

(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2007-229155

(P2007-229155A)

(43) 公開日 平成19年9月13日(2007.9.13)

(51) Int. Cl.

A61B 1/00 (2006.01)

F I

A61B 1/00 300Y

テーマコード (参考)

4C061

審査請求 未請求 請求項の数 11 O L (全 28 頁)

(21) 出願番号 特願2006-53710 (P2006-53710)

(22) 出願日 平成18年2月28日 (2006.2.28)

(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

(74) 代理人 100076233

弁理士 伊藤 進

(72) 発明者 岩▲崎▼ 誠二

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 石井 広

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) 4C061 AA00 BB02 CC06 DD03 FF40

HH28 JJ02 NN01 PP12 PP13

RR06 RR26

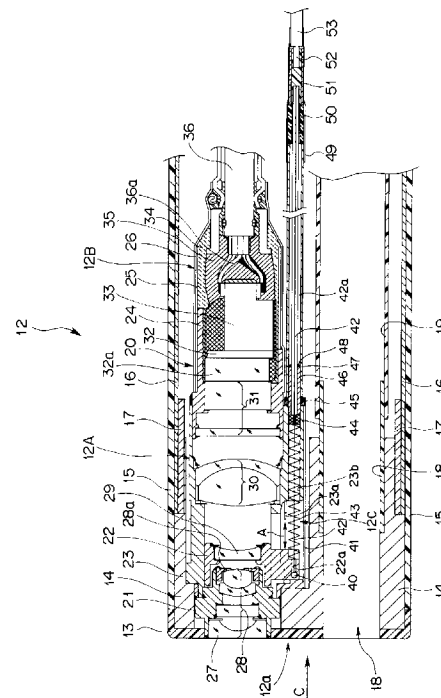
(54) 【発明の名称】 内視鏡

## (57) 【要約】

【課題】アクチュエータを有する撮像ユニットの小型化を可能にして、内視鏡挿入部の先端部の細径化を図ること。

【解決手段】本発明の内視鏡2は、挿入部9の先端部12内に設けられ、レンズ29を移動レンズ枠22移動可能に収容するとともに、接地可能に構成された導電性を有する収容部材である第3レンズ枠23、円柱部材14、及び外装部材16と、一端部が前記収容部材に電氣的に接続され、他端部が通電するための信号ケーブル53に接続されたものであって、信号ケーブル53を介する通電によって収縮する特性を有し、前記収容部材を接地電位にして、信号ケーブル53を介して通電することによって収縮して前記移動レンズ枠22を移動させるための形状記憶合金ワイヤ(SMAワイヤ)42と、を有している。

【選択図】 図2



## 【特許請求の範囲】

## 【請求項 1】

内視鏡挿入部の先端部内に設けられ、レンズを移動可能に収容するとともに、接地可能に構成された導電性を有する収容部材と、

一端部が前記収容部材に電氣的に接続され、他端部が通電するための信号ケーブルに接続されたものであって、前記信号ケーブルを介する通電によって収縮する特性を有し、前記収容部材を接地電位にして、前記信号ケーブルを介して通電することによって収縮して前記レンズを移動させるための形状記憶合金部材と、

を具備したことを特徴とする内視鏡。

## 【請求項 2】

前記収容部材は、

前記レンズを保持して前記収容部材に対して移動可能に設けられ、前記収容部材に電氣的に接続された導電性を有する移動部材を有し、

前記形状記憶合金部材の前記一端部は、前記移動部材に固定されることにより前記移動部材を介して前記収容部材に電氣的に接続したことを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡。

## 【請求項 3】

前記移動部材を前記固定部材に対して前記先端部の前方に付勢する付勢部材を有していることを特徴とする請求項 2 に記載の内視鏡。

## 【請求項 4】

前記形状記憶合金部材は、形状記憶合金ワイヤであることを特徴とする請求項 1 から請求項 3 のいずれか 1 つに記載の内視鏡。

## 【請求項 5】

前記形状記憶合金ワイヤの先端部は、前記移動部材を前記収容部材に対して前記先端部の前方に付勢するパネ部を有していることを特徴とする請求項 4 に記載の内視鏡。

## 【請求項 6】

導電性を有し、一端部が前記移動部材に固定され、他端部が通電するための信号ケーブルに接続されたものであって、前記信号ケーブルを介する通電によって変形する特性を有し、この通電による変形によって、前記移動部材が移動する場合に、前記移動部材を前記収容部材に対して任意の位置に保持するための保持手段を設けたことを特徴とする請求項 5 に記載の内視鏡。

## 【請求項 7】

前記保持手段は、イオン伝導アクチュエータであることを特徴とする請求項 6 に記載の内視鏡。

## 【請求項 8】

前記形状記憶合金部材は、前記移動部材を移動させるための第 1 の形状記憶合金部と、前記第 1 の形状記憶合金部のひずみ量を制御する第 2 の形状記憶合金部とを有していることを特徴とする請求項 2、又は請求項 3 に記載の内視鏡。

## 【請求項 9】

前記第 1 の形状記憶合金部は、形状記憶合金ワイヤであり、

前記第 2 の形状記憶合金部は、前記形状記憶合金ワイヤを移動自在に挿通可能な孔を有し、通電により前記孔を収縮させることによって前記形状記憶合金ワイヤを保持する形状記憶合金リングであることを特徴とする請求項 8 に記載の内視鏡。

## 【請求項 10】

前記第 1 の形状記憶合金部は、形状記憶合金ワイヤであり、この形状記憶合金ワイヤの先端部に導電性を有するパイプが接続されたものであって、

前記第 2 形状記憶合金部材は、前記パイプを移動自在に挿通可能なコイル状のコイル部を有し、通電により前記コイル部を収縮させることによって前記パイプを固定して前記形状記憶合金ワイヤを保持する形状記憶合金コイルであることを特徴とする請求項 8 に記載の内視鏡。

10

20

30

40

50

**【請求項 11】**

前記 1 の形状記憶合金部の通電により収縮を開始する温度が、前記第 2 の形状記憶合金部の通電により収縮を開始する温度以下の温度となるように、前記第 1、及び第 2 の形状記憶合金部を構成したことを特徴とする請求項 8 に記載の内視鏡。

**【発明の詳細な説明】****【技術分野】****【0001】**

本発明は、例えば内視鏡の観察光学系のフォーカシング、又はズーミング、観察深度の切換等を行なうアクチュエータを有する内視鏡に関する。

**【背景技術】**

10

**【0002】**

従来より、内視鏡は、医療分野等で広く利用されている。内視鏡は、例えば、体腔内に細長い挿入部を挿入することによって、体腔内の臓器等を観察したり、必要に応じて処置具挿通チャンネル内に挿入した処置具を用いて各種処置をすることができ、挿入部の先端には、湾曲部が設けられ、内視鏡の操作部を操作することによって、先端部の観察窓の観察方向を変更させることができる。

**【0003】**

また、内視鏡は、観察光学系のフォーカシング、又はズーミング、観察深度の切換等を行なうアクチュエータを有しているものがある。このようなアクチュエータは、例えば、急速変形圧電アクチュエータの慣性体、又は移動体に観察光学系のフォーカシングレンズのレンズ枠や絞りを固着させ、急速変形圧電アクチュエータの移動をレンズ枠や絞りに直接伝達させることにより、レンズ枠や絞りを移動させている。

20

**【0004】**

このようなアクチュエータを有する従来の内視鏡としては、例えば、特許文献 1 に記載されているものがある。

この特許文献 1 では、レンズが取り付けられたレンズ枠に一体成形された突起部に、形状記憶合金 (Shape Memory Alloys で、以下、SMA と称す) 材料によって形成されたコイルばねの一端を固定し、このコイルばねの他端をアクチュエータユニットの移動体に固定し、このコイルばねに接続された 2 本のリード線を介して通電又は非通電することにより、レンズ枠を移動させることができる技術が開示されている。

30

【特許文献 1】特開平 5 - 341209 号広報

**【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、前記従来技術では、SMA 材料によって形成されたコイルばねの先端部及び基端部に、接地用と駆動信号供給用との 2 本のリード線をそれぞれ接続しなくてはならず、特に、アクチュエータの駆動時にはレンズ枠が移動することになるので、先端部に接続されたリード線を撓ませて配線することが必要であり、構造上煩わしいといった問題点がある。

**【0006】**

40

また、2 本のリード線を配線する必要があるために、レンズ枠、及び観察光学系を有する撮像ユニット自体を小型化することが難しく、その結果、内視鏡挿入部の先端部の細径化を図ることが困難であるといった問題点がある。

**【0007】**

そこで、本発明は前記事情に鑑みてなされたもので、アクチュエータを有する撮像ユニットの小型化を可能にして、内視鏡挿入部の先端部の細径化を図ることができる内視鏡を提供することを目的とする。

**【課題を解決するための手段】****【0008】**

本発明の内視鏡は、内視鏡挿入部の先端部内に設けられ、レンズを移動可能に収容する

50

とともに、接地可能に構成された導電性を有する収容部材と、一端部が前記収容部材に電氣的に接続され、他端部が通電するための信号ケーブルに接続されたものであって、前記信号ケーブルを介する通電によって収縮する特性を有し、前記収容部材を接地電位にして、前記信号ケーブルを介して通電することによって収縮して前記レンズを移動させるための形状記憶合金部材と、を具備している。

【発明の効果】

【0009】

本発明の内視鏡によれば、アクチュエータを有する撮像ユニットの小型化を可能にして、内視鏡挿入部の先端部の細径化を図ることができるといった利点がある。

【発明を実施するための最良の形態】

【0010】

以下、図面を参照して本発明の実施例を説明する。

【0011】

(実施例1)

図1から図5は本発明の内視鏡の実施例1を示し、図1は内視鏡を有する内視鏡システムの全体構成を示す構成図、図2は図1の内視鏡の先端部の断面図、図3は図2のC矢印方向からみた場合の先端部の平面図、図4、及び図5は内視鏡のアクチュエータの作用を説明するための撮像ユニットの断面図であり、図4はSMAワイヤの非通電時にばねの付勢力により移動レンズ枠が先端部方向に移動した状態を示し、図5はSMAワイヤの通電時にSMAワイヤが縮んで移動レンズ枠が基端側方向に移動した状態をそれぞれ示している。

【0012】

図1に示すように、本発明に係る内視鏡を有する内視鏡装置1は、内視鏡挿入部(以下、挿入部と称す)9を構成する先端部12内に撮像手段を備えた内視鏡2と、この内視鏡2に着脱自在に接続されて内視鏡2に設けられたライトガイドに照明光を供給する光源装置3と、内視鏡2に着脱自在に接続され、内視鏡の撮像手段を制御すると共にこの撮像手段から得られた画像信号を映像信号に処理するビデオプロセッサ4と、このプロセッサ4にて処理された映像信号が出力されて内視鏡画像を表示するモニタ5と、を有している。

【0013】

内視鏡2は、可撓性を有する細長の挿入部9と、この挿入部9の基端側に接続された操作部10と、この操作部10の側部から延出され、撮像手段に接続する信号ケーブル36、駆動信号ケーブル53、及び光源装置3からの照明光を伝達するライトガイドファイバ(図示せず)などを内蔵したユニバーサルコード11と、このユニバーサルコード11の端部に設けられ、光源装置3及びビデオプロセッサ4と着脱可能な接続部分であるコネクタ部11aと、を有している。

【0014】

挿入部9と操作部10との接続部には、接続部の急激な曲がり防止する弾性部材により構成された折れ止め部材10Aが設けられている。また、操作部10とユニバーサルコード11との接続部には、折れ止め部材10Aと略同様の構成の折れ止め部材11Aが設けられている。

【0015】

挿入部9は、先端に形成された硬質の先端部12と、この先端部12の基端部に形成される湾曲可能な湾曲部9Aと、この湾曲部9Aの基端部から操作部10まで形成される細長で可撓性を有する可撓管部9Bと、を有して構成されている。

【0016】

挿入部9内には、照明光を伝達するライトガイドファイバ(図示せず)が挿通されている。このライトガイドファイバは、操作部10を介してユニバーサルコード11内に挿通され、基端部がコネクタ部11aから突出する図示しないライトガイドコネクタに接続されている。

また、このライトガイドファイバの先端部分は、先端部12内において固定されている

10

20

30

40

50

。尚、先端部 12 の先端部分には、照明光学系である照明ユニットの照明窓 61、62（図 3 参照）が配設され、ライトガイドファイバから照明窓 61、62 を介して照明光が出射される。また、先端部 12 の先端面には先端カバー 13 が設けてある。

【0017】

尚、本実施例では、ライトガイドファイバ（図示せず）は、例えば操作部 10 内で分岐され、挿入部 9 において 2 本に分割され、挿通されている。そして、2 本に分割された各ライトガイドファイバの先端面は、先端カバー 13 に設けられた 2 つの照明窓 61、62 の背面近傍に夫々配置される。

【0018】

尚、本実施例では、照明光を得る手段として光源装置 3 からの照明光をライトガイドファイバによって伝達することによって被検体に照射する照明光を得るように構成したが、これに限定されるものではない。例えば、先端部 12 内に LED などの発光素子を設け、この発光した光を前記照明窓 61、62 を介して照明光として照射するように構成しても良い。

【0019】

また、挿入部 9 内には、例えば、医療器具としての鉗子等の処置具を挿通可能とする程度の内周長を有する管路である処置具チャンネル（鉗子チャンネルともいう）18 が設けてあり、この処置具チャンネル 18 の先端は、先端カバー 13 の先端面 12a において開口している（図 2、及び図 3 参照）。

この処置具チャンネル 18 は、挿入部 9 の基端側において分岐し、一方は操作部 10 に配設される処置具挿入口 10B まで挿通している。また他方は、挿入部 9 及びユニバーサルコード 11 内を通して吸引チャンネルに連通し、その基端がコネクタ部 11a を介して、図示しない吸引手段に接続される。このことにより、処置具チャンネル 18 は、処置具を挿通したり、又は、先端面 12a の開口を介して体腔内の液体を吸引したりすることができるようになっている。

【0020】

また、先端カバー 13 の先端面 12a には、送気操作、送水操作によって後述する観察光学系の外表面（観察窓）を形成する先端レンズ 27 に向けて洗滌液体、又は気体を噴出するための送気送水ノズル 60 が設けられている（図 3 参照）。

【0021】

先端部 12 の内部には、内視鏡 2 の観察光学系のフォーカシング、又はズーミング、観察深度の切換等を行なうアクチュエータユニット 12C を有する撮像ユニット 20 が配設されている。この撮像ユニット 20 は撮像手段を構成するもので、構成については後述する。

【0022】

内視鏡 2 の操作部 10 には、把持部 10C が設けられている。また、操作部 10 の把持部 10C の手元側には、送気操作、送水操作を操作する送気送水操作ボタン 10D と、吸引操作を操作するための吸引操作ボタン 10E と、湾曲部 9A の湾曲操作を行うための湾曲操作ノブ 10F と、前記ビデオプロセッサ 4 を遠隔操作したり、後述する前記撮像ユニット 20 内のアクチュエータユニット 12C を遠隔操作するための複数のリモートスイッチ 10G とが設けられている。

【0023】

尚、本実施例では、リモートスイッチ 10G には、少なくとも 3 つのリモートスイッチ 10a ~ 10c が設けられており、例えばリモートスイッチ 10a、10b を後述するアクチュエータ駆動用スイッチ（テレ/ズーム用ボタンともいう）とし、他のリモートスイッチ 10c をビデオプロセッサ 4 を制御するためのスイッチとしている。勿論、このような機能の割付は自在であり、他の機能を割り付けることも可能である。

【0024】

そして、この場合、アクチュエータ駆動用スイッチにおいて、リモートスイッチ 10a は、操作することにより駆動信号ケーブル 53（図 2 参照）を介して撮像ユニット 20 の

アクチュエータユニット 12C に駆動用信号を供給して通電するためのスイッチとして構成している。また、他方のリモートスイッチ 10b は、操作することにより前記駆動信号ケーブル 53 を介して供給する駆動用信号を停止して撮像ユニット 20 のアクチュエータユニット 12C を非通電状態にさせるためのスイッチとして構成している。

【0025】

尚、本実施例では、アクチュエータ駆動用スイッチとして 2 つのリモートスイッチ 10a、10b を用いて構成したが、1 つのスイッチを用いて構成しても良い。例えば押し込み量の違いにより 2 つのスイッチ操作を行うことが可能な二段式のスイッチを用いて構成しても良い。

【0026】

前記操作部 10 の各種ボタン 17、18、湾曲操作ノブ 10F、及びリモートスイッチ 10G は、操作に応じた操作信号を生成し、ユニバーサルコード 11 内の図示しない信号ケーブルを介してビデオプロセッサ 4 に供給する。

【0027】

ビデオプロセッサ 4 は、供給された操作信号に基づき、内視鏡 2 の撮像手段である撮像ユニット 20 を制御すると共にこの撮像手段から得られた画像信号を映像信号に処理する。また、ビデオプロセッサ 4 は、供給された操作信号に基づき、撮像ユニット 20 内のアクチュエータユニット 12C の駆動を制御する。さらに、ビデオプロセッサ 4 は、供給された操作信号に基づき、図示しない湾曲駆動手段、又は送気、送水手段を制御して、所望の湾曲動作、又は送気、送水動作が行われるようになっている。

【0028】

尚、ビデオプロセッサ 4 は、ユニバーサルコード 11 内の信号ケーブル 36 を介して後述する撮像ユニット 20 に電氣的に接続している。また、ビデオプロセッサ 4 は、同様にユニバーサルコード 11 内の駆動信号ケーブル 53 を介して後述する撮像ユニット 20 に電氣的に接続している。

モニタ 5 は、前記ビデオプロセッサ 4 にて処理された映像信号が出力されて内視鏡画像を表示する。

【0029】

次に、内視鏡 2 の先端部 12 の構成について、図 2 及び図 3 を参照しながら説明する。

【0030】

図 2 に示すように、先端部 12 に配設される先端カバー 13 には、撮像ユニット 20 の光学系部材である観察窓 27 と、2 つの照明窓 61、62 と、送気送水ノズル 60 と、処置具チャンネル 18 の開口部と、が配設されている。

【0031】

具体的には、先端部 12 を図 2 の C 矢印方向から見たときに略円弧形状の先端カバー 13 の先端面 12a には、図 3 に示すように、略 2 分割した一方の領域の中央部に観察窓 27 が配設され、この観察窓 27 近傍に送気送水ノズル 60 が配設されている。さらに、この先端カバー 13 の先端面 12a には、観察窓 27 を挟むように 2 つの照明窓 61、62 が配設され、前記観察窓 27 が配設された領域とは対向する領域に処置具チャンネル 18 の開口部が配設されている。

【0032】

尚、本実施例では、図 3 に示すような先端カバー 13 における、観察窓 27、照明窓 61、62、送気送水ノズル 60、及び処置具チャンネルの開口部の配置構成に限定されるものではない。

【0033】

先端部 12 の先端カバー 13 には、硬質な導電性材料、例えば金属で形成されると共に、複数、本実施例においては 5 つの孔部（図 3 参照）が形成された円柱部材 14 が配設されている。この円柱部材 14 の基端側には、環状の補強環 17、及び導電性材料、例えば金属で形成された導電性を有する外装部材 16 が固定されている。尚、前記円柱部材 14、及び前記外装部材 16 は収容部材を構成している。

10

20

30

40

50

## 【0034】

そして、円柱部材14、補強環17の外周に配設された外装部材16には、それらの外周を覆うように外皮15が被せられている。この外皮15は、先端カバー13の基端側を介して、先端部12、湾曲部9A、及び可撓管部9Bから構成される挿入部9の全長に渡って一体となるように被服している。

## 【0035】

尚、円柱部材14と外装部材16との接続部分においては、固定されることによって各部材の基端部分が接触しており、このため、円柱部材14と外装部材16とが電氣的に接続されて導通状態となっている。

## 【0036】

また、本実施例では、収容部材を構成する外装部材16は、接地可能に構成されており、そして、内視鏡2として構成した場合には、接地電位（基準電位）となるように接地されている。例えば、外装部材16の基端側に、後述するアクチュエータユニット12Cに接続される駆動信号ケーブル53の2本の信号線の内、接地用の信号線を電氣的に接続するようにして構成している。

## 【0037】

先端部12内の円柱部材14に形成された5つの孔部のうち、1つの孔部が処置具チャンネル18の先端部分を形成し、残りの4つの孔部には、撮像ユニット20、図示しない2つの照明ユニット、及び送気送水ノズル60がそれぞれ、配置されている。

## 【0038】

この場合、5つの孔部のうち、2つ孔部には、先端側から図示しない照明ユニットがそれぞれ嵌装され、この照明ユニットの基端部分に図示しないライトガイドファイバの先端部分がそれぞれ嵌装されている。尚、2つの照明ユニット（図示せず）は、各照明レンズの最先端となり、照明窓61、62を構成する照明レンズをそれぞれ有している。

## 【0039】

また、5つの孔部の内、1つの後部には、先端側から撮像ユニット20の先端レンズ（観察窓に相当）27等を固定する第1レンズ枠21が嵌装されており、この先端レンズ27が先端面12aの面上に露出するように配設されている。

## 【0040】

次に、撮像ユニット20の構成について、図2を参照しながら説明する。

図2に示すように、内視鏡2の先端部12内部には、撮像ユニット20が配設されている。この撮像ユニット20は、撮像素子32の撮像面に光学像を結像させる複数の光学レンズ群28～31を配置して対物光学系を構成する対物光学系ユニット12Aと、前記撮像素子32等を有して撮像光学系を構成する撮像光学系ユニット12Bと、アクチュエータであるアクチュエータユニット12Cとを有して構成されている。

## 【0041】

対物光学系ユニット12Aは、図2に示すように、第1～第4レンズ群28～31と、第1～第4レンズ枠21～24とを有して構成されている。尚、前記第1～第4レンズ枠は、収容部材を構成している。

本実施例においては、先端レンズ（観察窓に相当）27を含む4つの対物レンズからなる第1レンズ群28が第1レンズ枠21に保持されており、1つの対物レンズからなる第2レンズ29が第2レンズ枠22に保持されている。また、2つの対物レンズからなる第3レンズ群30が第3レンズ枠23に保持され、3つの対物レンズからなる第4レンズ群31が第4レンズ枠24に保持されている。

## 【0042】

また、前記第2レンズ29を保持する第2レンズ枠22は、フォーカシング、又はズーミングのため撮影光軸方向に対して進退可能な移動部材を構成する移動レンズ枠である。尚、この第2レンズ枠（以下、移動レンズ枠と称す）22は、操作部10に設けられるフォーカシング、又はズーミング用のリモートスイッチ10a、10bが術者等の使用者により操作されることにより、撮像ユニット20内に設けられる後述するアクチュエータユ

10

20

30

40

50

ニット１２Ｃの駆動により、撮影光軸方向（図２中の示す矢印Ａ方向）に対する進退移動が行われるようになっている。尚、移動レンズ枠２２、及びアクチュエータユニット１２Ｃの構成については後述する。

【００４３】

また、本実施例では、少なくとも移動レンズ枠２２、及び第３レンズ枠２３は、導電性部材、例えば金属などで形成されており、移動レンズ枠２２の外周面が接触することにより導通状態である第３レンズ枠２３は、前記円柱部材１４に固定されることによってこの円柱部材１４に対して電氣的に導通状態となっている。すなわち、第３レンズ枠２３、移動レンズ枠２２、及び円柱部材１４とは、電氣的に接続していることになる。

【００４４】

撮像光学系ユニット１２Ｂは、ＣＣＤ（Chage Coupled Device）、ＣＭＯＳ（Complementary Metal-Oxide Semiconductor）などの撮像素子３２と、回路基板３３とを有している。

【００４５】

撮像素子３２は、第４レンズ枠２４最基端にある対物レンズの基端側に並設されるカバーレンズ３２ａが受光面側に設けられ、回路基板３３に光学像に対応する電気信号を出力する。この回路基板３３は、電気部品及び配線パターンを有し、撮像素子３２からの光学像を電氣的な画像信号に光電変換を行い、その画像信号を信号ケーブル３６に出力する。尚、回路基板３３は、信号ケーブル３６の複数の信号線３６ａ、３６ｂが半田付け等の手段によって接続されている。

【００４６】

カバーレンズ３２ａ、撮像素子３２、回路基板３３、及び信号ケーブル３６の先端部分は、夫々の外周部が一体的に絶縁封止樹脂などの接着部３４、３５により覆われ、補強用円環部２５及び絶縁チューブ２６により被覆されている。

【００４７】

また、信号ケーブル３６は、撮像ユニット２０の撮像素子３２、及び回路基板３３にて取得した画像信号を、コネクタ部１１ａを介してビデオプロセッサ４内の図示しない信号処理回路に伝送する。

【００４８】

移動レンズ枠２２を撮影光軸方向に進退移動させるためのアクチュエータユニット１２Ｃは、ＳＭＡ材料によって形成されたＳＭＡワイヤ４２と、ばね４３と、導電性部材、例えば金属で形成されたリング４４と、を有して構成されている。尚、ＳＭＡワイヤ４２は、形状記憶合金部材を構成しており、ばね４３は、付勢部材を構成している。

【００４９】

ＳＭＡワイヤ４２の先端部は、移動レンズ枠２２の下部に撮影軸方向と平行に形成された連通孔２２ａに挿通された状態にてボール係止部４０により係止されている。このボール係止部４０は、例えば移動レンズ枠２２の連通孔２２ａに挿通した後に、ＳＭＡワイヤ４２の先端部を溶着することにより形成されるようになっている。このことにより、ＳＭＡワイヤ４２の先端部を移動レンズ枠２２に係止することが可能であり、同時に、ＳＭＡワイヤ４２と移動レンズ枠２２とを電氣的に接続させることが可能である。

【００５０】

尚、ＳＭＡワイヤ４２の先端部の移動レンズ枠２２に対する係止方法は、これに限定されるものではなく、他の方法を用いてＳＭＡワイヤ４２を移動レンズ枠２２に係止、又は固定するようにしても良い。

【００５１】

ＳＭＡワイヤ４２の基端側は、第３レンズ枠２３の下部の連通孔２３ｂに固定されたリング４４に摺動可能に挿通されている。この場合、ＳＭＡワイヤ４２は、リング４４内の挿通孔に挿通された状態で保持されており、詳しくはＳＭＡワイヤ４２の外周面がリング４４内の挿通孔の内周面と常に接触した状態で保持されている。このことにより、ＳＭＡワイヤ４２とリング４４とは電氣的に接続される。

10

20

30

40

50

## 【 0 0 5 2 】

そして、S M Aワイヤ42の基端部は、挿入部9内を挿通している駆動信号ケーブル53の先端部と電氣的に接続される。具体的には、S M Aワイヤ42と駆動信号ケーブル53の芯52とは、例えばその接続部分をかしめて半田等によって固定されており、この固定された結合部分の外周を覆うようにパイプ51が設けられている。

## 【 0 0 5 3 】

また、パイプ51の外周部分を被覆するように、熱収縮チューブ49が設けられている。この熱収縮チューブ49の先端部は、S M Aワイヤ42を挿通している絶縁管50を被覆しており、基端部は駆動信号ケーブル53の先端部を被覆している。すなわち、パイプ51、絶縁管50、及び熱収縮チューブ49を用いてS M Aワイヤ42と駆動信号ケーブル53との結合部分を構成することにより、結合状態を強固なものとしている。

10

## 【 0 0 5 4 】

さらに、熱収縮チューブ49の先端部は、例えば伸縮自在なコイルバネ47を被覆するように固定している。このコイルバネ47の先端部は、前記第3レンズ枠23の連通孔23bに固定された絶縁パイプ46を覆うように固定されている。

## 【 0 0 5 5 】

また、この絶縁パイプ46の外周上において、コイルバネ47の先端部と第3レンズ枠23の連通孔22bとの間にはリング45が設けられている。このリング45を設けたことによって、絶縁パイプ46自体の強度、及びコイルバネ47の固定状態等を強固なものにし、さらに、第3レンズ枠23の連通孔23bとコイルバネ47、及び絶縁パイプ46との水密を図るようにしている。

20

## 【 0 0 5 6 】

尚、絶縁パイプ46の先端部は、前記連通孔23b内に固定されたリング44に当接して固定されており、絶縁パイプ46の基端部には固定部48が設けられてことによってS M Aワイヤ42を挿通するチューブ42aを固定している。

## 【 0 0 5 7 】

したがって、S M Aワイヤ42は、先端部が移動レンズ枠22に取り付けられ、そして、第3レンズ枠23の連通孔23b内、リング44内、コイルバネ47に被覆されたチューブ42a内の全長に渡って挿通されて、基端部がパイプ51内にて駆動信号ケーブル53の芯52に電氣的に接続される。この場合、S M Aワイヤ42は、先端部と基端部との間においては、湾曲部9Aが湾曲可能なテンションのある状態にて配設されるようになっている。

30

## 【 0 0 5 8 】

また、移動レンズ枠22の連通孔22aの基端側には、ばね43の先端部を当設する切り欠きが設けられている。この移動レンズ枠22の切り欠きと前記リング44の間には、ばね43が配設されている。このばね43の基端部は、リング44の側面に当接している。そして、ばね43は、移動レンズ枠22を、第3レンズ枠23に対して、常時撮影軸前方方向に付勢している。図2には、前記ばね43による付勢力によって、移動レンズ枠22が第3レンズ枠23の第3レンズ群30よりも最も離れる位置に移動させた状態(T e L e 端位置)が示されている。

40

## 【 0 0 5 9 】

さらに、第3レンズ枠23の連通孔23bの開口部近傍には、撮影軸方向に向けて突出している例えば棒状の位置決め部材23aが設けられている。この位置決め部材23aは、S M Aワイヤ42の通電時における収縮によって移動レンズ枠22が第3レンズ群30方向に移動した際に、この移動レンズ枠22の基端部と当接する。このことにより、移動レンズ枠22をW i d e 端位置に配置するように位置決めがなされるようになっている。

## 【 0 0 6 0 】

以上説明した構成によれば、S M Aワイヤ42の基端部はこのS M Aワイヤ42を駆動するための駆動信号を供給する駆動用の駆動信号ケーブル53に電氣的に接続される。そして、S M Aワイヤ42の先端側は、リング44、第3レンズ枠23、及び円柱部材14

50

を介して、基準電位となるように接地された外装部材 1 6 と電氣的に接続させることができる。

【 0 0 6 1 】

したがって、従来、必要であった、接地用、及び駆動用の 2 本の信号線の内、接地用の信号線を省き、一本の駆動信号ケーブル 5 3 を配設するだけで、撮像ユニット 2 0 内のアクチュエータユニット 1 2 C の駆動制御を行うことができる。

【 0 0 6 2 】

すなわち、駆動信号ケーブル 5 3 を介して駆動信号を S M A ワイヤ 4 2 の基端部に供給すれば、S M A ワイヤ 4 2 の先端側が積極的に接地されているので、S M A ワイヤ 4 2 を通電することができる。また、駆動信号の供給を停止するように制御すれば、S M A ワイヤ 4 2 を非通電状態にすることができる。

10

【 0 0 6 3 】

この場合、駆動信号ケーブル 5 3 からの駆動信号は、S M A ワイヤ 4 2 移動レンズ枠 ( 第 2 レンズ枠 ) 2 2 ばね 4 3 ガイドリング 4 4 第 3 レンズ枠 2 3 円柱部材 1 4 外装部材 1 6 へと流れることになる。

【 0 0 6 4 】

尚、本実施例では、S M A ワイヤ 4 2 の先端部 ( ボール係止部 4 0 ) が移動レンズ枠 2 2 に係止されているので、S M A ワイヤ 4 2 の先端部は、移動レンズ枠 2 2 の外周面と第 3 レンズ枠 2 3 の内周面との接触によって、少なくとも前記同様に円柱部材 1 4 を介して、接地された外装部材 1 6 と電氣的に接続させることが可能である。

20

【 0 0 6 5 】

また、本実施例では、S M A ワイヤ 4 2 と駆動信号ケーブル 5 3 との結合部分は、少なくとも挿入部 9 の湾曲部 9 A の基端側に配置することが望ましい。つまりこれは、湾曲部 9 A の湾曲動作時において、結合部分である熱収縮チューブ 4 9 に対し、湾曲動作による外的負荷を軽減して、アクチュエータユニット 1 2 C の動作の安定化を図るためである。

【 0 0 6 6 】

次に、本実施例の作用について、図 4、及び図 5 を参照しながら説明する。

いま、撮像ユニット 2 0 を先端部 1 2 に設けられた内視鏡 2 を用いて、体腔内の被検体を観察を行うものとする。

そして、術者は、内視鏡 2 の挿入部 9 を体腔内に挿入後、湾曲操作ノブ 1 0 F を操作することにより、湾曲部 9 A を湾曲させて先端部 1 2 が被検体に対して所望の方向となるように移動させる。

30

【 0 0 6 7 】

ここで、術者は、モニタ 5 に表示された内視鏡画像を見ながら内視鏡 2 の撮像ユニット 2 0 の例えばズーム操作を行うものとする。

このとき、図 4 に示すように、内視鏡 2 の撮像ユニット 2 0 において、移動レンズ枠 2 2 が第 3 レンズ枠 2 3 の第 3 レンズ群 3 0 よりも最も離れる位置にある状態を初期状態 ( T e L e 端位置ともいう ) とすると、撮像ユニット 2 0 が初期状態、又は術者が操作部 1 0 のアクチュエータ駆動用のスイッチであるリモートスイッチ 1 0 b を操作した場合には、撮像ユニット 2 0 内の S M A ワイヤ 4 2 には通電がなされていない状態である。

40

【 0 0 6 8 】

つまり、アクチュエータユニット 1 2 C の S M A ワイヤ 4 2 は、駆動信号ケーブル 5 3 からの駆動用信号の供給が停止されて非通電状態となっている。この場合、S M A ワイヤ 4 2 は、非通電状態であるので収縮せずに膨張しており、また、テンションがある程度有して撮影軸方向に移動自在な状態になっている。

【 0 0 6 9 】

したがって、移動レンズ枠 2 2 は、図 4 に示すように、ばね 4 3 による先端部 1 2 の前方方向への付勢力によって第 3 レンズ枠 2 3 の第 3 レンズ群 3 0 よりも最も離れる位置 ( T e L e 端位置 ) に移動させて配置される。

【 0 0 7 0 】

50

そして、術者は、操作部 10 のアクチュエータ駆動用のスイッチであるリモートスイッチ 10 a を操作してズーミング動作を行うものとする。

【0071】

すると、ビデオプロセッサ 4 は、リモートスイッチ 10 a の操作信号に基づき、駆動信号ケーブル 53 を介して S M A ワイヤ 42 に駆動信号を供給する。

このとき、S M A ワイヤ 42 の先端側は、リング 44、第 3 レンズ枠 23、及び円柱部材 14 を介して、基準電位となるように接地された外装部材 16 と電氣的に接続しているので、その結果、S M A ワイヤ 42 には駆動信号が流れて通電状態となる。

【0072】

すると、S M A ワイヤ 42 は、通電状態になると、その特性により過熱されて収縮する。その結果、S M A ワイヤ 42 の収縮作用により、移動レンズ枠 22 は、第 3 レンズ群 30 方向に移動し、そして、この移動レンズ枠 22 の基端部が位置決め部材 23 a に当接することによって、移動レンズ枠 22 が W i d e 端の位置にて位置決めされる。

【0073】

このことにより、移動レンズ枠 22 によって保持されている第 2 レンズ 29 が T e l e 端の位置から第 3 レンズ群 30、及び第 4 レンズ群 31 に対して W i d e 端の位置に移動することになるので、ズーミング、又はフォーカスを行ったり、観察深度を切り替えたりするなどの、拡大観察を行うことが可能となる。

【0074】

したがって、実施例 1 によれば、従来、必要であった、接地用、及び駆動用の 2 本の信号線の内、接地用の信号線を省き、一本の駆動信号ケーブル 53 を配設するだけで、撮像ユニット 20 内のアクチュエータユニット 12 C の駆動制御を行うことができるので、アクチュエータユニット 12 C を有する撮像ユニット 20 を小型化にできる。その結果、内視鏡挿入部 9 の先端部 12 の細径化を図ることが可能となる。

【0075】

尚、本実施例では、S M A ワイヤ 42 に供給する駆動信号の電流値を変化させることで S M A ワイヤ 42 の温度制御を行い、すなわち、S M A ワイヤ 42 の収縮レベルを調整して、図 4 に示す T e l e 端の位置から図 5 に示す W i d e 端の位置までの任意の位置に移動レンズ枠 22 を移動させるように構成しても良い。

【0076】

(実施例 2)

次に、本発明に係る内視鏡の実施例 2 について、図 6 から図 8 を参照しながら説明する。

【0077】

図 6 から図 8 は本発明の内視鏡の実施例 2 を示し、図 6 は内視鏡の先端部内の撮像ユニットの断面図、図 7、及び図 8 は図 6 の撮像ユニット内に設けられた保持手段の作用を説明するための斜視図を示し、図 7 は保持手段がオフ状態のときの状態を示し、図 8 は保持手段がオン状態のときの状態を示している。尚、図 6 から図 8 は実施例 1 の構成要素と同一の構成要素については同一の符号を付して説明を省略し、異なる部分のみを説明する。

【0078】

前記実施例 1 にて説明したように、内視鏡 2 の撮像ユニット 20 の観察光学系をズーミングするズーミング機構として、アクチュエータである S M A ワイヤ 42 を用いて構成した場合には、この S M A ワイヤ 42 を通電、又は非通電することにより、少なくとも T e l e 端モードと W i d e 端モードとの 2 つのズーミングモードを実行できる。つまり、制御的には、ローレベル、又はハイレベルといった二値の駆動信号を用いて S M A ワイヤ 42 の駆動を制御している。

【0079】

したがって、S M A ワイヤ 42 の通電による温度制御は煩雑であるために、移動レンズ枠 22 を、T e l e 端と W i d e 端との位置以外の任意の中間位置に保持させるようにしてより細かなズーミング操作を行うことは難しい。

10

20

30

40

50

そこで、実施例 2 の内視鏡 2 では、簡単な構成にて移動レンズ枠 22 を、T e L e 端と W i d e 端との位置以外の任意の中間位置に保持させるようにしてより細かなズーミング操作を行えるように構成している。このような実施例 2 について図 6 から図 8 に示す。

【0080】

図 6 に示すように、実施例 2 の内視鏡 2 の撮像ユニット 20 A の構成は、実施例 1 と略同様であるが、アクチュエータユニット 12 C を改良することにより、移動レンズ枠 22 を、T e L e 端と W i d e 端との位置以外の任意の中間位置に保持させるようにしている。具体的には、撮像ユニット 20 A のアクチュエータユニット 12 C を構成する S M A ワイヤ 42 は、実施例 1 と同様に配設されるが、この S M A ワイヤ 42 と導電していたリング 44 に代えて、略同じ直径で形成された S M A リング 44 A を設けている。尚、S M A ワイヤ 42 は第 1 の形状記憶合金部を構成し、S M A リング 44 A は第 2 の形状記憶合金部を構成している。

10

【0081】

この S M A リング 44 A は、前記 S M A ワイヤ 42 と同様の S M A 部材を用いて形成されたもので、S M A ワイヤ 42 を挿通し、又は挿通している S M A ワイヤ 42 を保持するための挿通孔 70 を有している。

【0082】

また、この挿通孔 70 には、図 7、及図 8 に示すようにこの挿通孔 70 の中心から放射状に複数、例えば 4 つの切り欠き 71 が設けられている。すなわち、S M A リング 44 a は、これら複数の切り欠き 71 を設けたことによって、この S M A リング 44 A を通電した場合に、挿通孔 70 がその発熱による収縮作用によって小さくなり、挿通されている S M A ワイヤ 42 を押さえ込んで保持し易くなる。

20

【0083】

また、この S M A リング 44 A を通電させるためには、接地用の信号線と駆動用の信号線とを電氣的に接続して前記 S M A ワイヤ 42 と同様に駆動信号を供給する必要がある。このため、本実施例では、例えば、撮像ユニット 20 の撮像光学系ユニット 12 B に電氣的に接続されている信号ケーブル 36 内に、駆動用の信号線 36 c、及び接地用の信号線 36 d を設け、それぞれの信号線 36 c、36 d の基端部についてはビデオプロセッサ 4 内の図示しないアクチュエータ駆動制御部の該当する箇所に電氣的に接続する。該当する箇所とは、例えば駆動用の信号線 36 c を接続して駆動信号を供給する出力部であり、また、接地用の信号線 36 d を接続して接地させる接地部である。

30

【0084】

また、これらの信号線 36 c、36 d は、図 6 に示すように信号ケーブル 36 の先端部より、撮像光学系ユニット 12 B 内の下部を介して延設され、そして、リング 45 の近傍のコイルバネ 47 に挿通されて S M A リング 44 A に電氣的に接続されるようになっている。

【0085】

この場合、駆動用の信号線 36 c の先端部の芯 36 c 1 は、図 7 に示すように、例えば S M A リング 44 A の切り欠き 71 の一部に、半田等で固定されて電氣的に接続している。また、接地用の信号線 36 d の先端部の芯 36 d 1 は、S M A リング 44 A の外周面の一部に、半田等で固定されて電氣的に接続している。

40

【0086】

尚、前記 S M A リング 44 A を通電、又は非通電するタイミングは、ビデオプロセッサ 4 による前記 S M A ワイヤ 42 の駆動制御、つまり S M A ワイヤ 42 を通電、又は非通電するタイミングと同期するように連動して制御されるようになっている。

【0087】

また、S M A リング 44 A の駆動制御は、S M A ワイヤ 42 の駆動制御と連動するが、前記 S M A リング 44 A 自体を通電、又は非通電するように制御するように構成しても良い。このような場合には、リモートスイッチ 10 G c に対して、S M A リング 44 A の通電、又は非通電を指示操作する機能を割れ当てて操作することにより、所望する位置に移

50

動レンズ枠 22 を保持することが可能となる。

【0088】

本実施例では、前記したように S M A ワイヤ 42 は、S M A リング 44 A によって保持されていない場合には S M A リング 44 A に対して接触しておらず、つまり電氣的に接続していない。しかしながら、S M A ワイヤ 42 の先端部（ボール係止部 40）が移動レンズ枠 22 に係止されているので、S M A ワイヤ 42 の先端部は、実施例 1 と同様に移動レンズ枠 22、第 3 レンズ枠 23、及び円柱部材 14 を介して、接地された外装部材 16 と電氣的に接続している。このため、S M A ワイヤ 42 の駆動制御については、実施例 1 と同様に制御できる。

その他の構成は、実施例 1 と同様である。

10

【0089】

次に、実施例 2 の内視鏡 2 の作用について、図 7、及び図 8 を参照しながら説明する。尚、S M A ワイヤ 42 の駆動制御については実施例 1 と同様であるので省略する。

【0090】

いま、術者は、モニタ 5 に表示された内視鏡画像を見ながら内視鏡 2 の撮像ユニット 20 のズーム操作を行うものとする。

この場合、術者は、実施例 1 と同様に操作部 10 のアクチュエータ駆動用のスイッチであるリモートスイッチ 10b を操作する。このことにより、ビデオプロセッサ 4 の制御によって S M A ワイヤ 42 には駆動信号が供給され、その結果、S M A ワイヤ 42 の通電による収縮により、移動レンズ枠 22 が T e L e 端位置（図 4 参照）から W i D E 端位置（図 5、又は図 6 参照）へと移動される。

20

【0091】

このとき、S M A リング 44 A の状態が図 7 に示されている。つまり、S M A ワイヤ 42 の通電開始直後、又は非通電時においては、S M A リング 44 A は、図 7 に示すように、通電による収縮作用が始まっていない状態であるので、挿通孔 70 が開口状態となっている。このため、S M A ワイヤ 42 の収縮によって移動レンズ枠 22 の移動が可能である。

【0092】

その後、ビデオプロセッサ 4 は、S M A ワイヤ 42 の通電を開始する（さらにリモートスイッチ 10Gc の操作時）と同時に、S M A リング 44 A に対し、信号ケーブル 36c、36d を介して駆動信号を供給して通電させる。

30

【0093】

このとき、信号ケーブル 36c の信号線 36c1 から供給される駆動信号は、S M A リング 44 A、接地用の信号線 36d1 を介して流れることになる。

【0094】

すると、S M A リング 44 A は、通電による過熱によって収縮し、挿通孔 70 内を挿通して収縮中の S M A ワイヤ 42 を、図 8 に示すように押さえ込んで保持する。このことにより、S M A ワイヤ 42 は、所定の位置で S M A リング 44 A によって保持されるので、移動レンズ枠 22 を、T e L e 端位置（図 4 参照）から W i D E 端位置（図 5、又は図 6 参照）の間の所定位置に保持して固定することができる。

尚、移動レンズ枠 22 を任意の位置で停止させたい場合には、リモートスイッチ 10c を用いて S M A リング 44 A の通電タイミングを指示することにより可能である。

40

【0095】

したがって、実施例 2 によれば、保持手段である S M A リング 44 A を設け、且つこの S M A リング 44 A の駆動を制御することにより、移動レンズ枠 22 によって保持されている第 2 レンズ 29 を T e L e 端の位置と W i d e 端の位置との間の任意の位置で保持することができ、よって、中間倍率での拡大観察を行うことが可能となる。その他の効果は、実施例 1 と同様である。

尚、実施例 2 においては、前記保持手段を、後述する変形例 1、2 に示すように構成しても良い。このような変形例 1、2 を下記に示す。

【0096】

50

## ( 変形例 1 )

次に、実施例 2 の保持手段の変形例 1 について、図 9 から図 11 を参照しながら説明する。図 9 から図 11 は実施例 2 の保持手段の変形例 1 を説明するもので、図 9 は内視鏡の先端部内の撮像ユニットの断面図、図 10、及び図 11 は図 9 の撮像ユニット内に設けられた保持手段の構成、及び作用を説明するための側面図を示し、図 10 は保持手段がオフ状態のときの状態を示し、図 11 は保持手段がオン状態のときの状態を示している。尚、図 9 から図 11 は実施例 2 の構成要素と同一の構成要素については同一の符号を付して説明を省略し、異なる部分のみを説明する。

## 【 0 0 9 7 】

変形例 1 では、撮像ユニット 20 B のアクチュエータユニット 12 C を改良することにより保持手段を構成して、移動レンズ枠 22 を、T e L e 端と W i d e 端との位置以外の任意の中間位置に保持させるようにしている。 10

## 【 0 0 9 8 】

具体的には、図 9 に示すように、撮像ユニット 20 B のアクチュエータユニット 12 C は、実施例 2 の構成要素と略同様に構成されるが、ガイドバー 69、ガイドリング 72、及び S M A コイル 42 A を有して構成されている。尚、S M A ワイヤ 42 は第 1 の形状記憶合金部を構成し、S M A コイル 42 A は第 2 の形状記憶合金部を構成している。

## 【 0 0 9 9 】

S M A ワイヤ 42 の基端部は、コイルバネ 47 の基端部内に配された駆動信号ケーブル 76 の先端部に半田等によって電氣的に接続固定される。この駆動信号ケーブル 76 は、 20  
実施例 1、2 とは異なり、撮像光学系ユニット 12 B に電氣的に接続される信号ケーブル 36 内に配されて、コイルバネ 47 の基端部に延設されるようになっている。

## 【 0 1 0 0 】

尚、コイルバネ 47 の基端部内は、接着部 74 によって、S M A ワイヤ 42 と駆動信号ケーブル 76 との接続部等を固定しており、また、外部からの水密を確保している。

## 【 0 1 0 1 】

また、この駆動信号ケーブル 76 内には、後述する S M A コイル 42 A を駆動するための信号ケーブル 75 が配されており、この信号ケーブル 75 内の信号線 73 は、前記 S M A コイル 42 A の基端部と、例えばかしめて半田等によって電氣的に接続し固定されるようになっている（図 10 参照）。 30

## 【 0 1 0 2 】

一方、S M A ワイヤ 42 の先端部は、図 9 ~ 図 11 に示すように、ステンレスなどの金属で構成された棒状のガイドバー 69 の一部に固定されている。この場合、S M A ワイヤ 42 の先端部とガイドバー 69 との固定方法は、S M A ワイヤ 42 とガイドバー 69 との固定状態が強固なものとなる方法で固定することが望ましい。

## 【 0 1 0 3 】

そして、ガイドバー 69 は、S M A ワイヤ 42 と固定されることによって、この S M A ワイヤ 42 と電氣的に接続することになる。また、このガイドバー 69 は、第 3 レンズ枠 23 の連通孔 23 b の所定位置に固定されたガイドリング 72 に、進退自在に挿通されるようになっている。 40

## 【 0 1 0 4 】

尚、ガイドバー 69 の外周面は、絶縁コーティングされており、ガイドバー 69 の基端部の絶縁コーティングされてない一部に S M A ワイヤ 42 が固定されるようになっている。また、ガイドリング 72 は、導電性部材、例えば金属を用いて形成されており、第 3 レンズ枠 23 に電氣的に接続している。

## 【 0 1 0 5 】

ガイドバー 69 の先端部は、実施例 1、2 とは異なり、移動レンズ枠 22 の下部に設けられた取り付け孔 22 内に嵌装して固定されるようになっている。この場合、ガイドバー 69 の先端部の絶縁コーティングされてない部分が移動レンズ枠 22 に接触しているので、このガイドバー 69 と移動レンズ枠 22 とは電氣的に接続している。 50

## 【 0 1 0 6 】

このことにより、SMAワイヤ42は、ガイドバー69、移動レンズ枠22、第3レンズ枠23、円柱部材14、及び外装部材16を介して実施例1、実施例2と同様に接地させることができる。

## 【 0 1 0 7 】

そして、ガイドバー69のガイドリング72の基端側には、図10に示すようにSMAコイル42Aが配設されている。このSMAコイル42Aは、SMA部材を用いてコイル状に形成されたもので、非通電時の場合には図10に示すように、ガイドバー69の進退移動が可能な径にて構成されるようになっている。

## 【 0 1 0 8 】

また、SMAコイル42Aの先端部は、前記ガイドリング72の側面の一部（SMAコイル42Aが介在する側の面の一部）に強固に固定されている。そして、SMAコイル42Aは、この固定によってガイドリング72と電氣的に接続している。

## 【 0 1 0 9 】

また、SMAコイル42Aの基端部は、前記したように、ガイドバー69の基端部近傍まで延設された信号線73に電氣的に接続されており、この信号線73を介して駆動信号（固定信号ともいう）が供給されるようになっている。

## 【 0 1 1 0 】

上記構成により、SMAワイヤ42の駆動時に、SMAコイル42Aを通電した場合には、このSMAコイル42Aは、図11に示すように、その発熱による収縮作用によってコイル径が小さくなり、進退自在に挿通されているガイドバー69の外周面を押さえ込んで保持することが可能となる。

## 【 0 1 1 1 】

尚、変形例1において、SMAコイル42Aの駆動制御は、実施例2と同様にSMAワイヤ42の駆動制御と連動するが、前記SMAコイル42A自体を通電、又は非通電するように制御するような場合には、実施例2と同様にリモートスイッチ10cに対して、SMAコイル42の通電、又は非通電を指示操作する機能を割れ当てて操作することにより、所望する位置に移動レンズ枠22を保持することが可能となる。

その他の構成は、実施例2と同様である。

## 【 0 1 1 2 】

次に、変形例1の内視鏡2の作用について、図10、及び図11を参照しながら説明する。尚、SMAワイヤ42の駆動制御については実施例1と同様であるので省略する。

## 【 0 1 1 3 】

いま、術者は、モニタ5に表示された内視鏡画像を見ながら内視鏡2の撮像ユニット20のズーム操作を行うものとする。

この場合、術者は、実施例1と同様に操作部10のアクチュエータ駆動用のスイッチであるリモートスイッチ10bを操作する。このことにより、ビデオプロセッサ4の制御によってSMAワイヤ42には駆動信号が供給され、その結果、SMAワイヤ42の通電による収縮により、ガイドバー69を介して移動レンズ枠22がT e L e端位置（図4参照）からW i D E端位置（図5、又は図6参照）へと移動される。

## 【 0 1 1 4 】

このとき、SMAコイル42Aの状態が図10に示されている。つまり、SMAワイヤ42の通電開始直後、又は非通電時においては、SMAコイル42Aは、図10に示すように、通電による収縮作用が始まっていない状態であるので、コイルの径はガイドバー69が挿通可能な状態となっている。このため、SMAワイヤ42の収縮によって、ガイドバー69が引っ張られることで移動レンズ枠22が移動する。

## 【 0 1 1 5 】

その後、ビデオプロセッサ4は、SMAワイヤ42の通電を開始する（さらにリモートスイッチ10Gcの操作時）と同時に、SMAコイル42Aに対し、信号線73を介して駆動信号を供給して通電させる。

10

20

30

40

50

## 【0116】

この場合、信号線73を介して供給される駆動信号（固定信号）は、SMAコイル42A、ガイドリング72、第3レンズ枠23、円柱部材14、外装部材16を介して、ビデオプロセッサ4の図示しない接地部へと流れるようになっている。

## 【0117】

すると、SMAコイル42Aは、図11に示すように、通電による過熱によって収縮してコイル径が小さくなることにより、このSMAコイル42A内を挿通しているガイドバー69の外周面を押さえ込んで保持する。このことにより、ガイドバー69は、所定の位置でSMAコイル42Aによって保持されるので、移動レンズ枠22を、Tele端位置（図9参照）からWide端位置（図9中の波線で示す部分）の間の所定位置に保持して固定することができる。

10

## 【0118】

したがって、変形例1によれば、保持手段であるSMAコイル42A、ガイドバー69を設け、且つこのSMAコイル42Aの駆動を制御することにより、実施例2と同様に移動レンズ枠22によって保持されている第2レンズ29をTele端の位置とWide端の位置との間の任意の位置で保持することができ、よって、中間倍率での拡大観察を行うことが可能となる。

## 【0119】

## （変形例2）

次に、実施例2の保持手段の変形例2について、図12から図15を参照しながら説明する。図12から図15は実施例2の保持手段の変形例2を説明するもので、図12は内視鏡の先端部内の撮像ユニットの断面図、図13は図1の撮像ユニットに設けられたイオン伝導アクチュエータの動作原理を説明する図、図14、及び図15は図12の撮像ユニット内に設けられた保持手段の構成、及び作用を説明するための拡大断面図を示し、図14は保持手段がオフ状態のときの状態を示し、図15は保持手段がオン状態のときの状態を示している。尚、図12から図15は変形例1の構成要素と同一の構成要素については同一の符号を付して説明を省略し、異なる部分のみを説明する。

20

## 【0120】

変形例2では、撮像ユニット20Cのアクチュエータユニット12Cを改良することにより保持手段を構成して、移動レンズ枠22を、Tele端とWide端との位置以外の任意の中間位置に保持させるようにしている。

30

## 【0121】

具体的には、図12に示すように、撮像ユニット20Cのアクチュエータユニット12Cは、変形例1（図9参照）と略同様に構成されるが、保持手段として例えばイオン伝導アクチュエータ81、SMAバネ42B、及びSMAパイプ83を有して構成されている。

## 【0122】

尚、SMAワイヤ42は第1の形状記憶合金部を構成し、SMAバネ42B、及びSMAパイプ83は第2の形状記憶合金部を構成している。また、SMAバネ42Bは付勢部材を構成している。

## 【0123】

また、連通孔23aが形成された第3レンズ枠23の下部は、変形例1よりも肉厚が厚めに形成されている。そして、連通孔23aの基端側開口には、絶縁パイプ46ではなく、SMA部材でパイプ状に形成されたSMAパイプ83がリング45を介して固定されている。このリング45は、SMAパイプ83の固定状態をより強固なものにしている。

40

## 【0124】

尚、変形例1ではコイルバネ47が連通孔23aの基端側開口を塞ぐように取り付けられていたが、変形例2ではコイルバネ47は、SMAパイプの基端側を被覆するように嵌装している。

また、このコイルバネ47内、及びコイルバネ47の基端側の構成は、変形例1と同様である。

50

## 【0125】

したがって、コイルバネ47に挿通されているSMAワイヤ42は、コイルバネ47を介してガイドリング44に挿通されるが、ガイドリング44の先端側にはSMAバネ42Bが設けられている。つまり、SMAワイヤ42の先端部は、SMAバネ42Bを有して構成されている。尚、SMAバネ42Bは、付勢手段を構成している。

## 【0126】

このSMAバネ42Bは、SMA部材を用いて、例えば図12に示すようにバネ形状に形成されている。このSMAバネ42Bの先端部は、移動レンズ枠22に形成された取り付け孔22cに当設し、さらに実施例1と同様にボール係止部40によって連通孔22aに係止している。また、SMAバネ42Bの基端部は、前記したようにSMAワイヤ42と接続されるとともに、ガイドリング44の側面に当接している。したがって、SMAバネ42Bは、実施例1のバネ43と同様に、移動レンズ枠22を常時撮影軸前方方向に付勢するようになっている。

10

## 【0127】

この移動レンズ枠22の取り付け孔22cには、イオン伝導アクチュエータ81を固定するための金属固定部80が固定されている。この金属固定部80は、導電性部材、例えば金属で形成されたもので、基端部には例えば板状のイオン伝導アクチュエータ81が固定されている。この場合、イオン伝導アクチュエータ81は、後述するストッパ部85側に突出するように金属固定部80に固定されている。

## 【0128】

また、イオン伝導アクチュエータ81の上部には、変形例1と同様に延設された信号線73が電氣的に接続されている。そして、このイオン伝導アクチュエータ81には、この信号線73を介して駆動信号（固定信号ともいう）が供給されるようになっている。

20

## 【0129】

第1レンズ枠21と第3レンズ枠23との間には、移動レンズ枠22、SMAバネ42B、及び信号線73を覆うようにストッパ84が取り付けられている。このストッパ84は、移動レンズ枠22側の上面に前記イオン伝導アクチュエータ81の端部と係合するために鋸歯状に形成されたストッパ部85を設けて構成されている。

## 【0130】

また、このストッパ84、及び第3レンズ枠23の下部を覆うように外装部材41が設けられて、外部からSMAバネ42B側内部への水密を確保している。

30

## 【0131】

変形例2に用いられる保持手段であるイオン伝導アクチュエータ81は、周知の技術であり、具体的には図13に示すように、電圧の印加により、高分子電解質内の陽イオンが陰極側へと移動し、表裏で膨潤に差が生じることで変形するといった特性を有している。

## 【0132】

イオン伝導アクチュエータ81は、金属固定部80を介して移動レンズ枠に電氣的に接続しているので、変形例1と同様に接地している。したがって、イオン伝導アクチュエータ81は、信号線73から駆動信号が供給されると、例えば図15に示すように変形することにより、ストッパ部85との係合状態を解除することが可能である。

40

## 【0133】

つまり、言い換えれば、駆動信号の供給を停止すれば、イオン伝導アクチュエータ81は、例えば図14に示すように、SMAワイヤ42の駆動時において、任意のストッパ部85と係合することになる。このことにより、移動レンズ枠22を、変形例1と同様に任意の位置に保持することが可能となる。

その他の構成は、変形例1と同様である。

## 【0134】

次に、変形例2の内視鏡2の作用について、図14、及び図15を参照しながら説明する。尚、SMAワイヤ42の駆動制御については実施例1と同様であるので省略する。

## 【0135】

50

いま、術者は、モニタ 5 に表示された内視鏡画像を見ながら内視鏡 2 の撮像ユニット 20 のズーム操作を行うものとする。

この場合、術者は、実施例 1 と同様に操作部 10 のアクチュエータ駆動用のスイッチであるリモートスイッチ 10 b を操作する。このことにより、ビデオプロセッサ 4 の制御によって S M A ワイヤ 4 2 には駆動信号が供給され、その結果、S M A ワイヤ 4 2 の通電による収縮により、S M A パネ 4 2 B を介して移動レンズ枠 2 2 が T e L e 端位置（図 4 参照）から W i D E 端位置（図 5、又は図 6 参照）へと移動される。

【0136】

このとき、イオン伝導アクチュエータ 8 1 は、S M A ワイヤ 4 2 の駆動と同時に、信号線 7 3 を介して駆動信号が供給されようになっている。この場合、信号線 7 3 を介して供給される駆動信号（固定信号）は、イオン伝導アクチュエータ 8 1、金属固定部 8 0、移動レンズ枠 2 2、第 3 レンズ枠 2 3、円柱部材 1 4、外装部材 1 6 を介して、ビデオプロセッサ 4 の図示しない接地部へと流れるようになっている。

10

【0137】

このため、イオン伝導アクチュエータ 8 1 は、駆動信号が供給されて電圧が印加されることにより、図 1 5 に示すように変形する。このことにより、S M A ワイヤ 4 2 の駆動時には、ストッパ部 8 5 との係合が解除されて、移動レンズ枠 2 2 は進退移動可能な状態となり、T e L e 端位置（図 4 参照）から W i D E 端位置（図 5、又は図 6 参照）へと移動されることになる。このときのイオン伝導アクチュエータ 8 1 とストッパ部 8 5 との状態が図 1 5 に示されている。

20

【0138】

その後、ビデオプロセッサ 4 は、リモートスイッチ 10 G c が操作されると、イオン伝導アクチュエータ 8 1 に対し、信号線 7 3 を介して供給している駆動信号の出力を停止する。

【0139】

すると、イオン伝導アクチュエータ 8 1 は、図 1 4 に示すように、通常の形状に戻ることで、任意のストッパ部 8 5 と係合することになる。このことにより、イオン伝導アクチュエータ 8 1 は、ストッパ部 8 4 のいずれかのストッパ部 8 5 と係合して保持されるので、移動レンズ枠 2 2 を、T e L e 端位置（図 1 2 参照）から W i D E 端位置（図 1 2 中の波線で示す部分）の間の所定位置に保持して固定することができる。

30

したがって、変形例 2 によれば、変形例 1 と同様の効果が得られる。

また、変形例 2 においても、変形例 1 と同様に、S M A ワイヤ 4 2、及び S M A パネ 4 2 B の収縮を開始する温度（例えば 4 5 ）を S M A パイプ 8 3 の収縮を開始する温度（例えば 1 0 0 ）以下となるように S M A ワイヤ 4 2、S M A パネ 4 2 B、及び S M A パイプ 8 3 を構成した場合には、内視鏡 2 をオートクレーブなどの滅菌処理を行うとすると、S M A ワイヤ 4 2、及び S M A パネ 4 2 B は、過熱によって例えば 4 5 くらいから収縮を開始することになるが、S M A パイプ 8 3 は、例えば 1 0 0 から収縮することとなる。このことにより、S M A ワイヤ 4 2、及び S M A パネ 4 2 B の張力を緩和することができるので、オートクレーブ等の滅菌処理時における S M A ワイヤ 4 2、及び S M A パネ 4 2 B の断線を防止することができるといった効果も得る。

40

【0140】

（実施例 3）

次に、本発明に係る内視鏡の実施例 3 について、図 1 6 から図 1 8 を参照しながら説明する。

図 1 6 から図 1 8 は本発明の内視鏡の実施例 3 を示し、図 1 6 は内視鏡の先端部内の撮像ユニットの構成図、図 1 7、及び図 1 8 は実施例 3 の内視鏡のアクチュエータの作用を説明するための一部破断した撮像ユニット主要部の断面図であり、図 1 7 は S M A パネの通電時にこの S M A パネが縮んで移動レンズ枠が基端側方向に移動した状態を示し、図 1 8 は S M A パネの非通電時にその付勢力により移動レンズ枠が先端部方向に移動した状態をそれぞれ示している。尚、図 1 6 から図 1 8 は実施例 1 の構成要素と同一の構成要素に

50

については同一の符号を付して説明を省略し、異なる部分のみを説明する。

【0141】

実施例3の内視鏡2の撮像ユニット20Dは、実施例1の撮像ユニット20と略同様に構成しているが、アクチュエータユニット12Cに改良がなされている。

具体的には、図16～図18に示すように、第3レンズ枠23の連通孔23bには、この連通孔23bの後方側に突出するようにパイプ86が挿通されて固定されている。このパイプ86の基端部には、実施例1の駆動信号ケーブル53が接着部50によって固定されている。そして、パイプ86の基端側内部において、駆動信号ケーブル53の信号線52がSMAバネ42Cに、例えばかしめて半田等で電氣的に接続し固定されている。

【0142】

SMAバネ42Cは、変形例2と同様にSMA部材を用いてバネ形状に形成されたもので、パイプ86に配設されている。そして、SMAバネ42Cのバネ形状部分の先端部が移動レンズ枠22の取り付け孔22cに当接されると同時に、延設するSMAワイヤ部分の先端部には、実施例1と同様にボール係止部40が設けられて連通孔22aに係止されている。

【0143】

したがって、SMAバネ42Cの先端部（ボール係止部40）が移動レンズ枠22に係止されているので、SMAバネ42Cの先端部は、移動レンズ枠22の外周面と第3レンズ枠23の内周面との接触によって、円柱部材14を介して、接地された外装部材16と電氣的に接続させることが可能である。

【0144】

上記構成によれば、SMAバネ42Cは、バネ形状に形成されているので実施例1のバネ43（図2参照）と同様のばね特性、すなわち、移動レンズ枠22を、第3レンズ枠23に対して、常時撮影軸前方方向に付勢することが可能となる。勿論、SMAバネ42Cは、実施例1のSMAワイヤ42と同様に駆動時には、その過熱により収縮し、非駆動時には膨張するといった特性を有している。

【0145】

その他の構成は、実施例1と同様である。

【0146】

次に、実施例3の作用について、図17、及び図18を参照しながら説明する。

いま、術者は、モニタ5に表示された内視鏡画像を見ながら内視鏡2の撮像ユニット20の例えばズームング操作を行うものとする。

このとき、図18に示すように、撮像ユニット20Dの移動レンズ枠22がT e L e 端位置にある状態、又は術者が操作部10のアクチュエータ駆動用のスイッチであるリモートスイッチ10bを操作した場合には、撮像ユニット20内のSMAバネ42Cには通電がなされていない状態である。

【0147】

つまり、アクチュエータユニット12CのSMAバネ42Cは、駆動信号ケーブル53からの駆動用信号の供給が停止されて非通電状態となっている。この場合、SMAバネ42Cは、非通電状態であるので収縮せずに膨張しており、また、撮影軸方向に移動自在な状態になっている。

【0148】

したがって、移動レンズ枠22は、図18に示すように、SMAバネ42Cによる先端部12の前方方向への付勢力によって第3レンズ枠23の第3レンズ群30よりも最も離れる位置（T e L e 端位置）に移動させて配置される。

【0149】

そして、術者は、操作部10のアクチュエータ駆動用のスイッチであるリモートスイッチ10aを操作してズームング動作を行うものとする。

すると、ビデオプロセッサ4は、リモートスイッチ10aの操作信号に基づき、駆動信号ケーブル53を介してSMAバネ42Cに駆動信号を供給する。

10

20

30

40

50

## 【0150】

このとき、SMAバネ42Cの先端側は、ボール係止部40、移動レンズ枠22、第3レンズ枠23、及び円柱部材14を介して、基準電位となるように接地された外装部材16と電氣的に接続しているため、その結果、SMAバネ42Cには駆動信号が流れて通電状態となる。

## 【0151】

すると、SMAバネ42Cは、通電状態になると、その特性により過熱されて収縮する。その結果、SMAワイヤ42の収縮作用により、移動レンズ枠22は、図17に示すように、図18に示すL1から図17に示すL0の距離を第3レンズ群30方向に移動し、そして、この移動レンズ枠22の基端部が位置決め部材23aに当接することによって、移動レンズ枠22がWide端の位置にて位置決めされる。

10

## 【0152】

このことにより、移動レンズ枠22によって保持されている第2レンズ29がTele端の位置から第3レンズ群30、及び第4レンズ群31に対してWide端の位置に移動することになるので、ズームング、又はフォーカスを行ったり、観察深度を切り替えたりするなどの、拡大観察を行うことが可能となる。

## 【0153】

したがって、実施例3によれば、実施例1と同様の効果が得られる他に、バネ43を用いずともアクチュエータユニット12Cを構成できるので、構造が簡素化し、さらにコストを低減することも可能となる。

20

## 【0154】

ところで、撮像ユニット20のアクチュエータユニット12Cに、SMA部材を用いたSMAワイヤ42等を設けて構成すると、このようなSMA部材は熱により変形するといった特性を有しているため、例えばオートクレーブ等の滅菌処理を行う場合にはSMAワイヤ42等のSMA部材が変形してしまい、アクチュエータ本来の動作性能に悪影響を及ぼしてしまう虞がある。

## 【0155】

そこで、本発明では、前記問題点に鑑みてなされたもので、オートクレーブ等の滅菌処理を行った場合でも、アクチュエータの動作性能の安定化を図ることができる内視鏡を提供する。このような実施例を下記に示す。

30

## 【0156】

## (実施例4)

図19から図21は本発明の内視鏡の実施例4を示し、図19は内視鏡の先端部内の撮像ユニットの構成図、図20、及び図21は実施例4の内視鏡のアクチュエータの作用を説明するための一部破断した撮像ユニット主要部の断面図であり、図20はオートクレーブ等の滅菌処理を行っていない通常時の状態を示し、図21はオートクレーブ等の滅菌処理を行った場合の過熱によりSMAパイプが縮んだ状態をそれぞれ示している。尚、図19から図21は実施例1の構成要素と同一の構成要素については同一の符号を付して説明を省略し、異なる部分のみを説明する。

## 【0157】

実施例4の内視鏡2の撮像ユニット20Eは、実施例1の撮像ユニット20と略同様に構成しているが、アクチュエータユニット12Cに改良がなされている。

40

具体的には、図19～図21に示すように、アクチュエータユニット12Cを構成する第3レンズ枠23の連通孔23bには、実施例3と同様にこの連通孔23bの後方側に突出するようにSMAパイプ86Aが挿通されて固定されている。このSMAパイプ86Aの基端側の構成は、実施例3と略同様であるが、SMAパイプ86Aの基端側内部において、駆動信号ケーブル53の信号線52がSMAワイヤ42の基端部に、例えばかしめて半田等で電氣的に接続され接着部50によって固定されている。

## 【0158】

SMAパイプ86Aは、SMA部材を用いてパイプ状に形成されたものである。そして

50

、このSMAパイプ86A内の接着部50には、実施例1と同様のバネ43の基端部が当接している。

【0159】

尚、SMAワイヤ42の収縮を開始する温度をSMパイプ86Aの収縮を開始する温度よりも低くなるようにSMAワイヤ42、及びSMAパイプ86Aを構成している。つまりSMAワイヤ42の収縮を開始する温度とSMAパイプ86Aの収縮を開始する温度とは異なったものとなる。例えば、本実施例4では、SMAワイヤ42の収縮を開始する温度を45とし、SMAパイプ86Aの収縮を開始する温度を100としている。この場合、それぞれの収縮を開始する温度が異なるSMA部材を得るためには、SMA部材を製造する際の製造成分の配合比を切り替えれば実現可能である。

10

その他の構成は、実施例1と同様である。

【0160】

次に、実施例4の作用について、図20、及び図21を参照しながら説明する。

アクチュエータユニット12Cを構成するSMAパイプ86Aは、熱により収縮するが、収縮を開始する温度が例えば100と高いので、前記したような通常の使用状態では変形することはない。

【0161】

また、SMAワイヤ42は、過熱によって例えば45くらいから収縮を開始することになる。このため、内視鏡2をオートクレーブなどの滅菌処理を行った場合には、SMAワイヤ42は、過熱によって例えば45くらいから収縮を開始することになるので、通常の構成（単にSMAワイヤ42のみを設けた構成）だと、SMAワイヤ42の張力が増して破断してしまう虞れがあり、動作性能に悪影響を及ぼしてしまう。

20

【0162】

ところが、実施例4のアクチュエータユニット12Cでは、SMAワイヤ42の基端部が接着部50を介して固定されるSMAパイプ86Aは、例えば100から収縮するようなSMA部材を用いて構成されている。このことにより、SMAワイヤ42が例えば45より収縮を開始したとしても、SMAパイプ86Aは100で収縮するので、その結果SMAワイヤ42の張力を緩和することができる。

【0163】

つまり、オートクレーブ等の滅菌処理を行ってない通常時では、図20に示すように、SMAパイプ86Aの撮影軸長手方向の長さはL2であるが、オートクレーブ等の滅菌処理を行った場合の過熱により例えば100近傍になると、SMAパイプ86Aは、図21に示すように、撮影軸方向の長さL3まで縮小することになる。

30

【0164】

すなわち、このSMAパイプ86Aが図21に示すように縮小することにより、SMAワイヤ42が高温により縮小したとしても、これに伴ってSMAパイプ86Aが縮むので、SMAワイヤ42の張力を緩和することが可能となる。よって、アクチュエータユニット12Cの動作性能の安定化を図ることが可能となる。

【0165】

尚、SMAワイヤ42の収縮開始温度として例えば45、また、SMAパイプ86Aの収縮開始温度として例えば100として説明したが、これに限定されるものではなく、前記同様に作用、効果が得られる収縮開始温度であれば、いずれのSMA部材を構成して用いても良い。

40

【0166】

したがって、実施例4によれば、実施例1と同様の効果が得られる他に、オートクレーブ等の滅菌処理を行った場合でも、アクチュエータの動作性能の安定化を図ることが出来る内視鏡を提供することが可能となる。

【0167】

尚、本実施例では、内視鏡2に対する過熱動作として、オートクレーブ等の滅菌処理を行うことによって過熱した場合について説明したが、これに限定されるものではなく、こ

50

れ以外の過熱動作によって過熱した場合にも同様の効果が得られるようになっている。

【0168】

以上の実施例に記載した発明は、その実施例、及び変形例に限ることなく、その他、実施段階ではその要旨を逸脱しない範囲で種々の変形を実施し得ることが可能である。さらに、前記実施例には、種々の段階の発明が含まれており、開示される複数の構成要件における適宜な組合せにより種々の発明が抽出され得る。

【0169】

例えば、実施例に示される全構成要件から幾つかの構成要件が削除されても、発明が解決しようとする課題の欄で述べた課題が解決でき、発明の効果で述べられている効果が得られる場合には、この構成要件が削除された構成が発明として抽出され得る。

10

【図面の簡単な説明】

【0170】

【図1】本発明の内視鏡の実施例1を示し、内視鏡を有する内視鏡システムの全体構成を示す構成図。

【図2】図1の内視鏡の先端部の断面図。

【図3】図2のC矢印方向からみた場合の先端部の平面図。

【図4】SMAワイヤの非通電時にばねの付勢力により移動レンズ枠が先端部方向に移動した状態を示す撮像ユニットの断面図。

【図5】SMAワイヤの通電時にSMAワイヤが縮んで移動レンズ枠が基端側方向に移動した状態を示す撮像ユニットの断面図。

20

【図6】本発明の内視鏡の実施例2を示し、内視鏡の先端部内の撮像ユニットの断面図。図7、及び図8は図8は保持手段がオン状態のときの状態を示し図。

【図7】図6の撮像ユニット内に設けられた保持手段がオフ状態のときの状態を示す斜視図。

【図8】図6の撮像ユニット内に設けられた保持手段保持手段がオン状態のときの状態を示す斜視図。

【図9】実施例2の保持手段の変形例1を示し、内視鏡の先端部内の撮像ユニットの断面図。

【図10】図9の撮像ユニット内に設けられた保持手段がオフ状態のときの状態を示す側面図。

30

【図11】図9の撮像ユニット内に設けられた保持手段がオン状態のときの状態を示す側面図。

【図12】実施例2の保持手段の変形例2を示し、内視鏡の先端部内の撮像ユニットの断面図。

【図13】図1の撮像ユニットに設けられたイオン伝導アクチュエータの動作原理を説明する図。

【図14】図12の撮像ユニット内に設けられた保持手段がオフ状態のときの状態を示す拡大断面図。

【図15】図12の撮像ユニット内に設けられた保持手段がオン状態のときの状態を示す拡大断面図。

40

【図16】本発明の内視鏡の実施例3を示し、内視鏡の先端部内の撮像ユニットの構成図。

【図17】SMAバネの通電時にこのSMAバネが縮んで移動レンズ枠が基端側方向に移動した状態を示す、一部破断した撮像ユニット主要部の断面図。

【図18】SMAバネの非通電時にその付勢力により移動レンズ枠が先端部方向に移動した状態を示す、一部破断した撮像ユニット主要部の断面図。

【図19】本発明の内視鏡の実施例4を示し、内視鏡の先端部内の撮像ユニットの構成図。

【図20】オートクレーブ等の滅菌処理を行ってない通常時の状態を示し、一部破断した撮像ユニット主要部の断面図。

50

【図 2 1】オートクレーブ等の滅菌処理を行った場合の過熱により S M A パイプが縮んだ状態を示し、一部破断した撮像ユニット主要部の断面図。

【符号の説明】

【 0 1 7 1 】

- 1 ... 内視鏡装置、
- 2 ... 内視鏡、
- 9 ... 挿入部、
- 1 0 ... 操作部、
- 1 0 C ... 把持部、
- 1 0 D ... 送気送水操作ボタン、
- 1 0 E ... 吸引操作ボタン、
- 1 0 F ... 湾曲操作ノブ、
- 1 0 a ~ 1 0 c ... リモートスイッチ、
- 1 1 a ... コネクタ部、
- 1 1 ... ユニバーサルコード、
- 1 2 C ... アクチュエータユニット、
- 1 2 B ... 撮像光学系ユニット、
- 1 2 ... 先端部、
- 1 2 a ... 先端面、
- 1 2 A ... 対物光学系ユニット、
- 1 3 ... 先端カバー、
- 1 4 ... 円柱部材、
- 1 6 ... 外装部材、
- 1 7 ... 補強環、
- 2 0、2 0 A ~ E ... 撮像ユニット、
- 2 2 ... 第 2 レンズ枠（移動レンズ枠）、
- 2 2 a ... 連通孔、
- 2 3 ... 第 3 レンズ枠、
- 2 3 b ... 連通孔、
- 2 7 ... 観察窓（先端レンズ）、
- 2 9 ... 第 2 レンズ、
- 3 2 a ... カバーレンズ、
- 3 2 ... 撮像素子、
- 3 6 ... 信号ケーブル、
- 4 0 ... ボール係止部、
- 4 1 ... 外装部材、
- 4 2 ... S M A ワイヤ、
- 4 3 ... バネ、
- 4 4 ... ガイドリング、
- 4 6 ... 絶縁パイプ、
- 4 7 ... コイルバネ、
- 5 2 ... 信号線、
- 5 3 ... 駆動信号ケーブル。

10

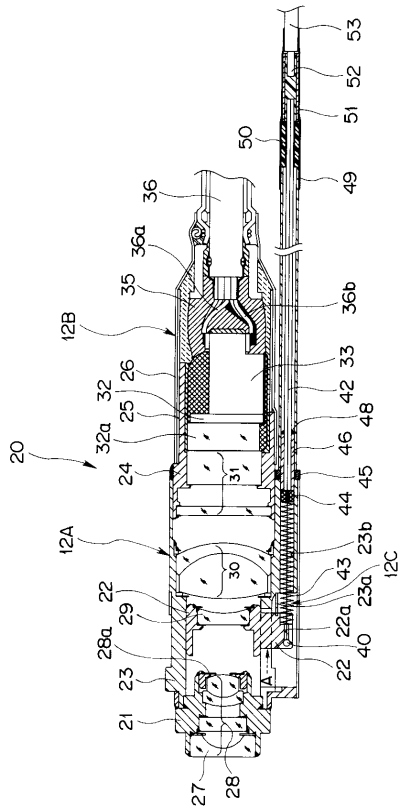
20

30

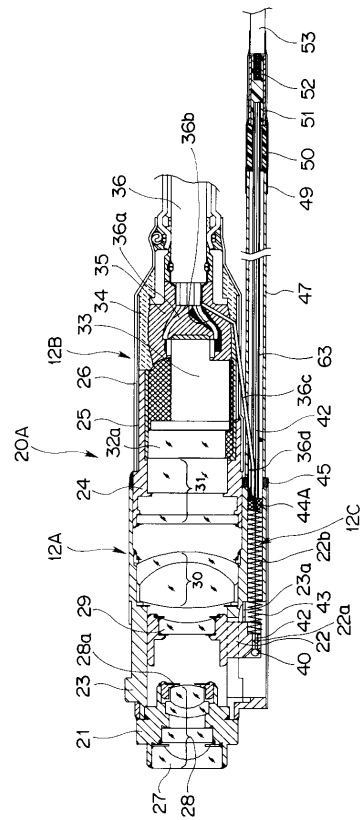
40



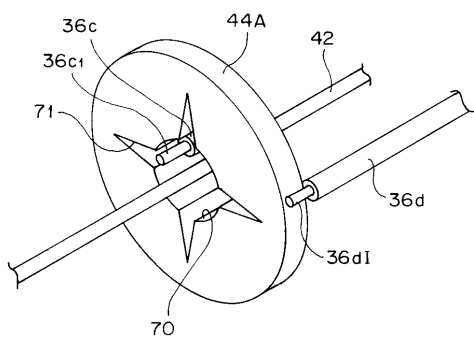
【 図 5 】



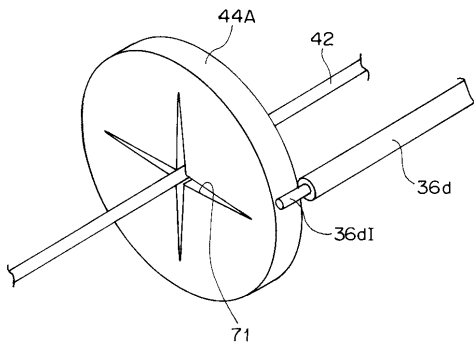
【 図 6 】



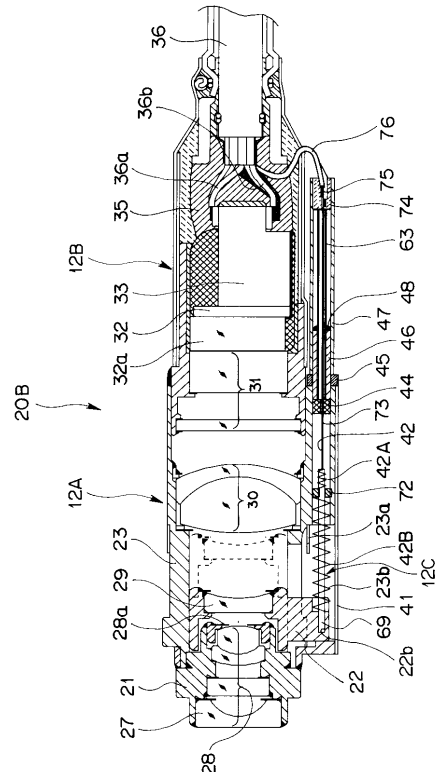
【圖 7】



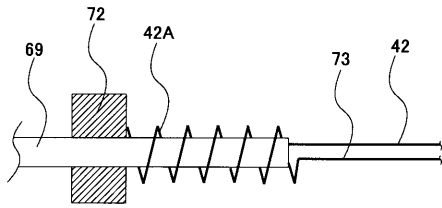
【 図 8 】



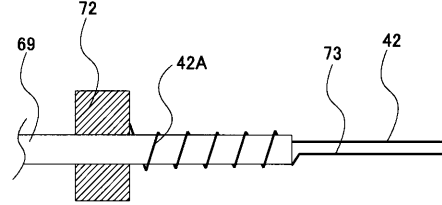
【 図 9 】



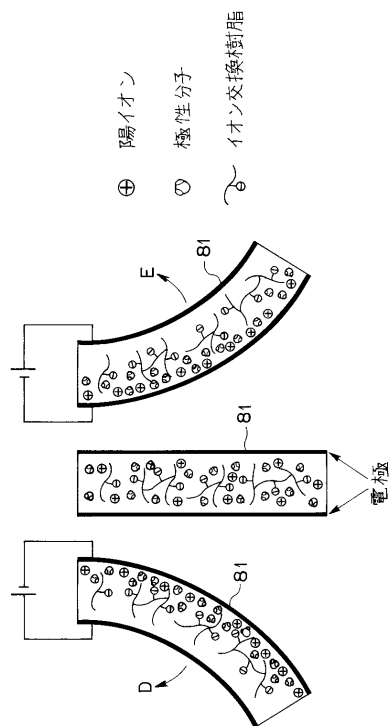
【図 1 0】



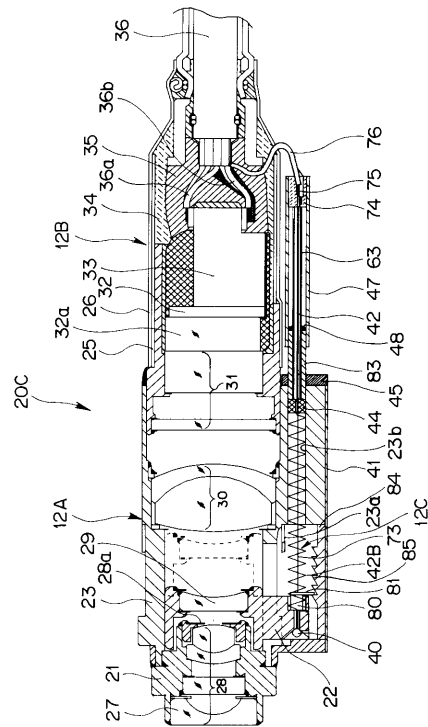
【図 1 1】



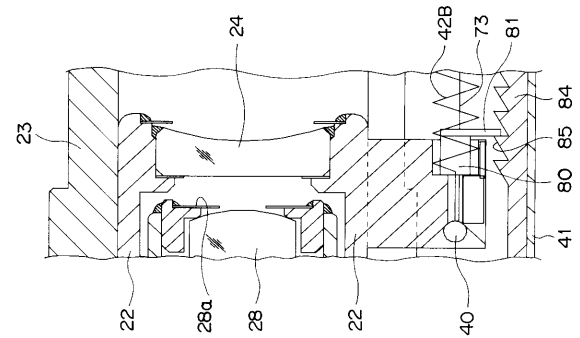
【図 1 3】



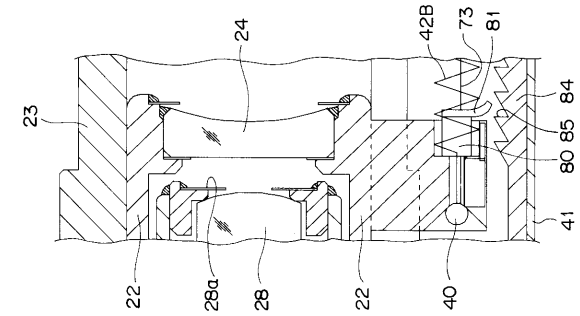
【図 1 2】



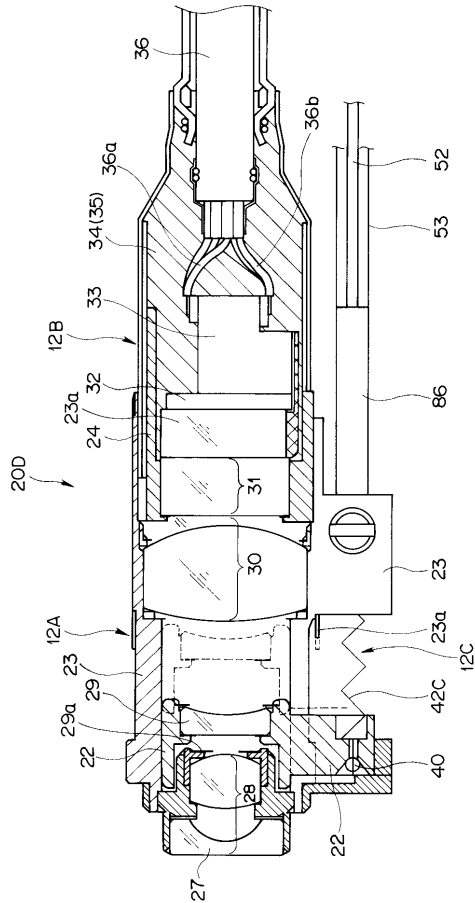
【図 1 4】



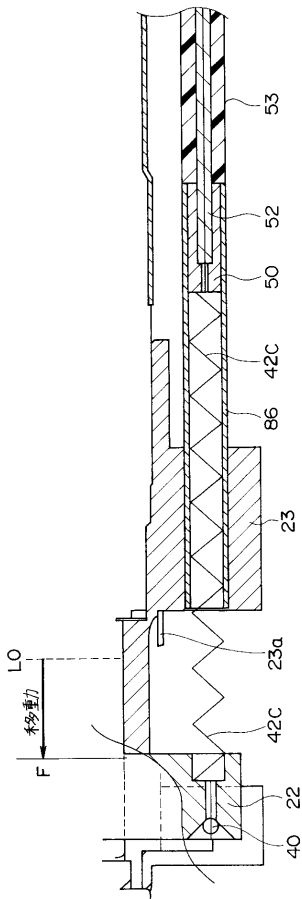
【図 1 5】



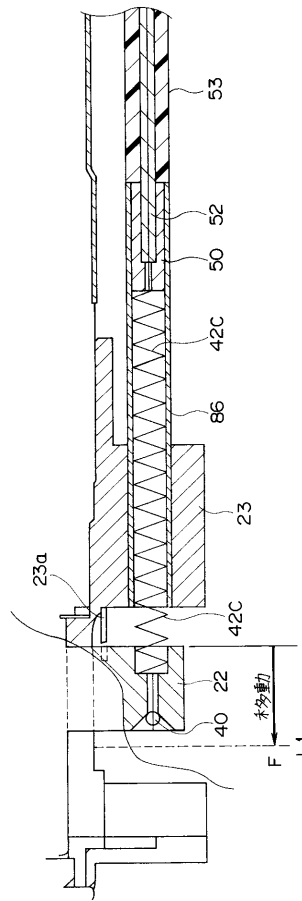
【 図 1 6 】



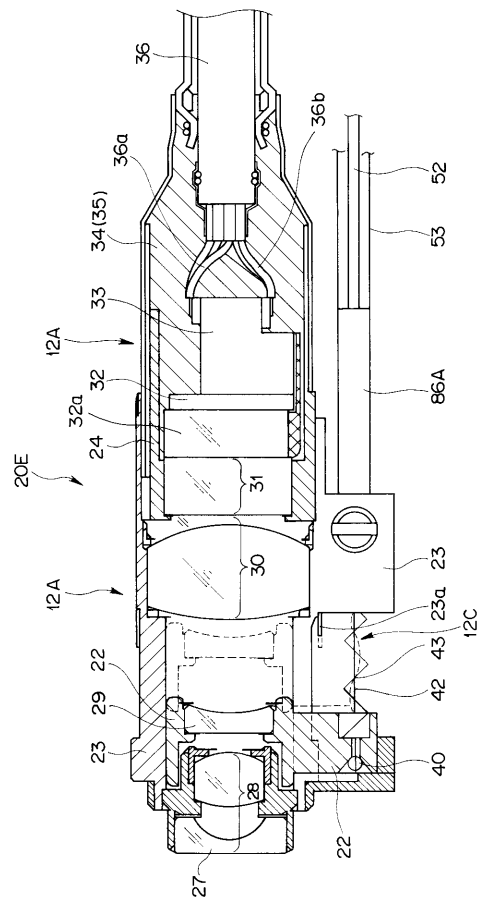
【 図 1 8 】



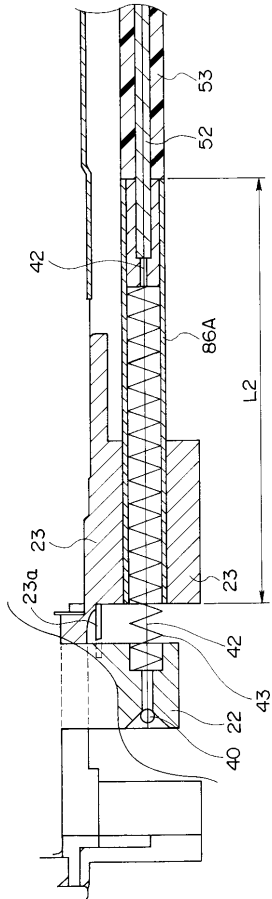
【 図 1 7 】



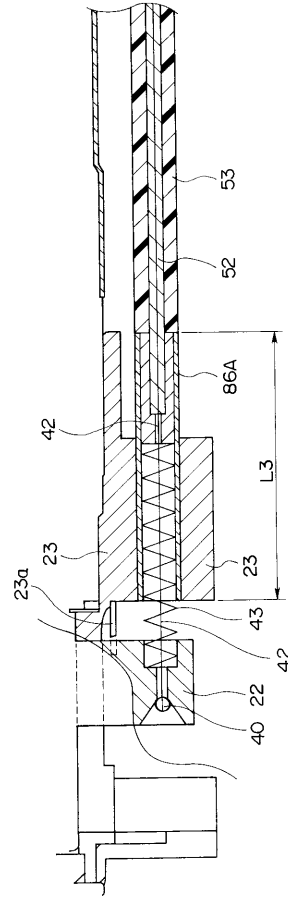
【 図 1 9 】



【図 20】



【図 21】



专利名称(译)	内窥镜		
公开(公告)号	<a href="#">JP2007229155A</a>	公开(公告)日	2007-09-13
申请号	JP2006053710	申请日	2006-02-28
[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	岩崎誠二 石井広		
发明人	岩▲崎▼ 誠二 石井 広		
IPC分类号	A61B1/00		
FI分类号	A61B1/00.300.Y A61B1/00.731 A61B1/00.735		
F-TERM分类号	4C061/AA00 4C061/BB02 4C061/CC06 4C061/DD03 4C061/FF40 4C061/HH28 4C061/JJ02 4C061/NN01 4C061/PP12 4C061/PP13 4C061/RR06 4C061/RR26 4C161/AA00 4C161/BB02 4C161/CC06 4C161/DD03 4C161/FF40 4C161/HH28 4C161/JJ02 4C161/NN01 4C161/PP12 4C161/PP13 4C161/RR06 4C161/RR26		
代理人(译)	伊藤 进		
其他公开文献	JP4847157B2		
外部链接	<a href="#">Espacenet</a>		

#### 摘要(译)

解决的问题：使具有致动器的摄像单元的尺寸减小，并减小内窥镜插入部的远端部的直径。本发明的内窥镜（2）设置在插入部（9）的前端部（12）中，以可移动的方式将透镜（29）以可移动的方式容纳在可移动的透镜框架（22）中，并且具有可接地且导电的容纳部。第三透镜框架23是构件，柱状构件14和外部构件16，其一端电连接到壳体构件，并且另一端电连接到用于导电的信号电缆53。通过在信号电缆53上通电而收缩而使可移动透镜框22移动的形狀存储器，在壳体部件处于接地电位时通过信号电缆53通电而收缩。还有一条合金线（SMA线）42。[选择图]图2

