

(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2005-46277  
(P2005-46277A)

(43) 公開日 平成17年2月24日(2005.2.24)

(51) Int.Cl.<sup>7</sup>  
A61B 1/00

F I  
A61B 1/00 320A

テーマコード (参考)  
4C061

審査請求 未請求 請求項の数 4 O L (全 18 頁)

(21) 出願番号	特願2003-205190 (P2003-205190)	(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43番2号
(22) 出願日	平成15年7月31日 (2003.7.31)	(74) 代理人	100076233 弁理士 伊藤 進
		(72) 発明者	倉 康人 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オ リンパス光学工業株式会社内
		(72) 発明者	梶 国英 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オ リンパス光学工業株式会社内
		(72) 発明者	岡田 勉 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オ リンパス光学工業株式会社内
		最終頁に続く	

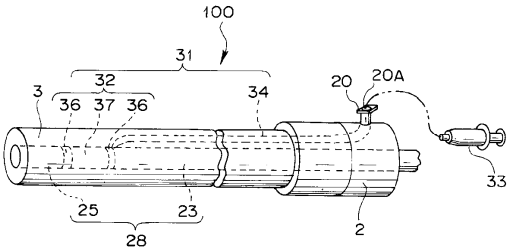
(54) 【発明の名称】 内視鏡システム

(57) 【要約】

【課題】 オーパチューブ内で内視鏡の挿入部が撓むことなく、該挿入部または挿入部に挿通される処置具がオーパチューブの先端から所望の位置まで正確に延出することができる内視鏡システムを提供する。

【解決手段】 操作部の操作手段が操作されることによって湾曲する湾曲部25が先端に設けられた挿入部28を有する内視鏡と、挿入部28を挿通可能な管状部材であり、挿通された挿入部28の形状変化によって受動的に湾曲する可撓性管部3と、挿入部28が挿通された際に可撓性管部3を任意の形状に固定可能な形状保持手段とを具備するオーパチューブと、を有する内視鏡システム100であって、オーパチューブと該オーパチューブに挿通される内視鏡の挿入部28とを互いに固定する固定手段31を有することを特徴とする。

【選択図】 図6



**【特許請求の範囲】****【請求項 1】**

操作部の操作手段が操作されることによって湾曲する湾曲部が先端に設けられた挿入部を有する内視鏡と、

上記内視鏡の上記挿入部を挿通可能な管状部材であり、挿通された上記挿入部の形状変化によって受動的に湾曲する可撓性管部と、上記挿入部が挿通された際に上記可撓性管部を任意の形状に固定可能な形状保持手段とを具備するオーバチューブと、

を有する内視鏡システムであって、

上記オーバチューブと上記オーバチューブに挿通される上記内視鏡の挿入部とを互いに固定する固定手段を有することを特徴とする内視鏡システム。

10

**【請求項 2】**

上記可撓性管部は、内シースと外シースの 2 層で構成され、上記外シースの内側に設けられた上記内シースの外周には、上記外シースの内周面に接触することにより摩擦力を発生する螺旋状の摩擦部材が配設されており、

上記形状保持手段は、上記摩擦部材の摩擦力を調整する摩擦力調整機構を有していることを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡システム。

**【請求項 3】**

上記固定手段は、上記内視鏡の挿入部と上記オーバチューブの少なくとも一方に設けられていることを特徴とする請求項 1 または請求項 2 に記載の内視鏡システム。

**【請求項 4】**

上記固定手段は、送気または送水により膨張するバルーンであり、少なくとも 1 個以上設けられたことを特徴とする請求項 1、請求項 2 または請求項 3 に記載の内視鏡システム。

20

**【発明の詳細な説明】****【0001】****【発明の属する技術分野】**

本発明は、内視鏡システム、詳しくは、内視鏡と該内視鏡が挿通される内視鏡用オーバチューブより構成される内視鏡システムに関する。

**【0002】****【従来の技術】**

周知のように、近年、内視鏡挿入部の先端部に、対物光学系、固体撮像素子及び回路基板などで構成した撮像装置を内蔵させて、上記対物光学系でとらえた観察像を固体撮像素子によって光電変換し、この光電変換した電気信号を信号ケーブルを介して内視鏡外部装置である画像処理装置に伝送して画像信号を生成し、この画像信号をモニタ画面上に表示して内視鏡像の観察を行える電子内視鏡装置（以下、内視鏡と称す）が広く利用されている。この内視鏡を用いることにより、術者は、例えば人体内の臓器の観察及び治療等の各種処置を行うことができる。また、従来からの広く一般に用いられている内視鏡挿入部の内部にファイバスコプを設け、内視鏡像の観察を行える光学式内視鏡も周知である。

30

**【0003】**

このような内視鏡を体腔内に挿入する場合、まず、内視鏡の挿入部の可撓管部よりも硬めに形成された管状のチューブ、所謂内視鏡用オーバチューブ（以下、オーバチューブとも称す）を体腔内に挿入して内視鏡の挿入部の挿入経路を確保し、その後、オーバチューブの内部空間に観察したい部位まで内視鏡の挿入部を挿入する手法が広く一般に知られている。このように、内視鏡の挿入部の挿入にオーバチューブを用いれば、このオーバチューブはある程度の硬さを有するため、その内部空間に挿入される挿入部の可撓管部のたるみを防ぐことができ、さらに奥へと挿入部を挿入する際に、該挿入部の先端部に押し込む力を有効に伝達することが可能となる。

40

**【0004】**

このようなオーバチューブを有する内視鏡システムにおいて、オーバチューブに該オーバチューブの硬さを調整するための可撓性調整機構を設け、上記オーバチューブが挿入される臓器の硬さに応じて、オーバチューブの硬さを変化させることにより、挿入の際の患者

50

の苦痛を軽減する技術の提案がなされている（例えば特許文献 1 参照）。

【 0 0 0 5 】

【 特 許 文 献 1 】

特 開 2 0 0 2 - 3 6 9 7 9 1 号 公 報

【 0 0 0 6 】

【 発 明 が 解 決 し よ う と す る 課 題 】

ところで、内視鏡の内部に、鉗子等の処置具を挿入して体腔内の組織を採取する際には、まず、術者は、オーバチューブとともに内視鏡を体腔内に挿入し、次に、オーバチューブに挿通した内視鏡の挿入部先端においてとらえられた観察像を見ながら、所望の組織を採取したい部位を決定する。その後、術者は、内視鏡の挿入部に鉗子を挿通して、この鉗子が内視鏡の挿入部から延出した状態において、内視鏡の挿入部を押し込むことにより、該挿入部をオーバチューブの先端部から延出させ、所望の部位の組織の採取を行う。

10

【 0 0 0 7 】

しかしながら、内視鏡の種類によっては、内視鏡の挿入部の径が、オーバチューブの内部空間に径に比して非常に小さい場合も有る。よって、この場合、内視鏡の挿入部を押し込むと、該内視鏡の挿入部がオーバチューブの内部空間内において撓んでしまう。このことにより、体腔内の鉗子の位置が挿入前に観察像を見ながら内視鏡術者が決定した所望の部位から位置がずれてしまい、狙った部位の組織を採取することが難しくなる虞がある。このことは、特許文献 1 では何ら考慮がなされていない。

【 0 0 0 8 】

本発明の目的は、上記問題点に鑑みてなされたものであり、その目的は、オーバチューブ内で内視鏡の挿入部が撓むことなく、該挿入部または挿入部に挿通される処置具がオーバチューブの先端から所望の位置まで正確に延出することができる内視鏡システムを提供するにある。

20

【 0 0 0 9 】

【 課 題 を 解 決 す る た め の 手 段 、 及 び 作 用 】

上記目的を達成するために本発明による内視鏡システムは、操作部の操作手段が操作されることによって湾曲する湾曲部が先端に設けられた挿入部を有する内視鏡と、上記内視鏡の上記挿入部を挿通可能な管状部材であり、挿通された上記挿入部の形状変化によって受動的に湾曲する可撓性管部と、上記挿入部が挿通された際に上記可撓性管部を任意の形状に固定可能な形状保持手段とを具備するオーバチューブと、を有する内視鏡システムであって、上記オーバチューブと上記オーバチューブに挿通される上記内視鏡の挿入部とを互いに固定する固定手段を有することを特徴とする。

30

【 0 0 1 0 】

また、上記可撓性管部は、内シースと外シースの 2 層で構成され、上記外シースの内側に設けられた上記内シースの外周には、上記外シースの内周面に接触することにより摩擦力を発生する螺旋状の摩擦部材が配設されており、上記形状保持手段は、上記摩擦部材の摩擦力を調整する摩擦力調整機構を有していることを特徴とし、さらに、上記固定手段は、上記内視鏡の挿入部と上記オーバチューブの少なくとも一方に設けられていることを特徴とし、また、上記固定手段は、送気または送水により膨張するバルーンであり、少なくとも 1 個以上設けられたことを特徴する。

40

【 0 0 1 1 】

【 発 明 の 実 施 の 形 態 】

以下、図面を参照して本発明の実施形態を説明する。

図 1 は、本発明の第 1 の実施形態を示す内視鏡システムにおける内視鏡の挿入部と操作部及び内視鏡の挿入部を挿通自在な内視鏡用オーバチューブを示した斜視図、図 2 は、図 1 の内視鏡用オーバチューブを操作部側から見た右側面図、図 3 は、図 1 の内視鏡用オーバチューブの拡大縦断面図、図 4 は、図 1 の内視鏡用オーバチューブ 1 の移動溝 5 内の操作レバー 4 の移動状態を示した部分拡大正面図である。

【 0 0 1 2 】

50

図 1 に示すように、内視鏡システム 100 は、内視鏡 30 と内視鏡用オーバチューブ 1 から構成されている。内視鏡 30 は、湾曲部 25、可撓性管部 23 より構成される挿入部 28 と、折れ止め部 24 と、操作部 26 とにより、その主要部が構成されている。操作部 26 には、湾曲部 25 を湾曲操作するための操作手段である湾曲操作ノブ 27 と、処置具等を挿入するための挿入口 80A (図 19 参照) を有する処置具挿通部 80 とが配設されている。

【0013】

操作部 26 の湾曲操作ノブ 27 が操作されることによって湾曲する湾曲部 25 は、挿入部 28 の先端部において可撓性管部 23 に連結されて配設されており、折れ止め部 24 は、内視鏡 30 の基端部に配設された操作部 26 と可撓性管部 23 との間に配設されている。

10

【0014】

尚、内視鏡 30 は、所謂一般的な内視鏡であり、湾曲部 25、可撓性管部 23、折れ止め部 24、操作部 26 は、内部空間を有しており、該内部空間には、ライトガイドケーブル、及び処置具等が挿入できるようになってなっている。また、内視鏡 30 の先端部には、対物レンズ等が配設されているが、これらの説明は省略する。

【0015】

オーバチューブ 1 は、挿入部 (可撓性管部) 3 と、操作部 2 とにより、その主要部が構成されている。可撓性管部 3 は、内部に内視鏡 30 の挿入部 28 が挿通可能な内視鏡挿通孔 13 (図 2 参照) を有する、例えば柔らかい樹脂の筒状部材で形成されており、挿通された挿入部 28 の形状変化に応じて受動的に湾曲する。操作部 2 は、内部に内視鏡 30 の挿入部 28 が挿通可能な内視鏡挿通孔 13 (図 2 参照) を有する筒状部材で形成されており、外シース固定部材 10 と内シース固定部材 12 とを有している。また、操作部 2 には、後述する溝 5 が形成されており、該溝 5 には、可撓性管部 3 の形状を任意の形状に固定するための後述する操作レバー 4 が嵌入されている。また、操作部 2 には、後述するバルーン 37 (図 5 参照)、137 (図 12 参照) を膨張させるための制御手段である送気/送水装置、またはシリンジが接続される開口となる開口部 20A を有する投与口金であるルーアー口金 20 が配設されている。

20

【0016】

詳しくは、図 3 に示すように、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 は、外シース 7 と、該外シース 7 よりも径の小さい内シース 6 の 2 層で構成されており、該内シース 6 の外周には、螺旋状の板状管である摩擦部材 8 がオーバチューブの挿入方向に沿って、例えば挿入方向に対し右巻きに配設されている。該摩擦部材 8 の一端は、上記挿入方向の先端部の固定部 11 において内シース 6 の外周に固定されている。また、内シース 6 及び内シース固定部材 12 の内部空間は、内視鏡挿通孔 13 を構成しており、該内視鏡挿通孔 13 に、内視鏡 30 の挿入部 28 (図 1 参照) が挿通可能となっている。

30

【0017】

内シース 6 の基端部は、筒状の内シース固定部材 12 の内周に接着固定されており、外シース 7 の基端部は、筒状の外シース固定部材 10 の内周に接着固定されている。内シース固定部材 12 の挿入方向前部の外周は、摩擦部材 8 の摩擦力を調整する摩擦調整機構である筒状の伝達部材 9 を介して外シース固定部材 10 の内周面に対して摺動可能に嵌合されており、伝達部材 9 は、摩擦部材 8 の外周に固定されている。また、伝達部材 9 の外周の一部には、例えば V の字形状を有する切り欠き 9A が形成されており、該切り欠き 9A には、操作部 2 の溝 5 に嵌入された形状保持手段である操作レバー 4 の基端部が固定されている。尚、伝達部材 9 は、摩擦部材 8 に固定されていなくともよく、操作レバー 4 の回転力を摩擦部材 8 に伝達できれば良い。

40

【0018】

よって、操作レバー 4 を図 4 に示す移動溝 5A の位置から、移動溝 5B の位置に移動させると、伝達部材 9 は一定の方向に回転し、この回転が、例えば上記挿入方向に対し右巻きの螺旋状の摩擦部材 8 に伝達される。よって、例えばこの回転力が右回りの力であれば、該摩擦部材 8 の各々には、それぞれ挿入方向に略直交する方向に広がる力が働き、該摩擦

50

部材 8 は、外シース 7 の内周面と摩擦力を以て接触する。このことにより、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 の形状を任意の形状で固定することができる。

【 0 0 1 9 】

逆に、操作レバー 4 を図 4 に示す移動溝 5 B の位置から、移動溝 5 A の位置に移動させると、伝達部材 9 を介して、例えば上記挿入方向に対し右巻きの螺旋状の摩擦部材 8 には、上記挿入方向に対し左周りの力が伝達される。よって、該摩擦部材 8 の各々には、それぞれ上記挿入方向に略直交する方向に狭まる力が働き、該摩擦部材 8 は、基の状態に戻る。このことにより、固定したオーバチューブ 1 の可撓性管部 3 の形状を解除することができる。

【 0 0 2 0 】

また、操作部 2 には、外シース固定部材 1 0 及び内シース固定部材 1 2 を貫通して、内視鏡挿通孔 1 3 とオーバチューブ 1 の外方とを連通（貫通）する連通孔 1 5 が形成されており、該連通孔 1 5 の外方側の開口には、内部に開口部 2 0 A を有する工の字状のルアー口金 2 0 が配設されている。このルアー口金 2 0 の開口部 2 0 A には、上述したように、バルーン 3 7（図 5 参照）、1 3 7（図 1 2 参照）を膨張させるための制御手段である送気 / 送水装置、またはシリンジを接続するためのコネクタが接続される。

【 0 0 2 1 】

図 5 は、図 1 の内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 に取り付けられる外付けバルーンの斜視図、図 6 は、図 5 の外付けバルーン 3 1 を内視鏡システム 1 0 0 の内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 に取り付けられた状態を示す部分斜視図、図 7 は、図 6 の外付けバルーン 3 1 のバルーン 3 7 を膨張させてオーバチューブ 1 と内視鏡の挿入部 2 8 とを互いに固定した状態を示す部分斜視図である。

【 0 0 2 2 】

図 5 に示すように、固定手段である外付けバルーン 3 1 は、バルーン部 3 2 と膨張管路（以下、管路と称す）3 4 とにより主要部が構成されている。バルーン部 3 2 は、内部に空間 3 2 A を有する筒状部材で形成されており、例えばラテックスまたはポリウレタンで構成された膨張部であるバルーン 3 7 と取り付け部 3 6 とにより構成されている。

【 0 0 2 3 】

バルーン 3 7 は、バルーン部 3 2 の略中央に形成されており、管部 3 4 を通して供給される送気または送水により膨張するようになっている。また、取り付け部 3 6 は、バルーン部 3 2 の先端部と基端部に、バルーン 3 7 を挟接するように形成されており、バルーン部 3 2 の空間 3 2 A 内に内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 が挿通し、バルーン部 3 2 を挿入部 2 8 の外周面に取り付ける際の固定部となる。バルーン部 3 2 は、空間 3 2 A に内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 が挿通され、取り付け部 3 6 が挿入部 2 8 に、例えば糸巻き固定されることにより、図 6 に示すように、該挿入部 2 8 の湾曲部 2 5 に当接しない位置、即ち可撓性管部 2 3 の外周面に着脱自在に固定される。尚、このバルーン部 3 2 は、内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 と一体に形成しても良い。

【 0 0 2 4 】

管部 3 4 は、例えばテフロン（R）またはシリコンで形成されており、先端部は、バルーン部 3 2 のバルーン 3 7 に接続、固定されており、基端部は、図 6 に示すように、上述したオーバチューブ 1 の口金 2 0 の開口部 2 0 A の内視鏡挿通孔 1 3 側（図 3 参照）に接続される。この管部 3 4 は、口金 2 0 に制御手段である送気 / 送水装置 4 4（図 1 4 参照）、またはシリンジ 3 3 が接続され、送気または送水が行われた場合、例えば空気または水をバルーン 3 7 に送気若しくは送水するための管路である。

【 0 0 2 5 】

このように構成された外付けバルーン 3 1 は、内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 を、オーバチューブ 1 の内視鏡挿通孔 1 3 に挿通する前に取り付けられる。まず、術者は、外付けバルーン 3 1 のバルーン部 3 2 の空間 3 2 A 内に、内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 を挿通させる。次に、術者は、外付けバルーン 3 1 の 2 つの取り付け部 3 6 を、挿入部 2 8 の可撓性管部 2 3 の先端の外周面に、例えば糸巻きにより固定する。さらに、術者は、外付けバルーン 3 1 の

10

20

30

40

50

管部 3 4 の基端部を上述したように、オーバチューブ 1 の口金 2 0 の開口部 2 0 A の内視鏡挿通孔 1 3 側 ( 図 3 参照 ) に接続する。

【 0 0 2 6 】

その後、術者は、外付けバルーン 3 1 が取り付けられた内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 を、オーバチューブ 1 の内視鏡挿通孔 1 3 に挿通させる。この状態が、図 6 に示す状態であり、術者は、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 の先端部と挿入部 2 8 の先端部を略同位置にした状態で、体腔内に挿入していく。このことにより、術者は、体腔内を撮像した内視鏡像を見ながら、挿入部 2 8 が内部に挿通されたオーバチューブ 1 を先へと挿入していくことができる。

【 0 0 2 7 】

ここで、例えば、体腔内の所望の部位、例えば患部の組織を採取したい場合は、まず、術者は、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 と挿入部 2 8 の先端を、体腔内のその患部の直前に移動させる。この移動が終了したら、術者は、内視鏡 3 0 の操作部 2 の操作レバー 4 を移動溝 5 A の位置から移動溝 5 B の位置 ( いずれも図 4 参照 ) まで移動させる。このことにより、上述したように、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 の形状が固定される。

【 0 0 2 8 】

このオーバチューブ 1 の可撓性管部 3 の形状を固定した状態で、術者は、例えばシリンジ 3 3 を口金 2 0 の開口部 2 0 A に装着し、シリンジ 3 3 を用いて送気または送水を行う。これにより、バルーン部 2 3 のバルーン 3 7 は、図 7 に示すように膨張し、オーバチューブ 1 の内シース 6 ( 図 3 参照 ) の略先端側の内周面に当接する。このことにより、内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 と、オーバチューブ 1 とは、互いに固定される。

【 0 0 2 9 】

この固定状態において、術者は、内視鏡 3 0 の内部空間に鉗子等の処置具 3 8 を操作部 2 6 の処置具挿通部 8 0 の開口 8 0 A から挿通させ、患部 3 9 に向かって処置具 3 8 を挿入部 2 8 の先端から延出させて、患部 3 9 の組織の採取を行う。この際、内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 と、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 とは、互いに固定されているため、処置具 3 8 は、患部 3 9 からずれることなく、挿入部 2 8 の先端から正確に患部 3 9 に向かって突没させることができる。尚、この際、固定された内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 と、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 とを押し込むことにより、術者は、オーバチューブ 1 の先端から延出された処置具 3 8 を用いて、患部 3 9 の組織を採取するようにしても、処置具 3 8 を正

【 0 0 3 0 】

このように、本発明の第 1 の実施形態を示す内視鏡装置においては、外付けバルーン 3 1 のバルーン部 3 2 の空間 3 2 A に、内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 の可撓性管部 2 3 を挿通させた。また、バルーン部 3 2 のバルーン 3 7 に接続された管部 3 4 をオーバチューブ 1 の口金 2 0 の開口部 2 0 A に接続し、該開口部 2 0 A にシリンジ 3 3 を接続して送気を行った。このことにより、バルーン 3 7 は、膨張し、オーバチューブ 1 の内シース 6 の内周に当接する。よって、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 と内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 は、互いに固定されるため、該挿入部の内部に処置具 3 8 を挿通して患部 3 9 の組織を採取する際、処置具 3 8 は、患部 3 9 からずれることなく、オーバチューブ 1 の先端から正確に患部 3 9 に向かって突没させることができる。また、固定したオーバチューブ 1 の可撓性管部 3 と内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 とを押し込んで、オーバチューブ 1 の先端から突出した処置具 3 8 を用いて患部 3 9 の組織を採取するようにしても、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 内で内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 が撓むことない。

【 0 0 3 1 】

尚、本第 1 の実施形態においては、内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 が挿通される外付けバルーン 3 1 は、図 8、図 9 に示すように複数個であっても良い。このように複数個で内視鏡の挿入部 2 8 とオーバチューブ 1 とを互いに固定すれば、より固定性が増すことは勿論である。また、複数個の外付けバルーン 3 1 のバルーン 3 7 は、同時に膨張させる必要がなく、使い方に応じて、複数個の内、所望する外付けバルーン 3 1 のバルーン 3 7 のみを膨張さ

10

20

30

40

50

せるようにしても良い。

【0032】

また、外付けバルーン31の管部34の基端部は、オーバチューブ1の開口部20Aを有するルアー口金20に接続されると示したが、これに限らず、図10に示すように、外付けバルーン31の管部34の基端部に口金35を形成して、該口金35に直接シリンジ33を接続して送気を行っても良い。この場合、図11に示すように、オーバチューブ1の操作部2の基端部の内シース固定部材12の内周に、条に形成された凹状の配管部12Aを設け、該配管部12Aより、外付けバルーン31の管部34をオーバチューブ1の外方に出しても良い。このような構成によれば、オーバチューブ1に開口部20Aを有するルアー口金20を配設する必要がない。

10

【0033】

さらに、外付けバルーン31の取り付け部36は、挿入部28の可撓性管部23の先端の外周面に、例えば糸巻きにより着脱自在に固定されると示したが、これに限らず、挿入部28の可撓性管部23の先端の外周面に、着脱自在に固定できるのであれば、どのようなものを用いて固定しても構わない。

【0034】

図12は、本発明の第2の実施形態を示す内視鏡システムにおけるオーバチューブ1と内視鏡30の挿入部28との固定状態を示す断面図である。

この第2の実施形態の内視鏡システムを構成する内視鏡の挿入部と操作部及びオーバチューブの構成は、上記図1乃至図4に示した内視鏡システムと殆ど同じであるが、本実施の形態では、バルーン部32は、内視鏡30の挿入部28の外周に取り付けずに、オーバチューブの可撓性管部の内周に設けた点のみが異なる。よって、この相違点のみを説明し、第1の実施形態と同様の構成には同じ符号を付し、その説明は省略する。

20

【0035】

図12に示すように、内視鏡システム200は、オーバチューブ1の可撓性管部3の内シース6（図参照）の内周に、固定手段である外周当接バルーン131が配されている。該外周当接バルーン131は、バルーン部132と管路134とにより主要部が構成されている。バルーン部132は、浮き輪状を有している。尚、この他のバルーン部132と管路134の構成は、上述した第1の実施形態と同じである。

【0036】

バルーン部132の取り付け部136は、バルーン部132の先端部と基端部に、膨張部であるバルーン137を挟接するように形成されており、オーバチューブ1の可撓性管部3の内シース6（図3参照）の内周面に配設する際の固定部となる。バルーン部132の外周面は、内シース6の内周の略先端部に着脱自在に配される。尚、このバルーン部132は、可撓性管部3の内シース6の内周面の略先端と一体に形成しても良い。

30

【0037】

管部134は、例えばテフロン（R）またはシリコンで形成され、可撓性管部3の内シース6の内周に沿って配設されており、先端部は、バルーン部132のバルーン137に接続、固定され、基端部は、上述したオーバチューブ1の口金20に接続される。この管部134は、口金20に制御手段である送気/送水装置44（図14参照）、またはシリンジ33が接続され、送気または送水が行われた場合、例えば空気または水をバルーン137に送気若しくは送水するための管路である。

40

【0038】

このように構成された外周当接バルーン131のバルーン部132は、例えばシリンジ33を口金20の開口部20Aに装着し、シリンジ33を用いて送気または送水を行うことにより、図12に示すように膨張する。よって、バルーン部132のバルーン137は、内視鏡30の挿入部28の外周面に当接する。このことにより、内視鏡30の挿入部28と、オーバチューブ1の可撓性管部3とは、互いに固定される。

【0039】

このように本発明の第2の実施形態でも、内視鏡30の挿入部28と、オーバチューブ1

50

の可撓性管部 3 とは、外周当接バルーン 1 3 1 により、互いに固定することができるので、この第 2 の実施形態によっても上記第 1 の実施形態と同様の効果を奏することができる。

【 0 0 4 0 】

尚、本第 2 の実施形態においては、外周当接バルーン 1 3 1 のバルーン部 1 3 2 のバルーン 1 3 7 は、内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 と、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 との固定に用いると示したが、これに限らず、バルーン 1 3 7 を用いて、オーバチューブ 1 の先端から突出する内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 の突出力を調整するようにしても良い。よって、この場合、外周外付けバルーン 1 3 1 は、力量調整手段を構成する。

【 0 0 4 1 】

また、外周当接バルーン 1 3 1 は、上述した第 1 の実施形態同様、内シース 6 の内周面に複数個形成しても良いことは云うまでもない。

【 0 0 4 2 】

さらに、外周取り付けバルーン 1 3 1 の管部 1 3 4 の基端部は、オーバチューブ 1 の開口部 2 0 A を有するルアー口金 2 0 に接続されると示したが、これに限らず、上述した第 1 の実施形態同様、図 1 0 に示すように、管部 1 3 4 の基端部に口金を形成して、該口金に直接シリンジ 3 3 を接続して送気を行っても良い。

【 0 0 4 3 】

図 1 3 は、本発明の第 3 の実施形態を示す内視鏡システム 3 0 0 におけるオーバチューブ 1 と内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 との固定を示した斜視図である。

【 0 0 4 4 】

この第 3 の実施形態の内視鏡システムを構成する内視鏡の挿入部と操作部及びオーバチューブの構成は、上述した第 1 の実施形態に示した内視鏡システム 1 0 0 、及び上述した第 2 の実施形態に示した内視鏡システム 2 0 0 と殆ど同じであるが、本実施の形態では、バルーン部は、内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 の外周とオーバチューブ 1 の内シース 6 の内周の両方に設けた点のみが異なる。よって、この相違点のみを説明し、第 1 の実施形態と同様の構成には同じ符号を付し、その説明は省略する。

【 0 0 4 5 】

図 1 3 に示すように、内視鏡システム 3 0 0 は、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 の内シース 6 ( 図 3 参照 ) の内周の先端に、固定手段である外周当接バルーン 1 3 1 のバルーン 1 3 7 が配されている。また、固定手段である外付けバルーン 3 1 は、バルーン部 3 2 の空間 3 2 A に内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 が挿通された場合、取り付け部 3 6 が挿入部 2 8 に、例えば糸巻き固定されることにより、図 1 3 に示すように、該挿入部 2 8 の湾曲部 2 5 に当接しない位置、即ち可撓性管部 2 3 の外周面に着脱自在に固定される。

【 0 0 4 6 】

このように本発明の第 3 の実施形態においても、内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 と、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 とは、外付けバルーン 3 1 及び外周当接バルーン 1 3 1 により、互いに固定することができるので、この第 3 の実施形態によっても上記第 1 の実施形態並びに第 2 の実施形態と同様の効果を奏することができる。

【 0 0 4 7 】

尚、本第 3 の実施形態においては、外周当接バルーン 1 3 1 が、オーバチューブ 1 の内シース 6 の先端部に配されると示したが、これに限らず、外周当接バルーン 1 3 1 を、内シース 6 の挿入方向中程に設けても良い。この場合、外付けバルーン 3 の取り付け部 3 6 を、挿入部 2 8 の可撓性管部 2 3 の先端の外周面に、例えば糸巻きにより固定し、膨張した際、オーバチューブ 1 の内シース 6 ( 図 3 参照 ) の略先端側の内周面に当接するようにすれば良い。

【 0 0 4 8 】

また、第 1 乃至第 3 の実施形態においては、外付けバルーン 3 1 のバルーン 3 7 または外周当接バルーン 1 3 1 のバルーン 1 3 7 を膨張させる際、ルアー口金 2 0 に接続される送気若しくは送水のための手段は、シリンジ 3 3 を例に挙げて説明したが、これに限らず、

10

20

30

40

50



図 1 4 に示すように、送気 / 送水装置 4 4 のコネクタ 4 3 をルアー口金 2 0 に接続しても良い。

【 0 0 4 9 】

この際、術者は、送気 / 送水装置 4 4 に、送気スイッチ 4 5 及び送水スイッチ 4 6 が配設されたフットスイッチ 4 8 を接続し、上記術者の足によりフットスイッチ 4 8 の送気スイッチ 4 5 または送水スイッチ 4 6 を操作することにより、バルーン 3 7 , 1 3 7 に送気若しくは送水を行う。

【 0 0 5 0 】

尚、この送気 / 送水装置 4 4 は、バルーン 3 7 , 1 3 7 内の圧力を検知する手段を含み、その検知手段の検知信号に基づいて、該バルーン 3 7 , 1 3 7 の過膨張を防止することができる。また、このバルーン 3 7 , 1 3 7 の過膨張の防止は、例えば送気 / 送水装置 4 4 内に、内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 の外径のテーブルを記憶させておき、該挿入部 2 8 の外径に応じて、送気または送水量を調整することにより行っても良い。よって、送気 / 送水装置 4 4 は、本発明における検知手段を含む。

【 0 0 5 1 】

また、図 1 5 に示すように、フットスイッチ 4 8 の代わりに、送気 / 送水装置 4 4 に接続され送気スイッチ 4 5 及び送水スイッチ 4 6 が配設されたスイッチユニット 4 7 を、内視鏡 3 0 の操作部 2 6 に、例えば粘着テープにより着脱自在に固定してもよい。

【 0 0 5 2 】

次に、上述した内視鏡システムの使用方法の一例について説明する。上述した第 1 乃至第 3 の実施形態においては、内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 と、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 とは、外付けバルーン 3 1 及び / または外周当接バルーン 1 3 1 を膨張することにより、互いに固定されると示した。

【 0 0 5 3 】

この固定を用いて、先ず、術者は、内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 と、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 とを互いに固定した状態で、図 1 6 に示すように、例えば肛門 4 1 から大腸 S 字結腸 4 2 に挿入する。すると、図 1 7 に示すように、オーバチューブ 1 を押し込む力が、大腸 4 2 の撓んでいる部位 4 2 a に集中してしまい、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 に固定された内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 の先端部が観察したい部位まで挿入し難くなる。

【 0 0 5 4 】

そこで、このオーバチューブ 1 の可撓性管部 3 を押し込む力が大腸 4 2 の撓んでいる部位 4 2 a に集中してしまった状態で、術者は、上述したように、操作レバー 4 を移動溝 5 A の位置から、移動溝 5 B の位置に移動させて（図 4 参照）、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 の形状を固定し、また、膨張している外付けバルーン 3 1 のバルーン 3 7 （図 5 参照）または外周当接バルーン 1 3 1 のバルーン 1 3 7 （図 1 2 参照）を収縮させる。

【 0 0 5 5 】

次に、術者は、内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 をオーバチューブ 1 の可撓性管部 3 の先端部よりさらに挿入していくと、図 1 8 に示すように、挿入部 2 8 の可撓性管部 2 3 及び湾曲部 2 5 は、大腸 S 字結腸 4 2 内の奥部へと延出していく。これは、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 の形状を固定したことにより、図 1 8 に示す挿入部 2 8 を押し込む力 A は、確実に挿入部 2 8 の先端部に伝えられるためであり、該挿入部 2 8 を目的とする挿入方向 A ' に挿入することができる。

【 0 0 5 6 】

さらに、上述したように、操作レバー 4 を移動溝 5 B の位置から、移動溝 5 A の位置に移動させて（図 4 参照）、固定されているオーバチューブ 1 の可撓性管部 3 の形状を解除し、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 を、大腸 S 字結腸 4 2 内の奥部へと延出した内視鏡 3 0 の操作部 2 8 をガイドにして押し込む。そして、挿入部 2 8 の略先端で、外付けバルーン 3 1 及び / または外周当接バルーン 1 3 1 を膨張させることにより、再度、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 と内視鏡 3 0 の挿入部 2 8 とを固定する。

【 0 0 5 7 】

10

20

30

40

50

このように、オーバチューブ 1 と内視鏡 30 の挿入部 28 との固定 / 解除を繰り返して、挿入していくことにより、術者は、オーバチューブ 1 の可撓性管部 3 と内視鏡 30 の挿入部 28 を、容易に大腸 S 字結腸 42 内の奥部へと挿入していくことができる。

【0058】

また、上述した第 1 乃至第 3 の実施形態においては、オーバチューブ 1 の操作部 2 の内シース固定部材 12 の外周面に、図 19 に示すように切り欠き 78 を形成しても良い。このように、切り欠き 78 を形成すれば、オーバチューブ 1 に内視鏡 30 を挿通した際、内視鏡 30 の操作部 26 に形成された、開口 80A を有する処置具挿通部 80 を外方であるオーバチューブから離間する方向に露出させることができる。よって、切り欠き 78 は、本発明における露出部を構成している。

10

【0059】

この処置具挿通部 80 を外方に露出させた状態で、図 19 に示すように、内視鏡 30 の操作部 26 の外周面と、オーバチューブ 1 の内シース固定部材 12 の基端部の外周面とを固定用ベルト 79 で固定する。よって、内視鏡 30 とオーバチューブ 1 とは、挿入方向に対して基端部でも確実に固定することができる。よって、オーバチューブ 1 の操作部 2 は、本発明における保持部を構成しており、固定用ベルト 79 は、本発明における固定保持手段を構成している。

【0060】

尚、この基端部での内視鏡 30 とオーバチューブ 1 との固定は、図 20 に示すように、オーバチューブ 1 の操作部 2 の内シース固定部材 12 の基端部に、支点 248b を中心に揺動可能に固定した固定レバー 248 を配設し、該固定レバー 248 を用いて行っても良い。詳しくは、図 20 に示すように、固定レバー 248 は、操作部 2 の内シース固定部材 12 の基端部に固定された支点 248b と、該支点 248b よりもオーバチューブ 1 の内視鏡挿通孔 13 側に形成され、また先端にゴム等で構成された当接部 248a が形成された一腕部 248c と、該支点 248b よりもオーバチューブ 1 から離間する方向に形成された他腕部 248d とにより、構成されている。

20

【0061】

固定レバー 248 の一腕部 248c は、内視鏡 30 を固定していない状態では、内視鏡 30 を挿通した際、操作部 26 の折れ止め部 24 が係止する内シース固定部材 12 の内周面に形成された傾斜面 12a に沿って位置している。尚、この位置では、当接部 248a は、内視鏡 30 の外周面には当接していない。

30

【0062】

この固定レバー 248 を用いて、内視鏡 30 をオーバチューブ 1 に固定するには、術者は、該固定レバー 248 の他腕部 248d を一方向に動かす。このことにより、一腕部 248c の先端部に形成された当接部 248a は、内視鏡 30 の例えば挿入部 28 の外周面と弾性力を以て圧接する。よって、内視鏡 30 とオーバチューブ 1 とは、挿入方向に対して基端部でも確実に固定することができる。このことにより、固定レバー 248 は、本発明における固定保持手段を構成している。

【0063】

尚、この固定レバー 248 の他腕部 248d は、内視鏡 30 を固定したオーバチューブ 1 を体腔内に挿入する際、術者が握るグリップ部として用いても良い。

40

【0064】

また、この基端部での内視鏡 30 とオーバチューブ 1 との固定は、図 21 に示すように、オーバチューブ 1 の操作部 2 の内シース固定部材 12 の基端部の外周に、締め付けゴム 250 を有する締め付けリング 251 を嵌合し、該締め付けリング 251 を用いて行っても良い。

【0065】

締め付けリング 251 は、挿入部 28 の挿入方向に対し基端部側に、挿入方向と略直交する方向の中央に挿通孔 251A が形成された面 251b を有しており、同面 251b の挿入方向先端側の面には、挿入方向に幅を持ち、上記挿通孔 251A と同じ大きさの挿通孔

50

を有するリング状の締め付けゴム 250 が配設されている。この締め付けゴム 250 の外周は、内シース固定部材 12 の内周面に形成された傾斜面 12a に対向している。また、締め付けリング 251 の内周面、およびオーバチューブ 1 の内シース固定部材 12 の外周面には、互いに螺合するねじが形成されている。

【0066】

このように構成された締め付けリング 251 を一方向に回転させると、締め付けゴム 250 の外周は、傾斜面 12a と弾性力を以て当接し、かつ、締め付けゴム 250 の内周は、内視鏡 30 の例えば挿入部 28 の外周面と弾性力を以て圧接する。よって、内視鏡 30 とオーバチューブ 1 とは、挿入方向に対して基端部でも確実に固定することができる。このことにより、締め付けリング 251 は、本発明における固定保持手段を構成している。

10

【0067】

また、上述した第 1 乃至第 3 の実施形態においては、オーバチューブ 1 の操作部 2 の外周面に、牽引装置であるフック 68 を固定して設けても良い。該フック 68 に例えば天井に一端が固定された紐の他端を固定すれば、術者は、オーバチューブ 1 から手を離れたまま作業を行うことができる。また、上述のように、オーバチューブ 1 と内視鏡 30 とを固定すれば、術者は、オーバチューブ 1 及び内視鏡 30 から手を離して処置等の各種作業に集中することができる。よって、フック 68 は、本発明における支持部材を構成している。

【0068】

また、図 23 に示すように、操作部 2 を支持台 65 に一端を支持された支柱 64 の他端に固定しても、術者は、オーバチューブ 1 または及び内視鏡 30 から手を離して処置等の各種作業に集中することができる。この場合、支持台 65 は、図 24 に示すように机 90 に、クランプ装置 66 を用いてねじ 67 によって机 90 を挟んで固定しても良い。よって、支持台 65、支柱 64、クランプ装置 66 は、本発明における支持部材を構成している。

20

【0069】

[付記]

以上詳述した如く、本発明の実施形態によれば、以下の如き構成を得ることができる。即ち、

(1) 操作部の操作手段が操作されることによって湾曲する湾曲部が先端に設けられた挿入部を有する内視鏡と、

上記内視鏡の上記挿入部を挿通可能な管状部材であり、挿通された上記挿入部の形状変化によって受動的に湾曲する可撓性管部と、上記挿入部が挿通された際に上記可撓性管部を任意の形状に固定可能な形状保持手段とを具備するオーバチューブと、

30

を有する内視鏡システムであって、

上記オーバチューブと該オーバチューブに挿通される上記内視鏡の挿入部とを互いに固定する固定手段を有することを特徴とする内視鏡システム。

【0070】

(2) 付記 1 において、上記可撓性管部は、内シースと外シースの 2 層で構成され、上記外シースの内側に設けられた上記内シースの外周には、上記外シースの内周面に接触することにより摩擦力を発生する螺旋状の摩擦部材が配設されており、

上記形状保持手段は、上記摩擦部材の摩擦力を調整する摩擦力調整機構を有していることを特徴とする内視鏡システム。

40

【0071】

(3) 付記 1 または付記 2 において、上記固定手段は、上記内視鏡の挿入部、及び / または上記オーバチューブに設けられていることを特徴とする内視鏡システム。

【0072】

(4) 付記 1、付記 2 または付記 3 において、上記固定手段は、送気または送水により膨張するバルーンであり、少なくとも 1 個以上設けられたことを特徴とする内視鏡システム。

【0073】

(5) 付記 1 から付記 4 のいずれかにおいて、上記オーバチューブは、挿通された上記内視鏡の上記可撓性管部の内部空間から外部に開口する開口部をさらに有し、

50

上記開口部は、上記固定手段であるバルーンの膨張管路、または上記固定手段に送気または送水する、制御手段またはシリンジが接続される開口であることを特徴とする内視鏡システム。

【0074】

(6) 付記3, 付記4または付記5において、上記内視鏡の挿入部に配設された上記固定手段は、上記内視鏡の挿入部の外周に対して着脱自在であることを特徴とする内視鏡システム。

【0075】

(7) 付記1において、上記オーバチューブに配設された上記固定手段は、上記オーバチューブの先端から突出する上記挿入部の突出力を調整する力量調整手段を構成することを特徴とする内視鏡システム。 10

【0076】

(8) 付記5において、上記制御手段は、フットスイッチを有し、内視鏡操作者の足で操作可能とすることを特徴とする内視鏡システム。

【0077】

(9) 付記5において、上記制御手段は、スイッチユニットを有し、該スイッチユニットは、上記内視鏡の操作部に着脱自在に設けられていることを特徴とする内視鏡システム。

【0078】

(10) 付記5において、上記制御手段は、上記固定手段の膨張圧力を検知する手段を有し、上記オーバチューブの先端から突出する上記挿入部の突出力を調整する力量調整手段を構成することを特徴とする内視鏡システム。 20

【0079】

(11) 付記1において、上記オーバチューブは、上記内視鏡を保持する保持部を有していることを特徴とする内視鏡システム。

【0080】

(12) 付記11において、上記保持部は、上記オーバチューブの操作部であることを特徴とする内視鏡システム。

【0081】

(13) 付記12において、上記保持部は、内視鏡の処置具挿入口を露出する、露出部を有していることを特徴とする内視鏡システム。 30

【0082】

(14) 付記12において、上記保持部は、内視鏡を固定する固定保持手段を有していることを特徴とする内視鏡システム。

【0083】

(15) 付記14において、上記固定保持手段は、上記内視鏡の操作部または挿入部に当接可能なレバーであることを特徴とする内視鏡システム。

【0084】

(16) 付記14において、上記固定保持手段は、上記内視鏡の操作部に嵌合可能な締め付けリングであることを特徴とする内視鏡システム。

【0085】

(17) 付記11において、上記オーバチューブは、該オーバチューブを支持する支持部材を有すると共に、保持が不要であることを特徴とする内視鏡システム。 40

【0086】

(18) 付記17において、上記支持部材は、牽引装置であることを特徴とする内視鏡システム。

【0087】

(19) 付記17において、上記支持部材は、クランプ装置であることを特徴とする内視鏡システム。

【0088】

(20) 付記17において、上記支持部材は、支柱及び支持台であることを特徴とする内 50

視鏡システム。

【 0 0 8 9 】

【 発 明 の 効 果 】

以上説明したように本発明によれば、オーバチューブ内で内視鏡の挿入部が撓むことなく、該挿入部または挿入部に挿通される処置具がオーバチューブの先端から所望の位置まで正確に延出することができる内視鏡システムを提供することができる。

【 図 面 の 簡 単 な 説 明 】

【 図 1 】 本発明の第 1 の実施形態を示す内視鏡システムにおける内視鏡の挿入部と操作部及び内視鏡の挿入部を挿通自在な内視鏡用オーバチューブを示す斜視図。

【 図 2 】 図 1 中の内視鏡用オーバチューブを操作部側から見た右側面図。

10

【 図 3 】 図 1 中の内視鏡用オーバチューブの拡大縦断面図。

【 図 4 】 図 1 中のオーバチューブ 1 の移動溝 5 内の操作レバー 4 の移動状態を示す部分拡大正面図。

【 図 5 】 図 1 中の内視鏡の挿入部に取り付けられる外付けバルーンの斜視図。

【 図 6 】 図 5 中の外付けバルーンを内視鏡システムに取り付けた状態を示す部分斜視図。

【 図 7 】 図 6 中の外付けバルーンを膨張させてオーバチューブと内視鏡の挿入部とを互いに固定した状態を示す部分斜視図。

【 図 8 】 図 5 中の外付けバルーンを複数個内視鏡システムに取り付けた状態を示す部分斜視図。

【 図 9 】 図 8 中の複数個の外付けバルーンを膨張させてオーバチューブと内視鏡の挿入部とを互いに固定した状態を示す部分斜視図。

20

【 図 1 0 】 図 5 中の外付けバルーンの管部の基端部に口金を形成した変形例を示す斜視図。

【 図 1 1 】 図 1 中のオーバチューブの操作部の基端部の内シース固定部材に、開口部を設けた変形例を示す正面図。

【 図 1 2 】 本発明の第 2 の実施形態を示す内視鏡システムにおけるオーバチューブと内視鏡の挿入部との固定を示す断面図。

【 図 1 3 】 本発明の第 3 の実施形態を示す内視鏡システムにおけるオーバチューブと内視鏡の挿入部との固定を示す斜視図。

【 図 1 4 】 オーバチューブのルアー口金にフットスイッチ 4 8 により操作される送気 / 送水装置のコネクタを接続した変形例を示す斜視図。

30

【 図 1 5 】 図 1 4 中の送気 / 送水装置に接続されるスイッチユニットを内視鏡の操作部に取り付けた変形例を示す斜視図。

【 図 1 6 】 内視鏡の挿入部と、オーバチューブの可撓性管部とを互いに固定した状態で、肛門から大腸 S 字結腸に挿入した状態を示す図。

【 図 1 7 】 図 1 6 中のオーバチューブを押し込む力が、大腸の撓んでいる部位に集中して、内視鏡の挿入部の先端部が観察したい部位まで挿入し難くなる状態を示す図。

【 図 1 8 】 図 1 7 中の内視鏡の挿入部が、大腸 S 字結腸 4 2 内の奥部へと延出していくことを示す図。

【 図 1 9 】 オーバチューブの操作部に切り欠きを形成し、該切り欠きから内視鏡の操作部に形成された、処置具挿通部 8 0 を露出させた変形例を示す斜視図。

40

【 図 2 0 】 オーバチューブの基端部での内視鏡とオーバチューブとの固定を、固定レバーを用いて行う変形例を示す断面図。

【 図 2 1 】 オーバチューブの基端部での内視鏡とオーバチューブとの固定を、締め付けリングを用いて行う変形例を示す断面図。

【 図 2 2 】 オーバチューブの操作部の外周面に、フックを固定した変形例を示す斜視図。

【 図 2 3 】 オーバチューブの操作部を支持台に一端を固定された支柱の他端に固定した変形例を示す斜視図。

【 図 2 4 】 図 2 3 中の支持台をクランプ装置を用いて机に固定した変形例を示す斜視図。

【 符 号 の 説 明 】

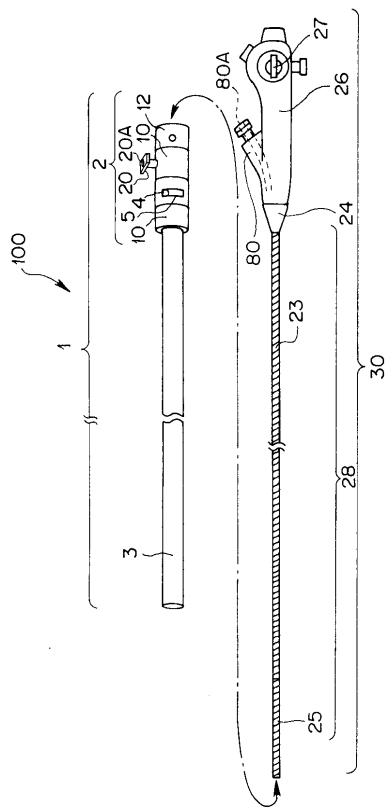
50

- 1 ... オーバチューブ
- 3 ... 可撓性管部
- 4 ... 操作レバー（形状保持手段）
- 5 ... 移動溝（形状保持手段）
- 6 ... 内シース
- 7 ... 外シース
- 8 ... 摩擦部材
- 9 ... 伝達部材（摩擦力調整機構）
- 20A ... 開口部
- 25 ... 湾曲部
- 26 ... 操作部
- 27 ... 湾曲操作ノブ（操作手段）
- 28 ... 挿入部
- 30 ... 内視鏡
- 31 ... 外付けバルーン（固定手段）
- 33 ... シリンジ
- 34, 134 ... バルーンの膨張管路
- 44 ... 送気／送水装置（制御手段）（力量調整手段）
- 47 ... スイッチユニット
- 48 ... フットスイッチ
- 131 ... 外周当接バルーン（固定手段）（力量調整手段）
- 100, 200, 300 ... 内視鏡システム

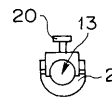
10

20

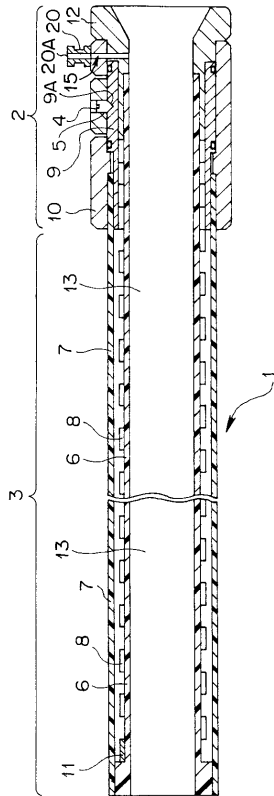
【図 1】



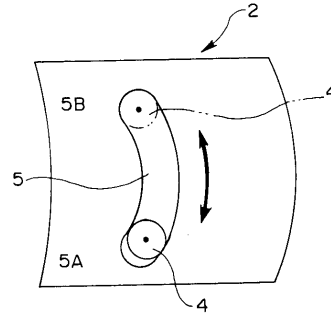
【図 2】



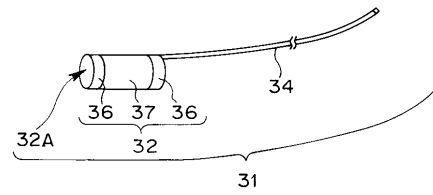
【図 3】



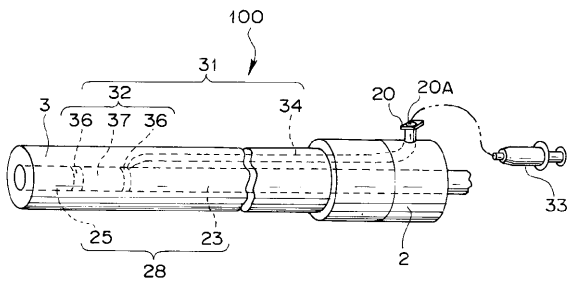
【図 4】



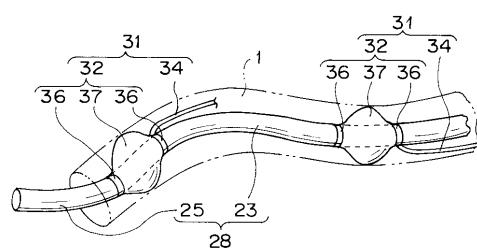
【図 5】



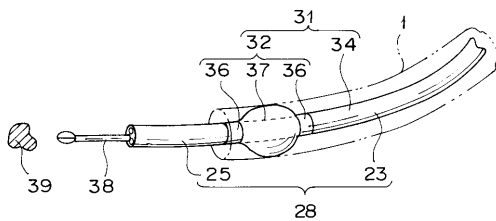
【図 6】



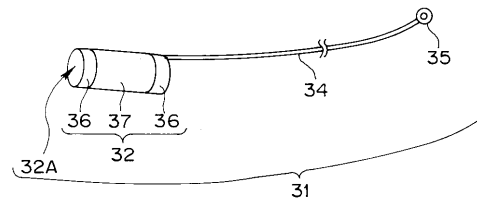
【図 9】



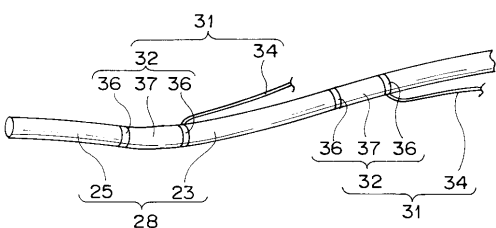
【図 7】



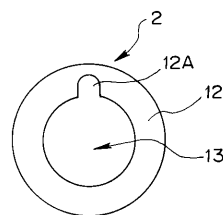
【図 10】



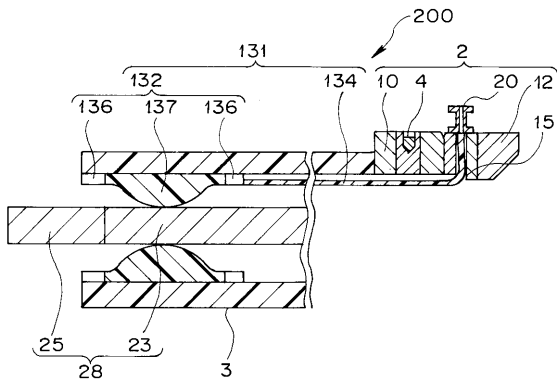
【図 8】



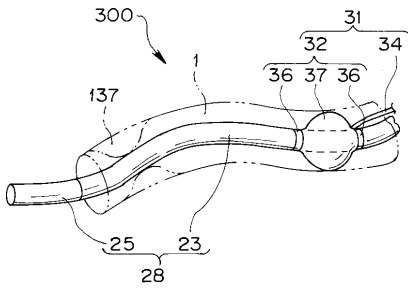
【図 11】



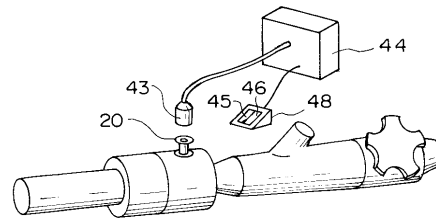
【図 1 2】



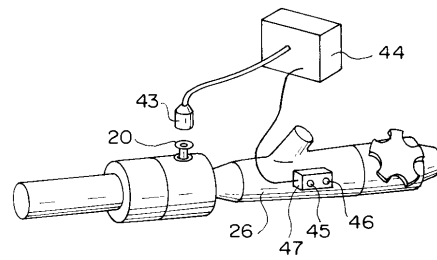
【図 1 3】



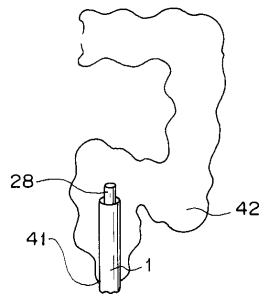
【図 1 4】



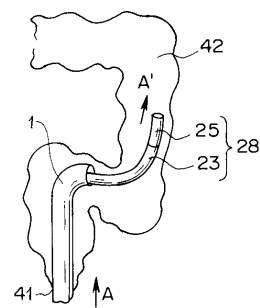
【図 1 5】



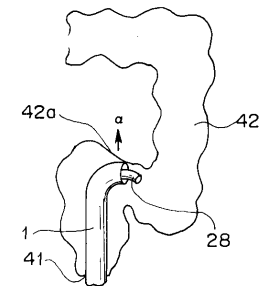
【図 1 6】



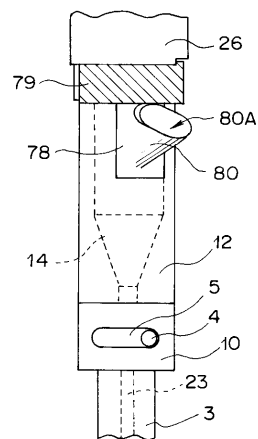
【図 1 8】



【図 1 7】

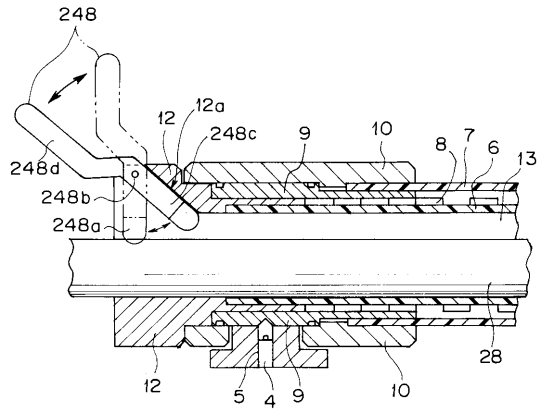


【図 1 9】

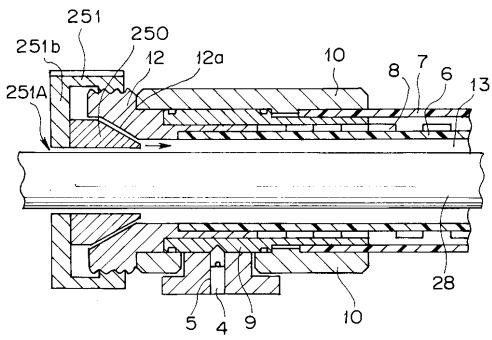




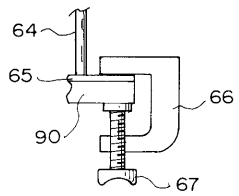
【図 20】



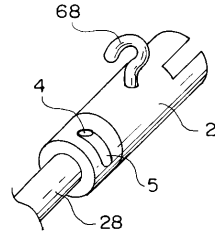
【図 21】



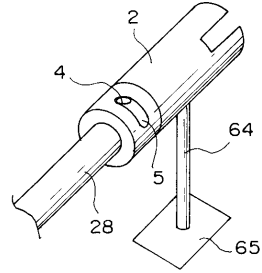
【図 24】



【図 22】



【図 23】



---

フロントページの続き

- (72)発明者 三日市 高 康  
東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 オリンパス光学工業株式会社内
- (72)発明者 松井 頼夫  
東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 オリンパス光学工業株式会社内
- (72)発明者 中村 俊夫  
東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 オリンパス光学工業株式会社内
- (72)発明者 窪田 哲丸  
東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 オリンパス光学工業株式会社内
- (72)発明者 吉本 羊介  
東京都渋谷区幡ヶ谷 2 丁目 4 3 番 2 号 オリンパス光学工業株式会社内
- F ターム(参考) 4C061 AA00 BB00 CC00 DD03 FF21 GG22 JJ11

专利名称(译)	<无法获取翻译>		
公开(公告)号	<a href="#">JP2005046277A5</a>	公开(公告)日	2006-08-03
申请号	JP2003205190	申请日	2003-07-31
[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	倉康人 梶国英 岡田勉 三日市高康 松井頼夫 中村俊夫 窪田哲丸 吉本羊介		
发明人	倉 康人 梶 国英 岡田 勉 三日市 ▲高▼康 松井 頼夫 中村 俊夫 窪田 哲丸 吉本 羊介		
IPC分类号	A61B1/00		
CPC分类号	A61B1/00078		
FI分类号	A61B1/00.320.A		
F-TERM分类号	4C061/AA00 4C061/BB00 4C061/CC00 4C061/DD03 4C061/FF21 4C061/GG22 4C061/JJ11 4C161/AA00 4C161/BB00 4C161/CC00 4C161/DD03 4C161/DD06 4C161/FF21 4C161/FF29 4C161/GG22 4C161/JJ11		
代理人(译)	伊藤 进		
其他公开文献	JP2005046277A JP4383115B2		

#### 摘要(译)

解决的问题：为了防止内窥镜的插入部在外套管内弯曲，并且将通过插入部插入的插入部或治疗工具从套管的顶端准确地延伸到期望的位置。提供内窥镜系统。解决方案：内窥镜具有插入部分28和管状构件，该插入部分28具有弯曲部分25，该弯曲部分通过操作操作部分的操作装置而弯曲，该弯曲部分25设置在远端。挠性管部3由于插入部28的形状的变化而被动地弯曲，并且具有能够在插入部28插入时将挠性管部3固定为任意形状的形状保持机构。内窥镜系统100具有外套管和用于将外套管与穿过外套管插入的内窥镜的插入部28彼此固定的固定装置31。[选择图]图6

