。

【 0 0 5 6 】

50

さらに、前記振動子シャフト43を1つの滑り軸受部で回転自在に支持する。その場合には図5(c)の矢印A側には隙間を形成して、矢印B側の連通孔55の内周面55aに前記細径部43bを覆うように配設したカップリング61の先端部外周面を摺動当接させて滑り軸受とする。このことによって、さらなる摺動抵抗の軽減を図れる。

【0057】

また、前記図4(b)に示すように前記振動子シャフト43の細径部43bと前記モータ部70のモータ軸71とを前記カップリング61によって連結して駆動力伝達機構が構成されている。前記振動子シャフト43は、前記カップリング61の外周面所定位置に形成されている雌ネジ部に螺合される例えばビス等の締結部材65によってこのカップリング61に一体的に固定されている。これに対して、前記モータ軸71は、前記カップリング61に図示しない接着剤によって一体的に固定されている。

10

【0058】

なお、図6(a)及び図6(b)の変形例に示すように前記モータ軸71aの断面形状をD字形状に構成するとともに、このモータ軸71aが配設されるカップリング61の孔61aもD字形状に形成する。この構成において、前記孔61aの外形が、前記モータ軸71aの外形より大きく形成して隙間を設けている。このことによって、モータ軸71aが回転しているとき、この隙間分だけ平面部分が摺動することによって、モータ軸71aとカップリング61の回転中心のずれが吸収されてモータ部70にかかる回転負荷の低減を図る一方、モータ軸71aの平面部分が孔61aの平面部分に当たることによって、モータ軸71の回転がカップリング61に伝達されるようになっている。

20

【0059】

また、図6(c)の変形例に示すように三体に別れて構成され、摺動することによって軸中心の心ずれを吸収する三部材カップリング機構61Aによって前記細径部43bと前記モータ軸71とを連結するようにしてもよい。この三部材カップリング機構61Aは、前記細径部43bが配設される第1孔部66aを有する第1管状部材66と、前記モータ軸71が配設される第2孔部67aを有する第2管状部材67と、この孔部67aと前記孔部66aとに配設される軸部68a、68bを有する連結部材68とで構成されている。

【0060】

図7(a)に示すように前記ブラシホルダ51は、断面形状が略D字形状で、所定位置にはブラシ取り付け平面51dが形成されている。このブラシホルダ51には前記ブラシ取り付け平面51dに前記ブラシ部材53a、53bをそれぞれ配設するための切り欠き部51eが形成されている。

30

【0061】

したがって、この切り欠き部51eを介して、前記ブラシ取り付け平面51dにブラシ部材53a、53bを配設することができるようになっている。前記ブラシ部材53a、53bは弾性を有する導電性部材で形成されており、前記リング部材52a、52bの外周面に付勢力によって電氣的に接触するように形作られている。具体的には、前記ブラシ部材53a、53bの初期折り曲げ形状は、破線に示すように折り曲げ角度が鋭角に形成されており、前記リング部材52a、52bの外周面に対して付勢接触している状態では前記角度が略直角になるように設定されている。

40

【0062】

前記ブラシ取り付け平面51dに設けられたブラシ部材53a、53bは前記絶縁性樹脂部材59によって封止されているが、そのさらに外側には絶縁テープ37が巻回される。このことによって、前記先端部本体21aとの間の絶縁を、太径にすることなく、より確実なものにしている。

【0063】

図7(b)に示すように前記エンコーダ部60には前記着磁ドラム62に対向するように前記センサ63が設けられている。このセンサ63は、前記着磁ドラム62に設けられた着磁部の検出を行うものである。このセンサ63は基板63a上に搭載されており、こ

50

の基板 63a をユニットハウジング 33 の所定位置に配設されたセンサ設置用ブロック 64 上に取り付け固定することによって、図に示すように着磁ドラム 62 に近接配置されるようになっている。そして、前記基板 63a に設けられている信号線 93a が接合される信号線固定部と、前記先端部本体 21a との間の絶縁を図る目的で絶縁テープ 37 が所定量巻回されている。

【0064】

図 7(c) に示すように前記モータ部 70 を構成するモータ本体 72 の先端部に配設された弾性シート部材 73 は、前記ユニットハウジング 33 の基端側内周面に配置されている。このユニットハウジング 33 の外周面所定位置には、例えば 3 つの雌ネジ部が設けられており、この雌ネジ部に螺合されるモータ回転係止手段であるビス等の固定部材 75 の締め付け力によって前記モータ本体 72 に配設されている弾性シート部材 73 を押圧して、このモータ本体 72 が回転することを防止するように固定している。なお、この固定部材 75 の押圧力は、モータ駆動時にモータ本体 72 が回転することを防止する力量であればよい。

10

【0065】

前記ユニットハウジング 33 に配設される前記モータ本体 72 は、前記弾性シート部材 73 の変形量の分だけ、このユニットハウジング 33 内で、配置位置状態の調整を行うことが可能になっている。

【0066】

したがって、前記カップリング 61 で連結された振動子シャフト 43 の中心軸と前記モータ軸 71 の中心軸とが多少心ずれした状態であっても、前記モータ軸 71 を回転状態にすることによって、前記モータ本体 72 が前記弾性シート 73 を変形させて、このモータ軸 71 の中心軸と前記振動子シャフト 43 の中心軸とが一致して回転状態になって超音波振動子 41 が回転される。

20

【0067】

このように、モータ部を弾性シートを介してハウジングに配設することによって、カップリングで連結された振動子シャフトの中心軸とモータ軸の中心軸との間で心ずれが多少あった場合でも、モータ軸を停止状態から回転状態に切り替えることによって、モータハウジングが弾性シートを変形させてるように移動して、このモータ軸の中心軸と振動子シャフトの中心軸とを一致させた状態にすることができる。

30

【0068】

このことによって、振動子シャフトにモータ軸の回転が回転ムラなく伝達されて、超音波振動子が最良の状態でも回転する。また、駆動モータの回転駆動力が効率良く振動子シャフトに伝達される。さらに、振動子シャフトの中心軸とモータ軸の中心軸とが芯ずれして駆動モータに負荷がかかることが確実に防止される。

【0069】

また、モータ部を弾性シートを介してハウジングに配設する際、振動子シャフトの中心軸とモータ軸の中心軸との調整を微細に行う必要がなくなるので、モータ部を配設する際の作業性を大幅に向上させることができる。

【0070】

なお、前記モータ部 70 の前記ユニットハウジング 33 への固定は、上述した固定部材 75 によって弾性シート部材 73 を押圧するものに限定されるものではなく、図 8(a) 及び図 8(b) に示すように前記ユニットハウジング 33 の細径部 36 にモータ配置穴 36a に連通する周方向切り欠き部 36b を設け、この切り欠き部 36b に対してモータ回転係止手段として前記固定部材 75 に代えて、糸巻き固定部 76 を設ける構成にしてもよい。このとき、モータ駆動時において、モータ本体 72 が回転することを防止する押圧力で前記弾性シート部材 73 を押圧するように糸巻き固定部 76 を形成する。このことによって、上述と同様の作用及び効果を得ることができる。

40

【0071】

また、図 8(c) 及び図 8(d) に示すように前記ユニットハウジング 33 の内径に対

50

して前記モータ本体 7 2 の外径寸法をやや細径に形成し、このモータ本体 7 2 の外周面側にモータ保持手段となる後述するネジ部材の外形寸法より大径な透孔 7 4 a を形成した係止部材 7 4 を例えば接着によって固定する。加えて、前記ユニットハウジング 3 3 の所定位置に前記周方向切り欠き部 3 6 b を形成する代わりに雌ネジ部 3 6 c を形成し、この雌ネジ部 3 6 c にモータ回転係止手段となるネジ部材 3 8 を螺合させる構成にしてもよい。この螺合状態のとき、前記ネジ部材 3 8 の先端部は、前記モータ配置穴 3 6 a の内周面より所定量突出させる。このことによって、前記ネジ部材 3 8 の先端部が、前記モータ本体 7 2 に固定された係止部材 7 4 に形成されている透孔 7 4 a 内に遊嵌配置される。

【0072】

この構成によれば、前記モータ部 7 0 をモータ配置穴 3 6 a に配設させた状態において、モータ部 7 0 には多少のがたが生じる。しかし、前記モータ軸 7 1 を回転させた状態においては、モータ本体 7 2 ががたつきの分だけ回転移動され、その後、前記透孔 7 4 a に引っかかった状態、即ち、前記ネジ部材 3 8 に、モータ本体 7 2 に固定された係止部材 7 4 が当接した状態になる。すると、このモータ本体 7 2 の回転移動が停止されて、前記ユニットハウジング 3 3 に対して前記モータ本体 7 2 が保持された状態になる。このとき、前記カップリング 6 1 で連結された振動子シャフト 4 3 の中心軸と前記モータ軸 7 1 の中心軸とが一致した状態になって、上述と同様の作用及び効果を得ることができる。

【0073】

図 7 (d) に示すように前記ケーブル保護部 9 0 のケーブル固定部 9 6 には前記第 1 信号ケーブル 9 2、第 2 信号ケーブル 9 3 の中途部が例えば糸巻き接着部 9 8 によって一体に固定される。これらケーブル 9 1、9 2 の中途部を、前記ケーブル固定部 9 6 に糸巻き固定する際、前記信号線 9 1 a、9 2 a の信号線固定部に負荷がかからないように、少なくともこれら信号線 9 1 a、9 2 a の信号線固定部近傍においては、弛みを持たせた状態にしておく。

【0074】

上述のように構成した振動子ユニット 3 0 を前記先端部本体 2 1 a のユニット孔 2 1 d に配置する際には、まず前記振動子ユニット 3 0 をユニット孔 2 1 d に略配置した状態にする。その後、前記固定リング部材 8 1 を例えば蟹目レンチを用いて回転させ、この固定リング部材 8 1 の雄ネジ 8 1 a をユニット孔 2 1 d に形成されている雌ネジ 2 1 e に螺合させていく。そして、前記固定リング部材 8 1 が回転移動されていくことによって、前記振動子ユニット 3 0 を構成するユニットハウジング 3 3 に設けられている太径部 3 4 の太径部端面が前記ユニット孔 2 1 d に形成されている位置決め面 2 1 g に当接した状態になる。このことによって、振動子ユニット 3 0 の先端部本体 2 1 a への固定が完了する。このとき、先端部本体 2 1 a の先端面から超音波振動子 4 1 が所定量だけ突出した突出状態になる。

【0075】

その後、前記超音波振動子 4 1 を覆い包むように先端部本体 2 1 a のキャップ配設部 2 1 f に先端キャップ 2 4 を配置し、この状態で、例えばステンレス鋼で形成したリンク状取り付け部材 8 2 (図 3 参照) を前記キャップ配設部 2 1 f に係入配置させる。このことによって、先端キャップ 2 4 が拡開することを防止された状態で先端部本体 2 1 a への固定が完了する。この後、前記先端キャップ 2 4 内に超音波伝達媒体 2 8 を充満させる。

【0076】

この超音波伝達媒体 2 8 としては例えば、流動パラフィン・水・カルボキシメチルセルロース水溶液等である。そして、この超音波伝達媒体 2 8 は、例えば図 3 に示すように先端キャップ 2 4 の先端部分に形成されている先端開口 2 4 a から注入されるようになっている。この先端開口 2 4 a は密栓部材 2 9 によって水密的に塞がれるようになっている。また、前記先端キャップ 2 4 は超音波透過性材質である例えば低密度ポリエチレンやポリメチルペンテン等によって形成されている。

【0077】

このようにして組み立てられた超音波内視鏡 1 は超音波観測装置 1 4 と組み合わされて

使用される。

即ち、前記超音波観測装置14を介して振動子ユニット30のモータ部70への電流供給を行うと、前記モータ部70のモータ軸71が回転されて、このモータ軸71の回転がカップリング61を介して振動子シャフト43の細径部43bに伝達される。すると、この振動子シャフト43を有する振動子保持部材42に配設されている超音波振動子31が回転状態になってラジアル走査を開始する。

【0078】

このとき、前記カップリング61で連結された振動子シャフト43の中心軸と前記モータ軸71の中心軸とが多少心ずれした状態であっても、前記モータ軸71を回転状態にすることによって、前記モータ本体72が前記弾性シート73を変形させて、このモータ軸71の中心軸と前記振動子シャフト43の中心軸とが一致した最良の状態ですべて超音波振動子41が回転される。

10

【0079】

なお、上述した実施形態においては駆動力伝達機構を超音波内視鏡1の振動子ユニット30に設ける構成を示しているが、駆動力伝達機構を図9に示す医療装置の回転処置ユニットに設けるようにしてもよい。

【0080】

図9に示すように本実施形態においては駆動力伝達機構が医療装置である回転処置具100に設けている。この回転処置具100は、挿入部101の先端部に回転刃102を備えている。この回転処置具100は、前記挿入部101を構成するシース103と、回転処置ユニット104とで主に構成されている。

20

【0081】

具体的に、前記回転処置ユニット104は、前記回転刃102と、モータ部110と、このモータ部110が配設されるユニットハウジング105とで構成されている。このユニットハウジング105には前記モータ部110に加えて、前記回転刃102から突出する回転刃軸部102aを軸支する回転刃軸受部106が配設されている。

【0082】

前記モータ部110には、モータ軸111を有する駆動モータであるモータ本体（不図示）112と、このモータ本体の外装を構成する管状のモータハウジング112と、このモータハウジング112の先端部外周面に一体的に配設されるシート状に形成されたモータ保持手段である弾性シート113とで主に構成されている。この弾性シート113は、柔軟性を有して変形自在な例えばゴム部材等で所定の厚み寸法に形成されている。

30

【0083】

前記回転刃軸受部106に支持された回転刃軸部102aの端部と前記モータ軸111の端部とはカップリング107によって一体的に連結固定されている。

【0084】

前記モータ部110を構成するモータハウジング112の先端部に配設された弾性シート113は、前記ユニットハウジング105の略中央部に配置される。このユニットハウジング105の外周面所定位置には、図示は省略するが例えば3つの雌ネジ部が設けられており、この雌ネジ部に螺合されるモータ回転係止手段であるビス等の固定部材の押圧力によって前記モータハウジング112が固定されている。このときの前記固定部材の押圧力は、モータ駆動時にモータハウジング112が回転することを防止する力量であればよい。

40

【0085】

前記ユニットハウジング105に配設される前記モータハウジング112は、前記弾性シート113の変形量の分だけ、このユニットハウジング105内で、配置位置の調整を行うことが可能になっている。

【0086】

したがって、前記カップリング107で一体的に連結固定された回転刃軸部102aの中心軸と前記モータ軸111の中心軸とが多少心ずれした状態であっても、前記モータ軸

50

1 1 1 を回転状態にすることによって、前記モータハウジング 1 1 2 が前記弾性シート 1 1 3 を変形させて、このモータ軸 1 1 1 の中心軸と前記回転刃軸部 1 0 2 a の中心軸とが一致して回転状態になって回転刃 1 0 2 が回転される。

【0087】

このように、モータ部を弾性シートを介してハウジングに配設することによって、カップリングで連結された回転刃軸部の中心軸とモータ軸の中心軸との間で心ずれが多少あった場合でも、モータ軸を回転状態に切り替えることによって、モータハウジングが弾性シートを変形させてるように移動して、このモータ軸の中心軸と振動子シャフトの中心軸とを一致させた状態にすることができる。

【0088】

このことによって、振動子シャフトにモータ軸の回転が回転ムラなく伝達されて、超音波振動子が最良の状態で行く。また、駆動モータの回転駆動力が効率良く振動子シャフトに伝達される。さらに、振動子シャフトの中心軸とモータ軸の中心軸とが芯ずれして駆動モータに負荷がかかることが確実に防止される。

【0089】

その他の作用及び効果は前記超音波内視鏡の駆動力伝達機構と同様である。

【0090】

なお、符号 1 0 9 はガイドワイヤである。このガイドワイヤ 1 0 9 はモータ部 1 1 0、カップリング 1 0 7、回転刃軸部 1 0 2 a 及び回転刃 1 0 2 に設けられているワイヤ孔に挿通配置されている。

【0091】

なお、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。

【図面の簡単な説明】

【0092】

【図 1】本実施形態の超音波内視鏡を含む超音波診断装置の構成を説明する図

【図 2】先端部本体の構成を説明する断面図

【図 3】超音波内視鏡の先端部の構成を説明する図

【図 4】振動子ユニットの構成を説明する図

【図 5】滑り軸受の他の構成例を説明する図

【図 6】モータ軸と細径部との他の取り付け構造を説明する図

【図 7】図 3 の各断面線における断面形状を説明する図

【図 8】モータ部のユニットハウジングへの他の取り付け構造を説明する図

【図 9】駆動力伝達機構を備えた回転処置ユニットの構成を説明する図

【符号の説明】

【0093】

1 ... 超音波内視鏡

3 0 ... 振動子ユニット

3 3 ... ユニットハウジング

4 3 ... 振動子シャフト

4 3 b ... 細径部

6 1 ... カップリング

7 0 ... モータ部

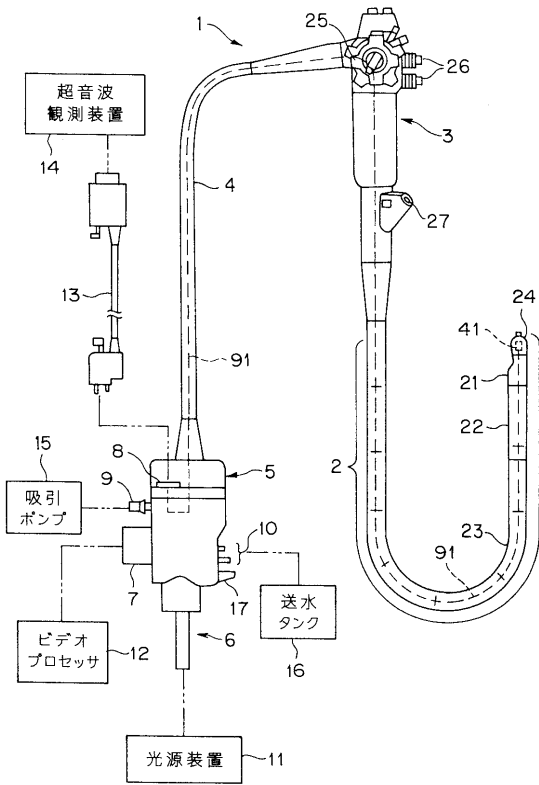
7 1 ... モータ軸

7 2 ... モータハウジング

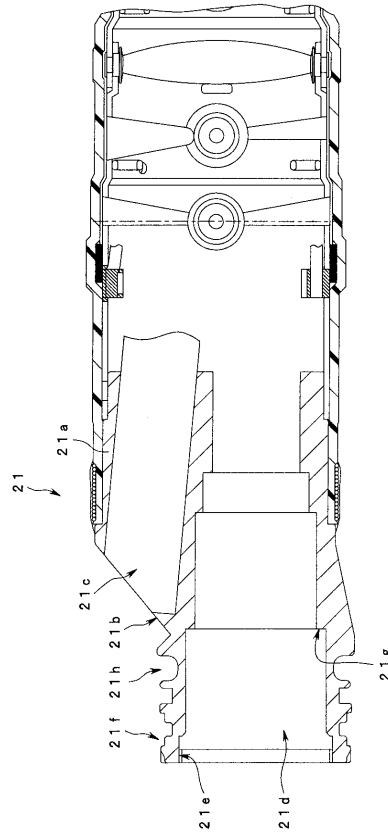
7 3 ... 弾性シート

7 5 ... 固定部材

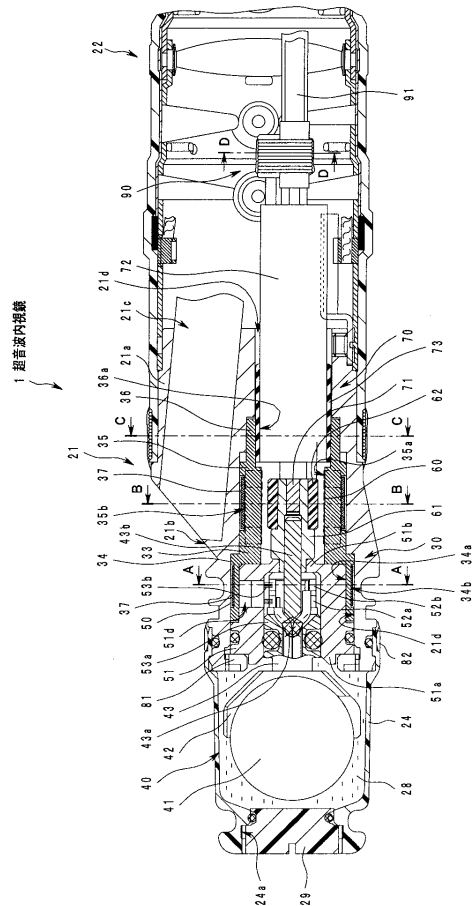
【図 1】



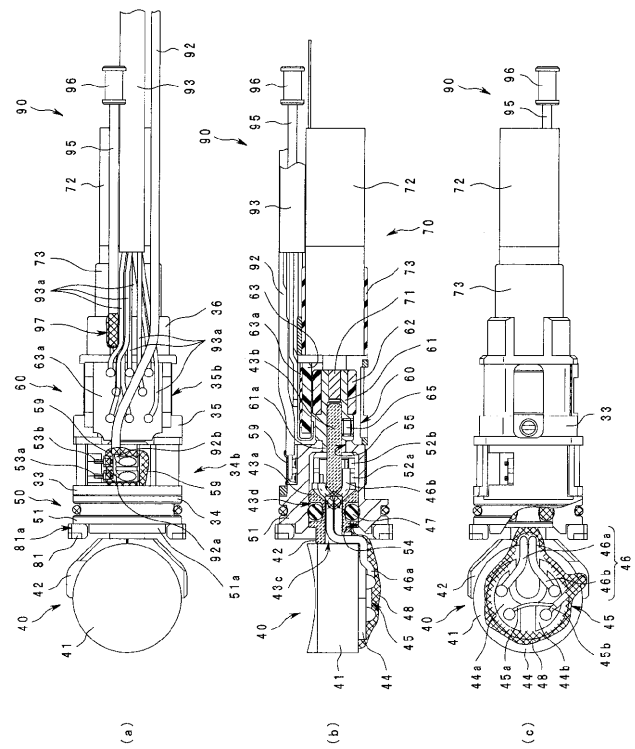
【図 2】



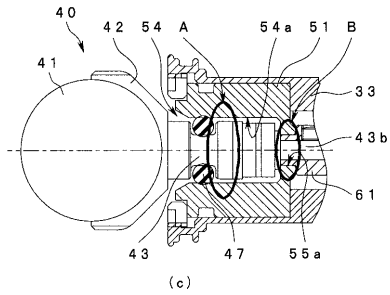
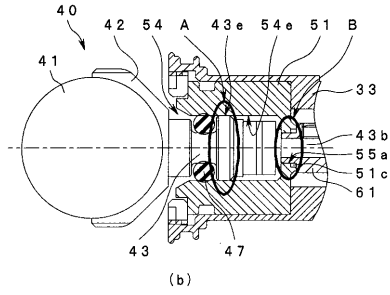
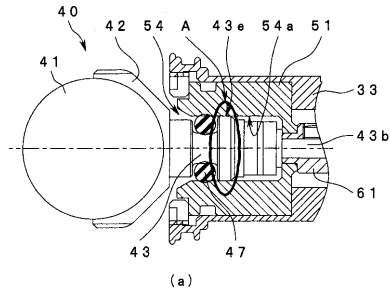
【図 3】



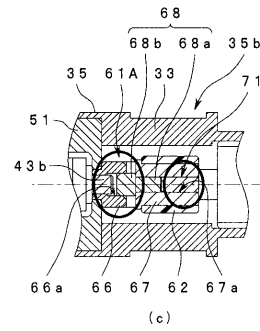
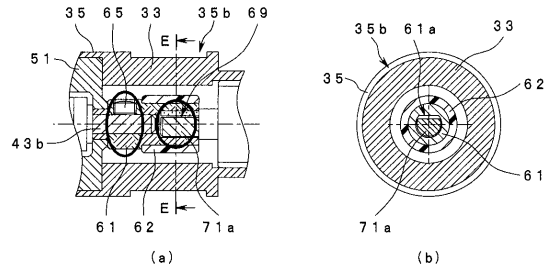
【図 4】



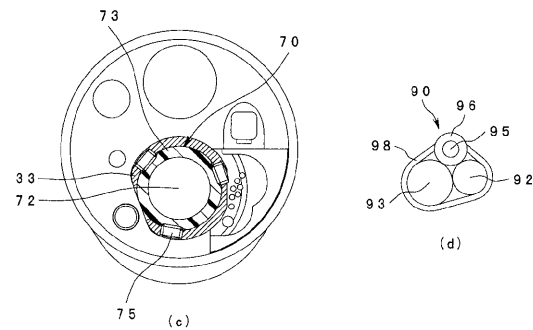
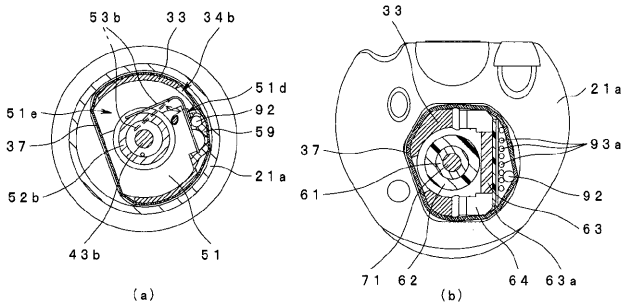
【図5】



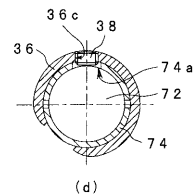
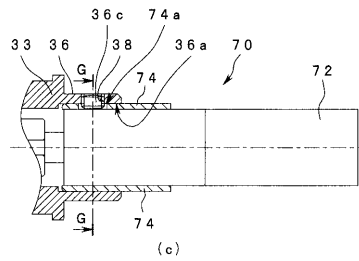
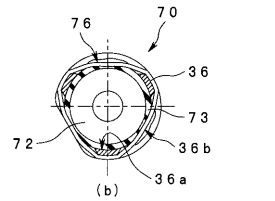
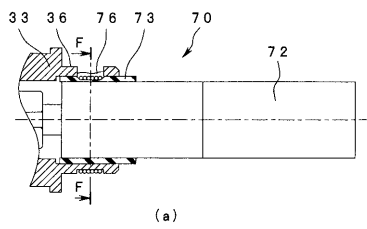
【図6】



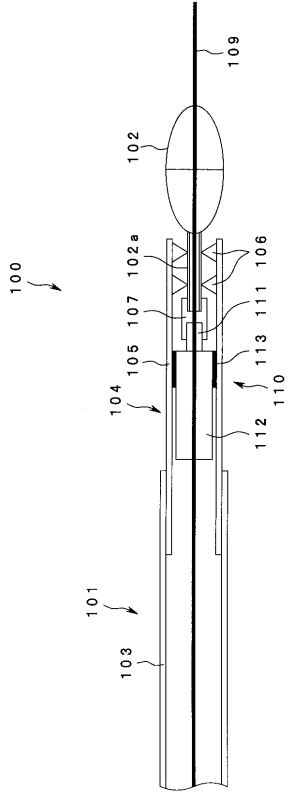
【図7】



【図8】



【 図 9 】



专利名称(译)	驱动力传递机构和超声波内窥镜		
公开(公告)号	JP2005130946A	公开(公告)日	2005-05-26
申请号	JP2003368049	申请日	2003-10-28
[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	内田 优子		
发明人	内田 优子		
IPC分类号	A61B8/12		
FI分类号	A61B8/12		
F-TERM分类号	4C601/BB14 4C601/BB24 4C601/EE04 4C601/EE09 4C601/FE02 4C601/GA14 4C601/GA30 4C601/GB41		
代理人(译)	伊藤 进		
其他公开文献	JP4426821B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

解决的问题：在驱动电动机的旋转状态下将电动机轴的旋转有效地传递到旋转体的旋转轴而不会增加尖端部分的直径或增加硬质长度，从而使旋转体成为理想的。提供一种超声波内窥镜，该超声波内窥镜通过能够以各种旋转状态旋转的驱动力传递机构，以稳定的状态旋转配置有超声波换能器的换能器保持部，从而能够得到良好的超声波断层图像。要做。布置在马达主体72中的弹性片73被固定构件75挤压，以将马达主体72固定到单元壳体33。固定构件75的按压力是在电动机被驱动时防止电动机主体72旋转的力量。即使当通过联接器61连接的振动器轴43和电动机轴71的中心轴线偏心时，弹性片73也通过电动机轴71的旋转而变形，并且电动机轴71也旋转。如图71所示，摆动轴43的中心轴与摆动轴43的中心轴一致，从而达到最佳的旋转状态。 [选择图]图7

