

(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2006-296576
(P2006-296576A)

(43) 公開日 平成18年11月2日(2006.11.2)

(51) Int.C1.	F 1	テーマコード (参考)
A61B 1/00 (2006.01)	A 61 B 1/00	300 D
G01B 7/00 (2006.01)	G 01 B 7/00	R
G02B 23/24 (2006.01)	G 02 B 23/24	A
		2 F 06 3
		2 H 04 0
		4 C 06 1

審査請求 未請求 請求項の数 4 O L (全 19 頁)

(21) 出願番号	特願2005-120043 (P2005-120043)	(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43番2号
(22) 出願日	平成17年4月18日 (2005.4.18)	(74) 代理人	100076233 弁理士 伊藤 進
		(72) 発明者	三好 義孝 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オ リンパスメディカルシステムズ株式会社内
		(72) 発明者	小野田 文幸 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オ リンパスメディカルシステムズ株式会社内
		(72) 発明者	丹羽 寛 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オ リンパスメディカルシステムズ株式会社内

最終頁に続く

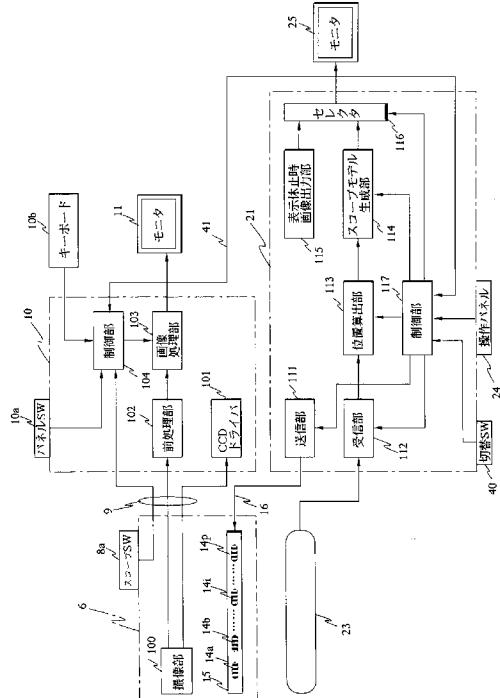
(54) 【発明の名称】内視鏡形状検出装置

(57) 【要約】

【課題】必要に応じたタイミングで内視鏡の挿入形状を表示する。

【解決手段】検出装置21は、液晶モニタ25におけるスコープモデルの表示をオン／オフする切替スイッチ40と、ソースコイル14iの各位置を算出する位置算出部113と、位置算出部113が算出したソースコイル14iの各位置に基づき、電子内視鏡6のスコープモデルを生成するスコープモデル生成部114と、表示休止時画像格納部115に格納されている表示休止時画像とスコープモデル生成部114からのスコープモデル画像を選択的に液晶モニタ25に出力するセレクタ116と、これら各部を制御する制御部117とを備えて構成される。

【選択図】図5



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

被検体に挿入される内視鏡の挿入部の内部に複数の磁界発生素子及び複数の磁界検出素子の一方の素子を配置し、被検体の外部に他方の素子を配置して、前記挿入部の内部に配置された一方の素子の各位置を前記他方の素子の位置を基準に用いて検出する検出手段と、

前記検出手段を制御すると共に、前記検出手段の検出結果に基づき、内視鏡挿入部の形状を推定する形状推定手段と、

前記形状推定手段が推定した前記内視鏡挿入部の形状のモデル画像を生成するモデル画像生成手段と、

前記モデル画像の表示手段への表示を制御する画像表示制御手段と
を備えたことを特徴とする内視鏡形状検出装置。

【請求項 2】

前記画像表示制御手段は、前記モデル画像の表示手段へのオン／オフ表示を指示するスイッチ手段である

ことを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡形状検出装置。

【請求項 3】

前記画像表示制御手段は、前記内視鏡挿入部の形状に基づき、前記モデル画像の表示手段への表示を制御する

ことを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡形状検出装置。

【請求項 4】

前記内視鏡より得られた内視鏡画像を画像解析する内視鏡画像解析手段を備え、

前記画像表示制御手段は、前記内視鏡画像の画像解析結果に基づき、前記モデル画像の表示手段への表示を制御する

ことを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡形状検出装置。

【発明の詳細な説明】**【技術分野】****【0001】**

本発明は磁界発生素子と磁界検出素子とを用いて内視鏡の挿入形状等を検出して表示する内視鏡形状検出装置に関する。

【背景技術】**【0002】**

近年、磁界発生素子と磁界検出素子とを用いて体内等に挿入された内視鏡の形状等を検出し、表示手段により表示を行う内視鏡形状検出装置が用いられるようになった。

【0003】

例えば、特開 2003-245243 号公報等には、磁界を用いて内視鏡形状を検出し、検出した内視鏡形状を表示する装置が開示されている。そして、体内に挿入される内視鏡の挿入部内に所定の間隔で配置した複数の磁界発生素子を駆動してその周囲に磁界を発生させ、体外に配置した磁界検出素子により各磁界発生素子の 3 次元位置を検出して、各磁界発生素子を連続的に結ぶ曲線を生成して、モデル化した挿入部の 3 次元的な画像を表示手段で表示する。

【0004】

術者等はその画像を観察することにより、体内に挿入された挿入部の先端部の位置や挿入形状等を把握でき、目的とする部位までの挿入作業等を円滑に行えるようにしている。

【特許文献 1】特開 2003-245243 号公報**【発明の開示】****【発明が解決しようとする課題】****【0005】**

しかしながら、従来の内視鏡形状検出装置においては、常時、内視鏡の形状表示を行っているため、例えば内視鏡画像による検査中においては、挿入形状画像を見る必要がない

10

20

30

40

50

ときにも視野内に挿入形状画像が入り込んでくることがある。

【0006】

本発明は、上記事情に鑑みてなされたものであり、必要に応じたタイミングで内視鏡の挿入形状を表示することのできる内視鏡形状検出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】

本発明の内視鏡形状検出装置は、

被検体に挿入される内視鏡の挿入部の内部に複数の磁界発生素子及び複数の磁界検出素子の一方の素子を配置し、被検体の外部に他方の素子を配置して、前記挿入部の内部に配置された一方の素子の各位置を前記他方の素子の位置を基準に用いて検出する検出手段と

10

、前記検出手段を制御すると共に、前記検出手段の検出結果に基づき、内視鏡挿入部の形状を推定する形状推定手段と、

前記形状推定手段が推定した前記内視鏡挿入部の形状のモデル画像を生成するモデル画像生成手段と、

前記モデル画像の表示手段への表示を制御する画像表示制御手段とを備えて構成される。

【発明の効果】

【0008】

本発明によれば、必要に応じたタイミングで内視鏡の挿入形状を表示することができる

20

という効果がある。

【発明を実施するための最良の形態】

【0009】

以下、図面を参照しながら本発明の実施例について述べる。

【実施例1】

【0010】

図1ないし図12は本発明の実施例1に係わり、図1は内視鏡システムの構成を示す構成図、図2は図1のコイルユニットに内蔵されたコイルの配置例を示す図、図3は図1の内視鏡装置及び内視鏡形状検出装置の配置例を示す第1の図、図4は図1の内視鏡装置及び内視鏡形状検出装置の配置例を示す第2の図、図5は図1のビデオプロセッサ及び検出装置の構成を示すブロック図、図6は図5の検出装置の作用を説明するフロー チャート、図7は図6の処理を説明する第1の図、図8は図6の処理を説明する第2の図、図9は図6の処理を説明する第3の図、図10は図6の処理を説明する第4の図、図11は図6の処理を説明する第5の図、図12は図5のビデオプロセッサ及び検出装置の変形例の構成を示すブロック図である。

30

【0011】

図1に示すように、本実施例における内視鏡システム1は、内視鏡検査を行う内視鏡装置2と、内視鏡検査の補助に用いられる内視鏡形状検出装置3とを備え、この内視鏡形状検出装置3は、ベッド4に横たわる患者5の体腔内に電子内視鏡6の挿入部7を挿入し、内視鏡検査を行う際の挿入補助手段として使用される。

40

【0012】

電子内視鏡6は、可撓性を有する細長の挿入部7の後端に湾曲操作ノブを設けた操作部8が形成され、この操作部8からユニバーサルコード9が延出され、ビデオプロセッサ10に接続されている。ビデオプロセッサ10にはパネルスイッチ10aが設けられ、キーボード10bが接続されている。

【0013】

この電子内視鏡6は、ライトガイドが挿通されビデオプロセッサ10内の光源部からの照明光を伝送し、挿入部7の先端に設けた照明窓から伝送した照明光を出射し、患者等を照明する。照明された患部等の被写体は照明窓に隣接して設けられた観察窓に取り付けた対物レンズにより、その結像位置に配置された撮像素子(CCD)に像を結び、この撮像

50

素子は光電変換する。

【0014】

光電変換された信号はビデオプロセッサ10内の映像信号処理部により信号処理されて標準的な映像信号が生成され、ビデオプロセッサ10に接続された画像観察用モニタ11に表示される。

【0015】

この電子内視鏡6には鉗子チャンネル12が設けてあり、この鉗子チャンネル12の挿入口12aから例えば16個の磁界発生素子（またはソースコイル）14a、14b、…、14p（以下、符号14iで代表する）を有するプローブ15が挿通されることにより、挿入部7内にソースコイル14iが設置される。

10

【0016】

このプローブ15の後端から延出されたソースケーブル16は、その後端のコネクタ16aが内視鏡形状検出装置3の装置本体としての検出装置（装置本体とも記す）21に着脱自在に接続される。そして、検出装置21側から駆動信号伝達手段としてソースケーブル16を介して磁界発生手段となるソースコイル14iに駆動信号を印加することにより、ソースコイル14iは磁界を発生する。

【0017】

また、患者5が横たわるベッド4の付近に配置されるこの検出装置21には、（センス）コイルユニット23が上下方向に移動（昇降）自在に設けられ、このコイルユニット23内には複数の磁界検出素子（センスコイル）が配置されている。

20

【0018】

より具体的に説明すると、図2に示すように例えば中心のZ座標が第1のZ座標である例えばX軸に向いたセンスコイル22a-1、22a-2、22a-3、22a-4と、中心のZ座標が第1のZ座標と異なる第2のZ座標であるY軸に向いたセンスコイル22b-1、22b-2、22b-3、22b-4と、中心のZ座標が第1及び第2のZ座標と異なる第3のZ座標であるZ軸に向いたセンスコイル22c-1、22c-2、22c-3、22c-4の12個のセンスコイル（以下、符号22jで代表する）が配置されている。

【0019】

センスコイル22jは、コイルユニット23からの図示しないケーブルを介して検出装置21に接続されている。この検出装置21には使用者が装置を操作するための操作パネル24が設けられている。また、この検出装置21には検出した内視鏡挿入部の形状（以下、スコープモデルと記す）を表示する表示手段として液晶モニタ25がその上部に配置されている。

30

【0020】

また、本実施例では、図1に示すように、検出装置21には、体内に挿入された挿入部7の位置を確認したりする為に、体外での位置を表示させるための体外マーカ57と、患者5の腹部などに取り付ける等して、患者5の体位が変化しても（患者5の）特定の方向から常にスコープモデルを表示させるため等で使用する基準プレート58を検出装置21に接続して使用することもできる。

40

【0021】

体外マーカ57は内部に1つのソースコイルが収納されており、この体外マーカ57のケーブル59の基端のコネクタ59aは検出装置21に着脱自在で接続される。

【0022】

そして、このコネクタ59aを接続することにより、プローブ15内のソースコイルの場合と同様に体外マーカ57のソースコイルも駆動され、コイルユニット23で検出された体外マーカ57のソースコイルの位置もスコープモデルと同様にモニタ25に表示される。

【0023】

また、基準プレート58は、そのディスク形状部分の内部に例えば3個のソースコイル

50

が配置され、これら 3 個のソースコイルに接続されたケーブル 60 の基端のコネクタ 60a は検出装置 21 に着脱自在で接続される。

【0024】

これらの 3 個のソースコイルの位置検出により、それらが配置されている面が決定される。そして、その面に垂直な方向から挿入部 7 を見た場合に観察されるようにスコープモデルの描画を行うのに使用される。

【0025】

検出装置 21 とビデオプロセッサ 10 は、信号ケーブル 41 により接続されており、信号ケーブル 41 を介して検出装置 21 とビデオプロセッサ 10 間にて種々のデータが送受可能となっている。

10

【0026】

内視鏡装置 2 と内視鏡形状検出装置 3 の患者 5 及び術者 50 に対する配置例を、図 3 及び図 4 に示す。これらの図に示すように、内視鏡装置 2 と内視鏡形状検出装置 3 とは患者 5 を挟んだ状態に配置され、内視鏡装置 2 のモニタ 11 及び内視鏡形状検出装置 3 のモニタ 25 の表示画面が術者 50 に向けられる。

【0027】

術者 50 は、このように配置された液晶モニタ 25 及びモニタ 11 にて、主として挿入手技時においては挿入時の内視鏡形状画像（スコープモデル）を観察し、主として患部観察及び処置時においてはモニタ 11 により内視鏡画像を観察する。

20

【0028】

例えば挿入手技に熟練している術者は、挿入手技時においても内視鏡画像を観察しながら挿入を継続するが、このような場合や内視鏡観察時においては、液晶モニタ 25 にスコープモデルを表示していると、挿入形状画像を見る必要がないときにもモニタ 11 の内視鏡画像の観察視野内のスコープモデルが入り込んでくることがある。

30

【0029】

これを回避するために、内視鏡形状検出装置 3 のシステムをオフしたり、液晶モニタ 25 の電源を切ることが考えらるが、内視鏡形状検出装置 3 のシステムの再立ち上げには時間がかかり、直ちにスコープモデルが表示できないといった問題がある。また、液晶モニタ 25 が図 3 及び図 4 のように配置されているために、容易に電源をオフすることも難しい。

40

【0030】

そこで、本実施例では、検出装置 21 に液晶モニタ 25 におけるスコープモデルの表示をオン／オフする画像表示制御手段としての切替スイッチ 40（図 1 及び図 4 参照）を設けている。

【0031】

図 5 に示すように、ビデオプロセッサ 10 は、電子内視鏡 6 の先端内に設けられている撮像部 100 の撮像素子、例えば CCD を駆動する CCD 101 と、撮像部 100 からの撮像信号に対して相關 2 重サンプリング等の処理を行う前処理部 102 と、前処理部からの信号に対して例えば RGB マトリックス処理、輪郭強調処理、色補正処理等の画像処理を行う画像処理部 103 と、ビデオプロセッサ 10 の各部を制御する制御部 104 とを備えて構成される。

【0032】

制御部 104 は、電子内視鏡 6 の操作部 8（図 1 参照）に設けられているスコープスイッチ 8a、ビデオプロセッサ 10 のパネルスイッチ 10a、キーボード 10b 等の入力手段からの入力を所定のタイミングで読み込むことで、これら入力手段からの指示／設定を受け付ける。

【0033】

画像処理部 103 で処理された画像はモニタ 11 に出力され、モニタ 11 において内視鏡画像が観察できるようになっている。

【0034】

50

また、図5に示すように、検出装置21は、プローブ15に配置されている、例えば16個のソースコイル14iを駆動する送信部111と、(センス)コイルユニット23内のセンスコイル22jからの検出信号を受信する受信部112と、受信部112が受信したセンスコイル22jからの検出信号に基づき、ソースコイル14iの各位置を算出する位置算出部113と、位置算出部113が算出したソースコイル14iの各位置に基づき、電子内視鏡6のスコープモデルを生成するスコープモデル生成部114と、表示休止時画像格納部115に格納されている表示休止時画像とスコープモデル生成部114からのスコープモデル画像を選択的に液晶モニタ25に出力するセレクタ116と、これら各部を制御する制御部117とを備えて構成される。

【0035】

制御部117は、検出装置21の操作パネル24及び切替スイッチ41を所定のタイミングで読み込むことで、これらからの指示/設定を受け付ける。なお、セレクタ116は、切替スイッチ41を操作することで、制御部117により制御される。

【0036】

また、表示休止時画像格納部115に格納されている表示休止時画像は、例えば一面、黒あるいはグレーの画像である。

【0037】

このように構成された本実施例の作用について説明する。

【0038】

図6に示すように、ステップS1にて電子内視鏡6の挿入が開始されると、制御部117はステップS2にて、セレクタ116をスコープモデル生成部114側にセットする。これにより、ステップS3にて液晶モニタ25がスコープモデルを表示する。

【0039】

このとき、モニタ11には図7に示すように電子内視鏡6からの内視鏡画像120が表示され、図8に示すように液晶モニタ25にはスコープモデル130が表示される。モニタ11の内視鏡画像120の近傍には、患者ID121、時間情報122、コメント123等の各種データが表示され、また、液晶モニタ25のスコープモデル130の近傍にも患者ID131、時間情報132等の各種データが表示される。

【0040】

ビデオプロセッサ10と検出装置21とは独立した構成であるため、例えばそれぞれが有する時間情報が異なる場合があり、このような場合、図7及び図8に示すように、時間情報122、時間情報132に表示される時間が異なることになる。

【0041】

本実施例では、ビデオプロセッサ10の制御部104と、検出装置21の制御部117が信号ケーブル41により接続されていて、この信号ケーブル41により、例えば検出装置21の制御部117が、ビデオプロセッサ10の時間情報を読み出し、検出装置21の時間情報をキャリブレーションすることで、図9に示すように、液晶モニタ25の時間情報132を、図7に示したモニタ11の時間情報122に一致させている。なお、時間情報に限らず、患者ID、コメント等の情報のキャリブレーションも行われる。

【0042】

そして、制御部117はステップS4にて、切替スイッチ41がオンされたかどうか判断する。切替スイッチ41がオンされると、制御部117はステップS5にて、セレクタ116の選択状態がスコープモデルかどうか判断し、セレクタ116がスコープモデルを選択している場合はステップS6に進み、セレクタ116が表示休止時画像を選択している場合はステップS8に進む。

【0043】

ステップS6では、制御部117はセレクタ116を表示休止時画像格納部115側にセットし、ステップS7にて液晶モニタ25に表示休止時画像を表示させ、ステップS10に進む。

【0044】

10

20

30

40

50

また、ステップ S 8 では、セレクタ 116 をスコープモデル生成部 114 側にセットし、ステップ S 9 にて液晶モニタ 25 にスコープモデルを表示させ、ステップ S 10 に進む。

【 0045 】

このステップ S 5 ~ S 9 の処理により、切替スイッチ 41 からのオン信号により、図 10 に示すように、液晶モニタ 25 に表示される画像がトグル的に、スコープモデル 130 と表示休止時画像 140 に切り替わって表示される。なお、表示休止時画像 140 においては、図 11 に示すように、表示休止時画像であることを示す文字情報 141 を表示休止時画像 140 に重畠表示するようにしてもよい。

【 0046 】

そして、ステップ S 10 にて検査が終了するまで、上記ステップ S 4 ~ S 9 の処理を繰り返す。

【 0047 】

このように本実施例では、検出装置 21 に液晶モニタ 25 におけるスコープモデルの表示をオン / オフする切替スイッチ 40 を設けているので、切替スイッチ 40 を操作することで、必要に応じたタイミングで内視鏡の挿入形状を表示することができる。

【 0048 】

なお、切替スイッチ 41 を検出装置 21 に設けるとしたが、これに限らず、図 12 に示すように切替スイッチ 41 をビデオプロセッサ 10 に設け、信号ケーブル 41 を介してビデオプロセッサ 10 の制御部 104 によりセレクタ 116 を切り換えるようにしてもよい。

【 0049 】

さらに、切替スイッチ 41 の代りに、切替スイッチ 41 のスイッチ機能を操作パネル 24、パネルスイッチ 10a、スコープスイッチ 8a、あるいはキーボード 10b に割り付けることで、これら操作パネル 24、パネルスイッチ 10a、スコープスイッチ 8a、あるいはキーボード 10b の操作によりセレクタ 116 を切り換えるようにしてもよい。

【 実施例 2 】

【 0050 】

図 13 ないし図 20 は本発明の実施例 2 に係わり、図 13 は内視鏡システムの構成を示す構成図、図 14 は図 13 のビデオプロセッサ及び検出装置の構成を示すブロック図、図 15 は図 14 の検出装置の作用を説明する第 1 の図、図 16 は図 14 の検出装置の作用を説明する第 2 の図、図 17 は図 14 のビデオプロセッサ及び検出装置の第 1 の変形例の構成を示すブロック図、図 18 は図 14 のビデオプロセッサ及び検出装置の第 2 の変形例の構成を示すブロック図、図 19 は図 18 の検出装置の作用を説明する第 1 の図、図 20 は図 18 の検出装置の作用を説明する第 2 の図である。

【 0051 】

実施例 2 は、実施例 1 とほとんど同じであるので、異なる点のみ説明し、同一の構成には同じ符号をつけ説明は省略する。

【 0052 】

図 13 に示すように、本実施例では、ビデオプロセッサ 10 からの内視鏡画像と検出装置 21 からのスコープモデル画像を合成し、合成画像を液晶モニタ 25 に表示させる画像合成装置 145 を備えている。

【 0053 】

この画像合成装置 145 は、図 14 に示すように、表示休止時画像格納部 115、セレクタ 116 及び合成回路 146 を備え、セレクタ 116 が表示休止時画像と検出装置 21 のスコープモデル生成部 114 からのスコープモデル画像を選択的に合成回路 146 に出力する。また、合成回路 146 は、ビデオプロセッサ 10 の画像処理部 103 からの内視鏡画像を入力し、内視鏡画像とスコープモデル画像（あるいは表示休止時画像）を合成して、図 15 に示すような合成画像を、液晶モニタ 25 に表示する。

【 0054 】

10

20

30

40

50

液晶モニタ25に表示される合成画像は、内視鏡画像130を表示する内視鏡画像表示エリア130aと、スコープモデル画像120を表示する形状表示エリア120aとから構成される。

【0055】

セレクタ116は、検出装置21に設けられた切替スイッチ41からのオン信号に基づき検出装置21の制御部117により制御され、図15に示すように、液晶モニタ25の形状表示エリア120aに表示される画像がトグル的に、スコープモデル130と表示休止時画像140に切り替わって表示される。なお、形状表示エリア120aの表示休止時画像140においては、図16に示すように、表示休止時画像であることを示す文字情報141を表示休止時画像140に重畠表示するようにしてもよい。

10

【0056】

このように本実施例では、実施例1と同様に、切替スイッチ41を操作することで、必要に応じたタイミングで内視鏡の挿入形状を表示することができる。

【0057】

なお、切替スイッチ41を検出装置21に設けるとしたが、これに限らず、図17に示すように切替スイッチ41をビデオプロセッサ10に設け、信号ケーブル41を介してビデオプロセッサ10の制御部104によりセレクタ116を切り換えるようにしてもよい。

【0058】

さらに、切替スイッチ41の代りに、切替スイッチ41のスイッチ機能を操作パネル24、パネルスイッチ10a、スコープスイッチ8a、あるいはキーボード10bに割り付けることで、これら操作パネル24、パネルスイッチ10a、スコープスイッチ8a、あるいはキーボード10bの操作によりセレクタ116を切り換えるようにしてもよい。

20

【0059】

また、図18に示すように、画像合成装置145の合成回路146において2つの合成画像を生成し、それぞれの合成画像をモニタ11及び液晶モニタ25に出力するようにしてもよい。

【0060】

モニタ11に対しては、合成回路146は、図19に示すように、スコープモデル画像130を半透明画像として内視鏡画像120に重畠した合成画像を出力する。

30

【0061】

また、液晶モニタ25に対しては、合成回路146は、図20に示すように、スコープモデル画像130の先端位置に、先端の移動に追従して変化する内視鏡画像の縮小画像120bを重畠した合成画像を出力する。内視鏡画像の縮小画像の代りに内視鏡画像の切り出し画像でもよい。

【実施例3】

【0062】

図21ないし図24は本発明の実施例3に係わり、図21はビデオプロセッサ及び検出装置の構成を示すブロック図、図22は図21の検出装置の処理を説明するフローチャート、図23は図22の処理の変形例を示すフローチャート、図24は図21のビデオプロセッサ及び検出装置の変形例の構成を示すブロック図である。

40

【0063】

実施例3は、実施例1とほとんど同じであるので、異なる点のみ説明し、同一の構成には同じ符号をつけ説明は省略する。

【0064】

上記実施例1及び2においては、スコープモデル画像120と表示休止時画像140を切替スイッチ40のオン信号によりトグル的に切り替えるとしたが、本実施例では、スコープモデルの形状に基づき、スコープモデル画像120と表示休止時画像140を切り換える構成となっている。

【0065】

50

具体的には、図21に示すように、スコープモデル生成部114が生成したスコープモデルの形状を解析する形状解析部150を検出装置21内に設け、この形状解析部150の解析結果に基づき、形状解析部150がセレクタ116を切り換えるようになっている。

【0066】

このように構成された検出装置21では、図22に示すように、ステップS21にて電子内視鏡2の挿入が開始されると、ステップS22にて制御部117は自動切替モードがオン状態かどうか判断する。

【0067】

この自動切替モードは、操作パネル24により制御部117に設定される。制御部117は、自動切替モードがオン状態に設定されると、形状解析部150での解析結果に基づくセレクタの制御を許可し、自動切替モードがオフ状態に設定されると、形状解析部150での解析結果に基づくセレクタの制御を禁止する。

【0068】

なお、自動切替モードがオフ状態の場合には、ステップS27にてセレクタはスコープモデル画像を液晶モニタ25に出力する状態にセットされる。この自動切替モードの設定は、操作パネル24により常時可能となっている。

【0069】

そこで、ステップS22にて制御部117は、自動切替モードがオン状態と判断すると、形状解析部150に対して解析を実行させる。

【0070】

まず、ステップS23にて形状解析部150は、スコープモデル130の形状の変化量が所定の最大変化量以上かどうか判断する。最大変化量以上の変化がスコープモデル130の形状に生じている場合には、順調な内視鏡挿入がなされていると判断し、ステップS28に進む。

【0071】

スコープモデル130の形状の変化量が所定の最大変化量未満の場合には、ステップS24にて形状解析部150は、挿入状態は終了状態に達したかどうかを判断する。例えばスコープモデル130の形状が所定の挿入終了形状に一致しているかどうかにより判断する。挿入状態が終了状態と判断するとステップS28に進む。

【0072】

つぎにステップS25にて形状解析部150は、スコープモデル130の形状に異常ループが生じているかどうかを判断する。異常ループは挿入手技に支障があるため、異常ループがないと判断するとステップS28に進み、異常ループがあるとステップS26に進む。

【0073】

ステップS26にて形状解析部150は、スコープモデル130の形状の変化が所定の最小変化量以下の状態が所定時間以上継続しているかどうか判断し、所定の最小変化量以下の状態が所定時間以上継続している場合はステップS27に進み、そうでない場合にはステップS28に進む。

【0074】

ステップS27にて形状解析部150は、セレクタ116を制御し液晶モニタ25にスコープモデル画像120を表示し、またステップS28にて形状解析部150は、セレクタ116を制御し液晶モニタ25に表示休止時画像140を表示する。

【0075】

そして、ステップS29にて検査が終了するまで、上記ステップS22～S28の処理を繰り返す。

【0076】

上記処理にて、電子内視鏡の挿入が所定時間滞っている場合には、挿入支援が必要と判断し、液晶モニタ25にスコープモデル120を表示し、その他の場合は挿入支援が必要

10

20

30

40

50

ないと判断し液晶モニタ25に表示休止時画像140を表示する。

【0077】

なお、異常ループが生じていなくても、スコープモデル130の形状の変化が所定の最小変化量以下の状態が所定時間以上継続している場合には、挿入支援が必要な場合があるため、図23に示すように、上記ステップS25の処理（異常ループ検出処理）を省略してもよい。

【0078】

このように本実施例では、形状解析部150の解析結果に基づき、スコープモデルの表示のオン／オフを制御するので、挿入形状に基づく必要に応じたタイミングで内視鏡の挿入形状を表示することができる。

【0079】

なお、図24に示すように、実施例2と同様に、画像合成装置145内に表示休止時画像格納部115、セレクタ116、合成回路146と共に、形状解析部150を設けてよい。

【実施例4】

【0080】

図25ないし図27は本発明の実施例4に係わり、図25はビデオプロセッサ及び検出装置の構成を示すブロック図、図26は図25の検出装置の処理を説明するフローチャート、図27は図25のビデオプロセッサ及び検出装置の変形例の構成を示すブロック図である。

【0081】

実施例4は、実施例3とほとんど同じであるので、異なる点のみ説明し、同一の構成には同じ符号をつけ説明は省略する。

【0082】

実施例3では、スコープモデルの形状（電子内視鏡の挿入状態）を解析し、挿入支援が必要な状態と判断した場合に、液晶モニタ25にスコープモデル120を表示したが、本実施例では、内視鏡画像を解析し、内視鏡画像が挿入支援を必要とする画像となった場合に液晶モニタ25にスコープモデル120を表示する。

【0083】

具体的には、図25に示すように、ビデオプロセッサ10画像処理部103からの内視鏡画像を解析する内視鏡画像解析部160を検出装置21内に設け、この内視鏡画像解析部160の解析結果に基づき、内視鏡画像解析部160がセレクタ116を切り換えるようになっている。

【0084】

このように構成された検出装置21では、図26に示すように、ステップS31にて電子内視鏡2の挿入が開始されると、ステップS32にて制御部117は自動切替モードがオン状態かどうか判断する。

【0085】

この自動切替モードは、操作パネル24により制御部117に設定される。制御部117は、自動切替モードがオン状態に設定されると、内視鏡画像解析部160での解析結果に基づくセレクタの制御を許可し、自動切替モードがオフ状態に設定されると、内視鏡画像解析部160での解析結果に基づくセレクタの制御を禁止する。

【0086】

なお、自動切替モードがオフ状態の場合には、ステップS36にてセレクタはスコープモデル画像を液晶モニタ25に出力する状態にセットされる。この自動切替モードの設定は、操作パネル24により常時可能となっている。

【0087】

そこで、ステップS32にて制御部117は、自動切替モードがオン状態と判断する、内視鏡画像解析部160に対して解析を実行させる。

【0088】

10

20

30

40

50

まず、ステップS33にて内視鏡画像解析部160は、観察中の内視鏡画像に変化があるかどうか判断し、ない場合にはステップS36に進み、ある場合にはステップS34に進む。

【0089】

ステップS34にて内視鏡画像解析部160は、例えば輝度解析により、内視鏡画像の変化がハレーション等による異常なものか、正常な状態での内視鏡画像の変化かどうか判断し、正常画像における内視鏡画像の変化と判断するとステップS35に進み、ハレーション等の異常による変化と判断するとステップS37に進む。

【0090】

ステップS35にて内視鏡画像解析部160は、例えば色調解析により、内視鏡画像は出血が生じた出血部位画像かどうか判断し、内視鏡画像が出血部位画像と判断すると、ステップS36に進み、出血部位画像ではない判断するとステップS37に進む。

【0091】

ステップS36にて内視鏡画像解析部160は、セレクタ116を制御し液晶モニタ25にスコープモデル画像120を表示し、またステップS37にて内視鏡画像解析部160は、セレクタ116を制御し液晶モニタ25に表示休止時画像140を表示する。

【0092】

そして、ステップS38にて検査が終了するまで、上記ステップS32～S37の処理を繰り返す。

【0093】

このように本実施例では、内視鏡画像解析部160の解析結果に基づき、スコープモデルの表示のオン／オフを制御するので、内視鏡画像に基づく必要に応じたタイミングで内視鏡の挿入形状を表示することができる。

【0094】

なお、図27に示すように、実施例2と同様に、画像合成装置145内に表示休止時画像格納部115、セレクタ116、合成回路146と共に、内視鏡画像解析部160を設けてもよい。

【0095】

本発明は、上述した実施例に限定されるものではなく、本発明の要旨を変えない範囲において、種々の変更、改変等が可能である。

【図面の簡単な説明】

【0096】

【図1】本発明の実施例1に係る内視鏡システムの構成を示す構成図

【図2】図1のコイルユニットに内蔵されたコイルの配置例を示す図

【図3】図1の内視鏡装置及び内視鏡形状検出装置の配置例を示す第1の図

【図4】図1の内視鏡装置及び内視鏡形状検出装置の配置例を示す第2の図

【図5】図1のビデオプロセッサ及び検出装置の構成を示すブロック図

【図6】図5の検出装置の作用を説明するフローチャート

【図7】図6の処理を説明する第1の図

【図8】図6の処理を説明する第2の

【図9】図6の処理を説明する第3の図

【図10】図6の処理を説明する第4の図

【図11】図6の処理を説明する第5の図

【図12】図5のビデオプロセッサ及び検出装置の変形例の構成を示すブロック図

【図13】本発明の実施例2に係る内視鏡システムの構成を示す構成図

【図14】図13のビデオプロセッサ及び検出装置の構成を示すブロック図

【図15】図14の検出装置の作用を説明する第1の図

【図16】図14の検出装置の作用を説明する第2の図

【図17】図14のビデオプロセッサ及び検出装置の第1の変形例の構成を示すブロック図

10

20

30

40

50

【図18】図14のビデオプロセッサ及び検出装置の第2の変形例の構成を示すブロック図

【図19】図18の検出装置の作用を説明する第1の図

【図20】図18の検出装置の作用を説明する第2の図

【図21】本発明の実施例3に係るビデオプロセッサ及び検出装置の構成を示すブロック図

【図22】図21の検出装置の処理を説明するフローチャート

【図23】図22の処理の変形例を示すフローチャート

【図24】図21のビデオプロセッサ及び検出装置の変形例の構成を示すブロック図

【図25】本発明の実施例4に係るビデオプロセッサ及び検出装置の構成を示すブロック図

【図26】図25の検出装置の処理を説明するフローチャート

【図27】図25のビデオプロセッサ及び検出装置の変形例の構成を示すブロック図

【符号の説明】

【0097】

1 ... 内視鏡システム

2 ... 内視鏡装置

3 ... 内視鏡形状検出装置

4 ... ベッド

5 ... 患者

6 ... 電子内視鏡

7 ... 挿入部

8 ... 操作部

10 ... ビデオプロセッサ

12 ... 鉗子チャンネル

14i ... ソースコイル

15 ... プローブ

16 ... ケーブル

21 ... 検出装置

23 ... コイルユニット

22j ... センスコイル

40 ... 切替スイッチ

111 ... 送信部

112 ... 受信部

113 ... 位置算出部

114 ... スコープモデル生成部

115 ... 表示休止時画像格納部

116 ... セレクタ

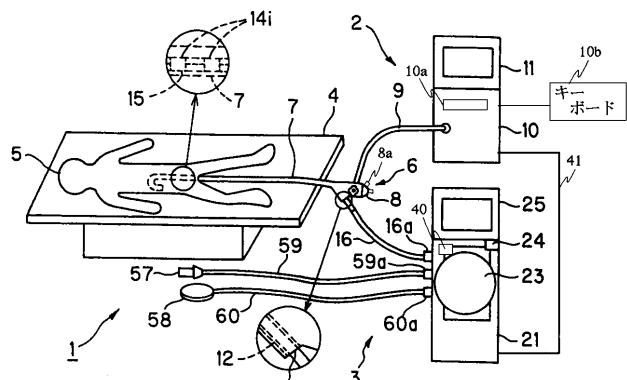
117 ... 制御部

10

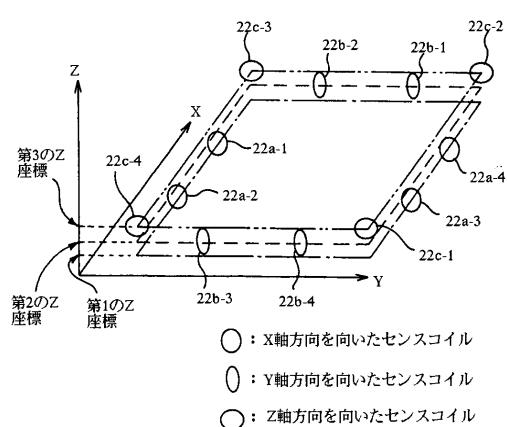
20

30

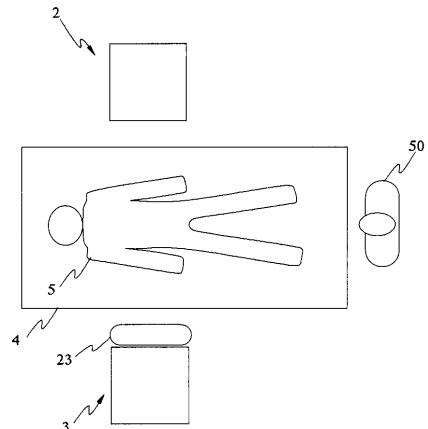
【 図 1 】



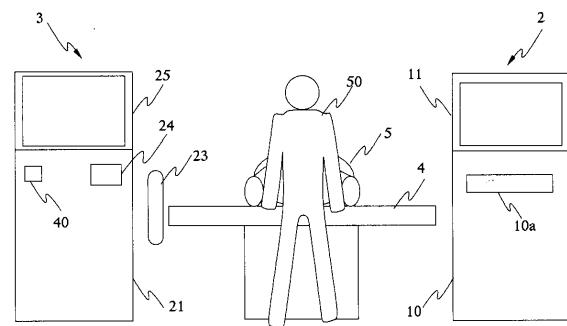
【 2 】



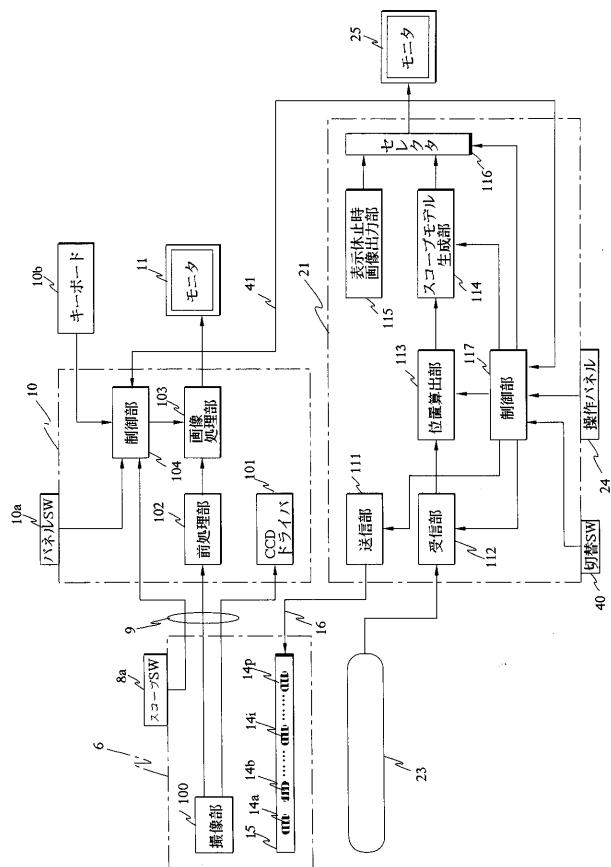
〔 図 3 〕



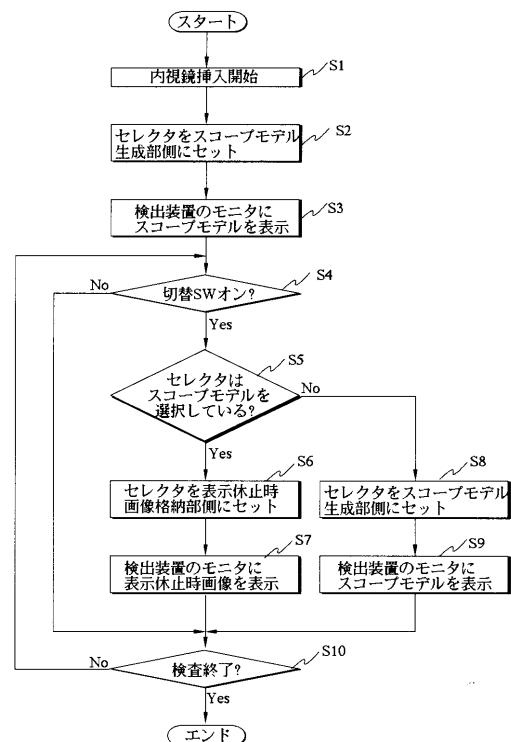
【圖 4】



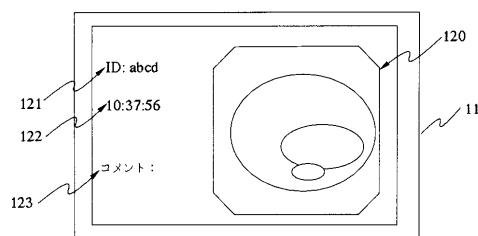
【 図 5 】



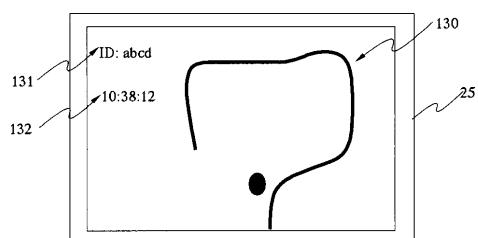
【 四 6 】



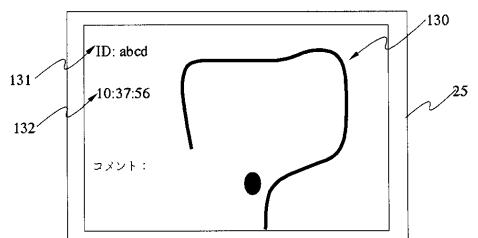
【図7】



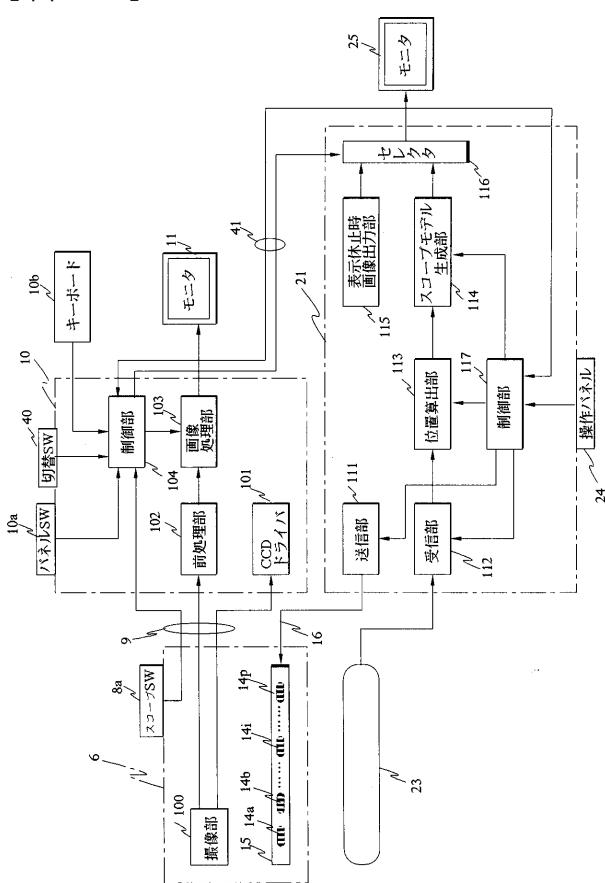
【 図 8 】



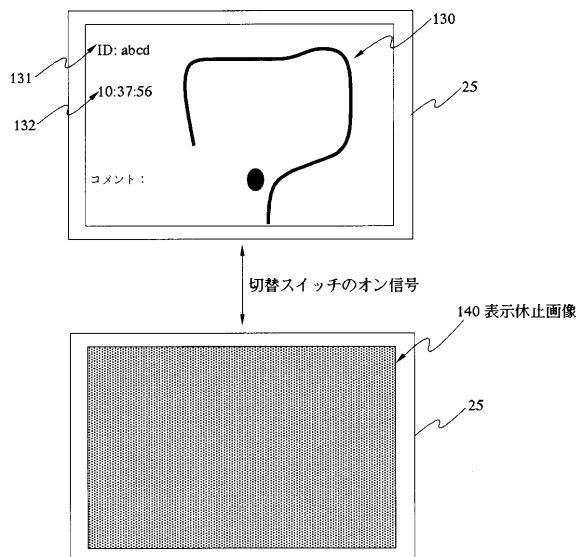
【図9】



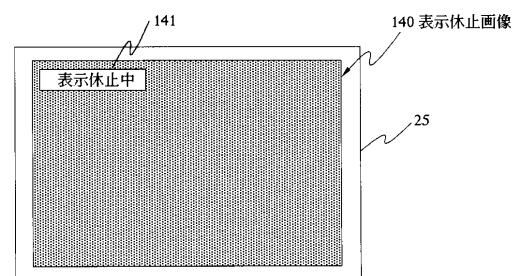
〔 図 12 〕



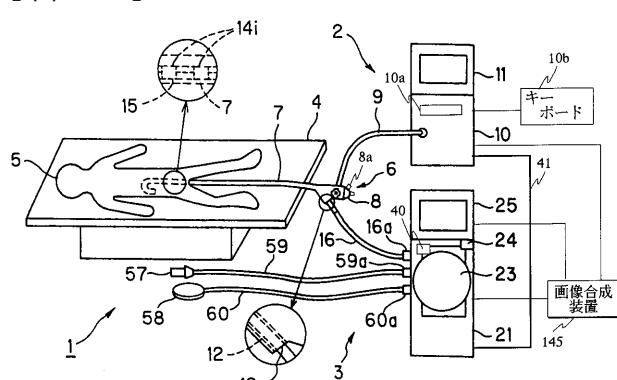
【 図 1 0 】



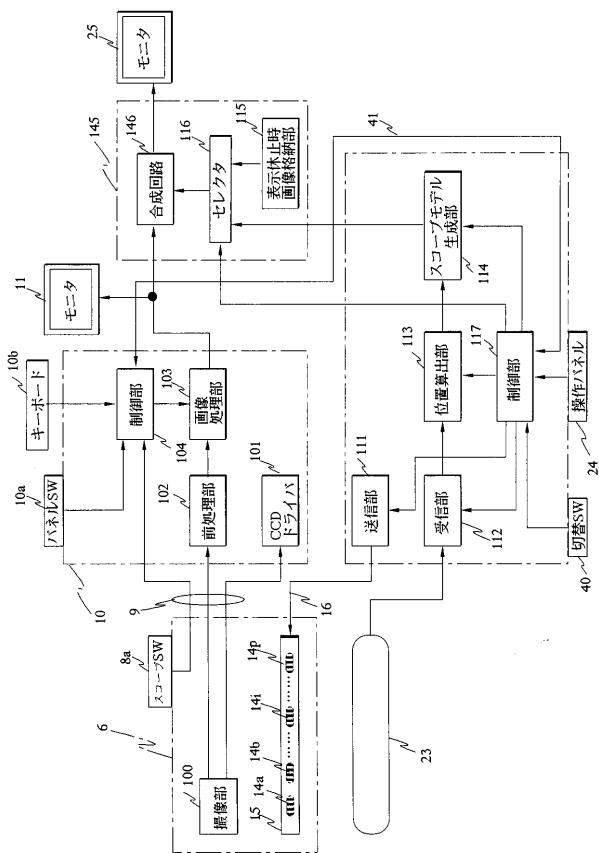
【 図 1 1 】



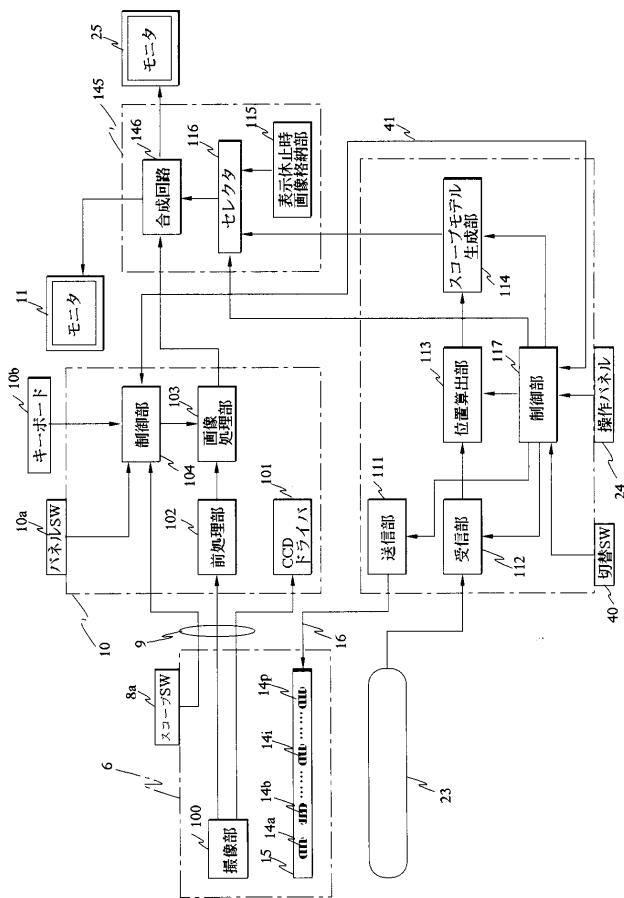
【図13】



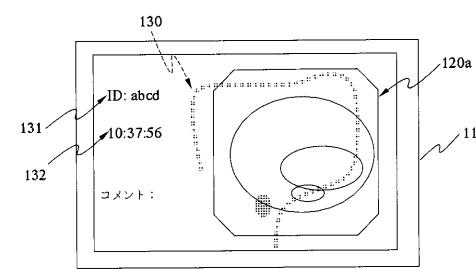
【図14】



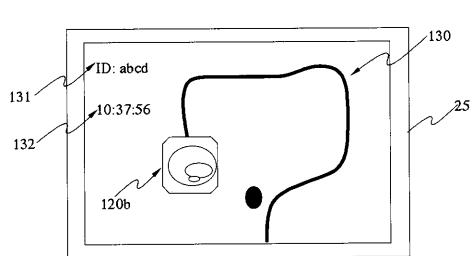
【図18】



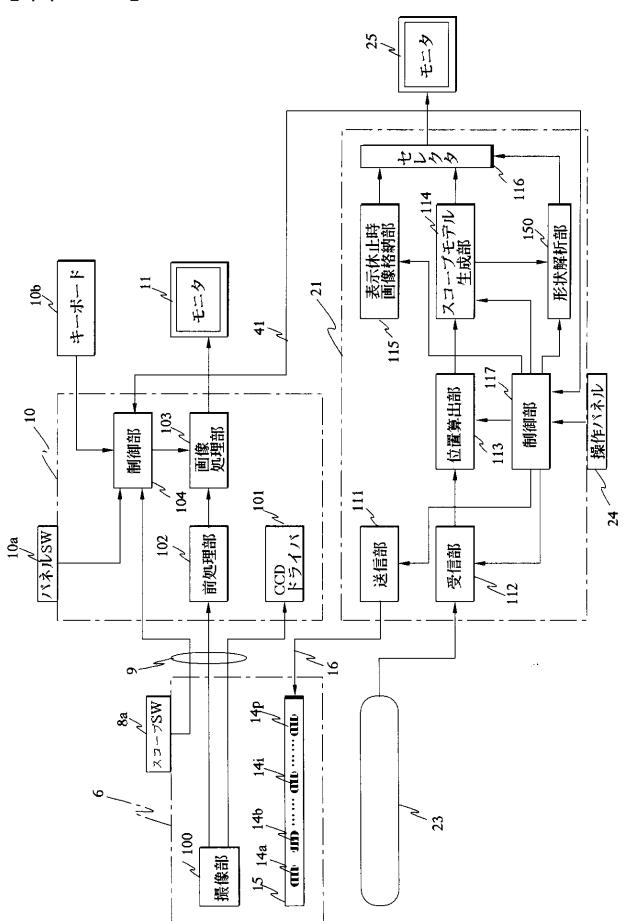
【図19】



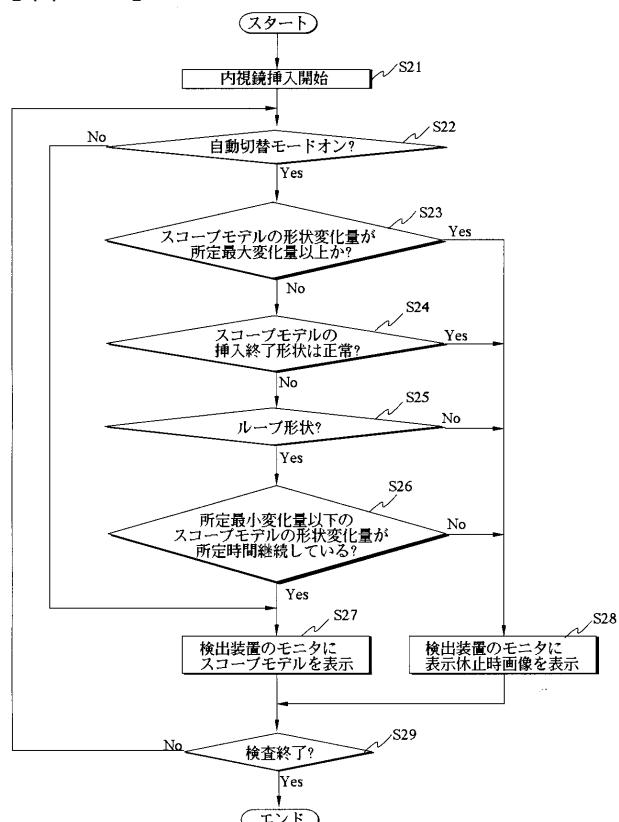
【図20】



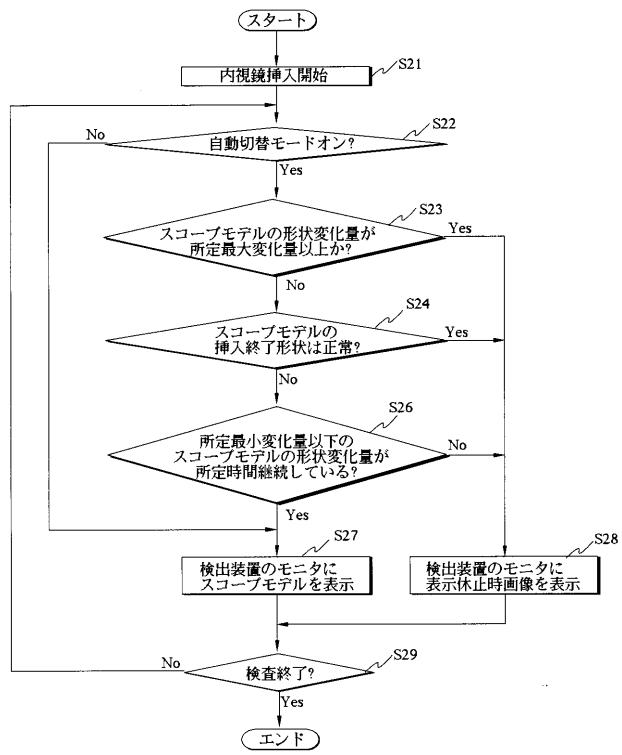
【図21】



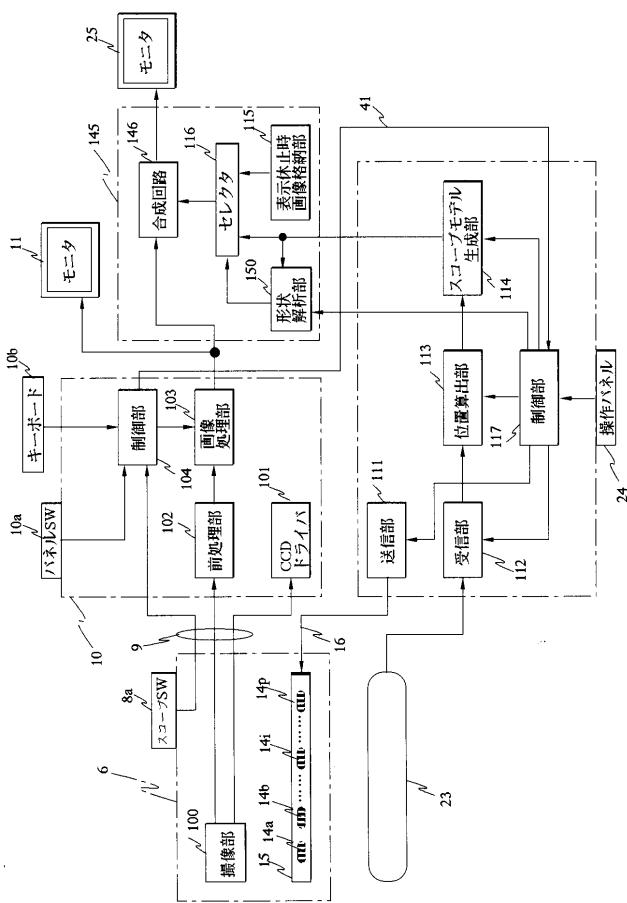
【図22】



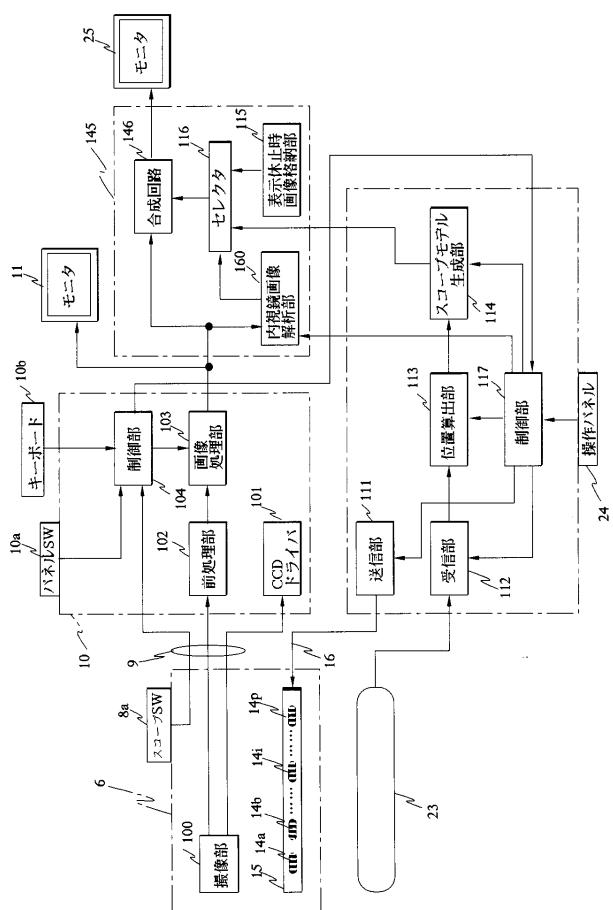
【図23】



【図24】



【 図 27 】



フロントページの続き

(72)発明者 相沢 千恵子

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリンパスメディカルシステムズ株式会社内

(72)発明者 佐藤 稔

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリンパスメディカルシステムズ株式会社内

(72)発明者 織田 朋彦

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリンパスメディカルシステムズ株式会社内

(72)発明者 三宅 憲輔

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43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) 2F063 AA04 BA25 BA28 BA29 BC08 BD15 CA40 DA01 DA05 DD06

GA01

2H040 BA22 DA12 DA21 DA53 FA01 FA06 FA13 GA02 GA11

4C061 DD03 HH51 JJ17 WW12 XX02

专利名称(译)	内窥镜形状检测装置		
公开(公告)号	JP2006296576A	公开(公告)日	2006-11-02
申请号	JP2005120043	申请日	2005-04-18
[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	三好義孝 小野田文幸 丹羽寛 相沢千恵子 佐藤稔 織田朋彦 三宅憲輔		
发明人	三好 義孝 小野田 文幸 丹羽 寛 相沢 千恵子 佐藤 稔 織田 朋彦 三宅 憲輔		
IPC分类号	A61B1/00 G01B7/00 G02B23/24		
CPC分类号	A61B1/005 A61B1/05 A61B5/06 A61B5/065		
FI分类号	A61B1/00.300.D G01B7/00.R G02B23/24.A A61B1/00.320.Z A61B1/00.550 A61B1/01 G01B7/00.102.M G01B7/00.103.M		
F-TERM分类号	2F063/AA04 2F063/BA25 2F063/BA28 2F063/BA29 2F063/BC08 2F063/BD15 2F063/CA40 2F063/DA01 2F063/DA05 2F063/DD06 2F063/GA01 2H040/BA22 2H040/DA12 2H040/DA21 2H040/DA53 2H040/FA01 2H040/FA06 2H040/FA13 2H040/GA02 2H040/GA11 4C061/DD03 4C061/HH51 4C061/JJ17 4C061/WW12 4C061/XX02 4C161/DD03 4C161/HH51 4C161/JJ17 4C161/WW12 4C161/XX02		
代理人(译)	伊藤 进		
其他公开文献	JP4914574B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

解决问题的方法：提供一种能够在必要的时刻显示内窥镜的插入形状的内窥镜形状检测装置。解决方案：该检测装置21设置有：切换开关40，其在液晶监视器25上显示镜体模型；位置计算部113，其计算源线圈14i的各位置；镜体模型生成部114基于由位置计算部113计算出的源线圈14i的各个位置生成电子内窥镜6的观测模型；选择器116，选择性地输出存储在显示停顿时间图像存储部115中的显示停止时间图像；来自镜体模型生成部114的镜体模型图像，以及控制各部分的控制部117。 ż

