

(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2008-307224

(P2008-307224A)

(43) 公開日 平成20年12月25日(2008.12.25)

(51) Int.Cl.	F I	テーマコード (参考)
A 6 1 B 1/00 (2006.01)	A 6 1 B 1/00 A	4 C 0 6 0
A 6 1 B 19/00 (2006.01)	A 6 1 B 1/00 3 0 0 P	4 C 0 6 1
A 6 1 B 17/28 (2006.01)	A 6 1 B 19/00 5 0 2	
	A 6 1 B 17/28 3 1 0	

審査請求 未請求 請求項の数 5 O L (全 19 頁)

(21) 出願番号	特願2007-157947 (P2007-157947)	(71) 出願人	304050923
(22) 出願日	平成19年6月14日 (2007.6.14)		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	唐沢 均
			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	半田 啓二
			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	浅田 大輔
			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)	4C060 FF27 GG23 GG40
			最終頁に続く

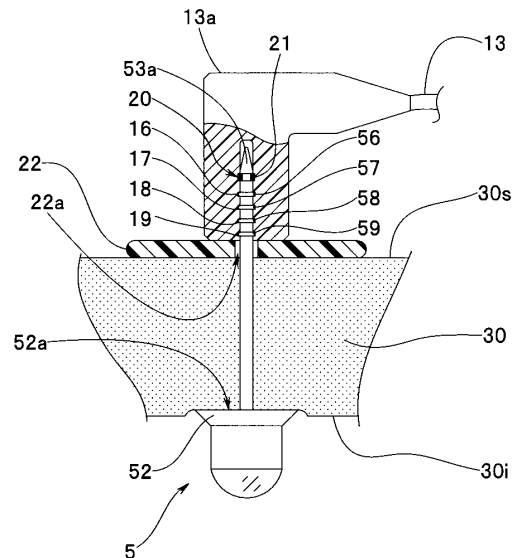
(54) 【発明の名称】 内視鏡システム

(57) 【要約】

【課題】体壁を切開することなく、体腔内の視野を広範囲に得られる撮像装置を体腔内に固定して、内視鏡を用いた外科手術を低侵襲性を損なうことなく可能にする内視鏡システムを提供すること。

【解決手段】内視鏡システム1は、体腔内において撮像を行うカメラ5と、カメラ5により撮像された信号を伝送するための電極56、57、58、59を有するとともに、体壁を貫通してカメラ5からの信号を体腔外に伝送する針部53とを備える。

【選択図】図4



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

体腔内において撮像を行う撮像手段と、
前記撮像手段により撮像された信号を伝送する電極を有するとともに、体壁を貫通して前記撮像手段からの信号を体腔外に伝送する穿刺手段と、
を備えることを特徴とする内視鏡システム。

【請求項 2】

前記穿刺手段は、先端部が先鋭に形成されるとともに前記撮像手段に接続され、前記体腔内から前記先端部を貫通させて体腔外において前記制御手段と電気的接続を行うことを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡システム

10

【請求項 3】

前記穿刺手段は、先端部が先鋭に形成され、前記体腔外から前記先端部を貫通させて前記体腔内において前記撮像手段と電気的接続を行うとともに、体腔外において前記制御手段と電気的接続を行う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 4】

前記体腔外において前記穿刺手段と腹壁とを固定するストッパ部材を更に備えることを特徴とする請求項 2 に記載の内視鏡システム。

【請求項 5】

前記撮像手段の少なくとも一部を覆うとともに、着脱可能なカバー部材を更に有することを特徴とする請求項 1 乃至請求項 4 の何れか 1 項に記載の内視鏡システム。

20

【発明の詳細な説明】**【技術分野】****【0001】**

本発明は、腹腔内を広範囲に見渡せる、腹腔壁内側に固定される撮像装置を備える内視鏡システムに関する。

【背景技術】**【0002】**

近年、患者への侵襲を小さくするために開腹することなく、観察用の内視鏡を体腔内に導くトラカールと、処置具を処置部位に導くトラカールとを患者の腹部に穿刺して、内視鏡で処置具と処置部位とを観察しながら治療処置を行う腹腔鏡下外科手術が行われている。この手法では、内視鏡で実際に観察できる視野の範囲が比較的狭い問題がある。そのため、腹腔内の治療部位全体を広範囲に観察することが困難であるため、処置具と臓器との位置関係等を的確に把握することが難しいという問題がある。

30

【0003】

この問題を解消するため、特許文献 1 には腹壁吊り上げ器が示されている。この腹壁吊り上げ器においては、吊り上げ器本体の挿入部の略中央に照明窓を備え、その照明窓の両側に観察ユニットが設けられるようになっている。そして、吊り上げ器本体は、特許文献 1 の図 1 (A) に示すように患者の腹腔内に挿通された挿入部によって腹壁を吊り上げている。そのため、吊り上げ器本体の挿入部に設けた観察ユニットにより得られる映像は、腹腔内の腔間を真上から見下ろす像となるので、従来のスコープの像に比べると広い視野を得られる。

40

【特許文献 1】特開平 7 - 194602 号公報

【発明の開示】**【発明が解決しようとする課題】****【0004】**

しかしながら、特許文献 1 においては、吊り上げ器本体の両端部を、腹壁の外部側に延出させるために、体壁を貫通する孔を二箇所、腹壁に設ける必要がある。そのため、腹壁吊り上げ器を使用する外科手術は、低侵襲ではなくなる。

【0005】

本発明は上記事情に鑑みてなされたものであり、体壁を切開することなく、体腔内の視

50

野を広範囲に得られる撮像装置を体腔内に固定して、内視鏡を用いた外科手術を低侵襲性を損なうことなく可能にする内視鏡システムを提供することを目的にしている。

【課題を解決するための手段】

【0006】

本発明の内視鏡システムは、体腔内において撮像を行う撮像手段と、前記撮像手段により撮像された信号を伝送する電極を有するとともに、体壁を貫通して前記撮像手段からの信号を体腔外に伝送する穿刺手段とを備えている。

【0007】

この構成によれば、体腔内を撮像する撮像手段は体腔内に配置され、撮像手段によって撮像された画像信号を伝送する電極を有する穿刺手段は、体壁を貫通して配置される。撮像手段が撮像した体腔内の画像信号は、体壁を貫通して配置された穿刺手段の電極によって体腔外に伝送される。

10

【発明の効果】

【0008】

本発明によれば、体壁を切開することなく、体腔内の視野を広範囲に得られる撮像装置を体腔内に固定して、内視鏡を用いた外科手術を低侵襲性を損なうことなく可能にする内視鏡システムを実現できる。

【発明を実施するための最良の形態】

【0009】

以下、図面に基づいて本発明の実施形態を説明する。

20

図1乃至図13は内視鏡システムの第1実施形態に係り、図1は内視鏡システムを説明する図、図2は体腔壁内設置カメラを説明する図、図3はカメラケーブルの構成を説明する断面図、図4は体腔壁内設置カメラを体腔壁に設置した状態を説明する図、図5はカメラ着脱鉗子を説明する図、図6はカメラ着脱鉗子の先端部の構成及び先端部の備えるカメラ受け部の作用を説明する図、図7はトラカールが刺入された腹壁を説明する図、図8はカメラを腹壁に留置するために、一方のトラカールに硬性鏡を挿入し、他方のトラカールにカメラ受け部にカメラ本体を配置したカメラ着脱鉗子を挿入した状態を説明する図、図9はカメラ着脱鉗子进行操作してカメラの針部を腹壁の内面に対向させた状態を説明する図、図10は腹壁の内面側からカメラの針部を穿刺して、腹壁の表面から針部が突出した状態を説明する図、図11は腹壁の表面から突出した針部にカメラ側コネクタを取り付けた状態を説明する図、図12は一方のトラカールに硬性鏡を挿入し、他方のトラカールに把持鉗子を挿入して手術を行っている状態を説明する図、図13は針部を3つ備えた他の構成のカメラ及びそのカメラに対応する他の構成のストッパ盤、他の構成のカメラ側コネクタを説明する図である。

30

【0010】

図1は外科手術を行う内視鏡システム1であり、内視鏡システム1は、光源装置2と、硬性鏡3と、第1のカメラコントロールユニット(以下、CCUと略記する)4と、撮像手段である体腔壁内設置カメラ(以下、カメラと略記する)5と第2のCCU6と、第1の表示装置7と、第2の表示装置8とで主に構成されている。

【0011】

40

光源装置2は硬性鏡3の備える照明光学系に照明光を供給する。光源装置2と硬性鏡3とは光源ケーブル11によって着脱自在に接続される。硬性鏡3は基端部に接眼部を有し、その接眼部には硬性鏡用カメラ9が取り付けられる。光源装置2から硬性鏡3に供給された照明光で照明された観察部位の光学像は、接眼部に取り付けられた硬性鏡用カメラ9で撮像される。硬性鏡用カメラ9は、撮像した光学像を撮像信号に光電変換して、その撮像信号を撮像ケーブル12を介して第1CCU4に伝送する。第1CCU4は、伝送された画像信号を映像信号に生成して第1の表示装置7に出力する。第1の表示装置7は例えば液晶ディスプレイであって、第1CCU4から出力された映像信号を受けて、観察部位の内視鏡画像を画面上に表示する。

【0012】

50

図 1、図 2 に示すようにカメラ 5 は、カメラ本体 5 1 と、ベース部 5 2 と、針部 5 3 とを備えている。カメラ本体 5 1 には半球形状の透明フード 5 4 が設けられている。カメラ本体 5 1 内には図示しない撮像部、照明部、制御部、電源部等が備えられている。カメラ本体 5 1 に内蔵された撮像部は CCD、C-MOS 等の撮像素子であり、内蔵された照明部の照明光で照明された観察部位の光学像を撮像する。撮像部から出力される画像信号は、送受信部を介して外部に向けて出力される。

【0013】

ベース部 5 2 は生体適合性を有する弾性部材で構成される円板形状部材であって、体腔壁に当接する保持面 5 2 a を備える。ベース部 5 2 の外径は、カメラ本体 5 1 の外径よりも大径に形成されている。

10

【0014】

針部 5 3 は穿刺手段であって、例えば腹腔壁に穿刺される。針部 5 3 の直径は 3 mm 程度である。針部 5 3 の先端部 5 3 a は先の尖った先鋭形状に形成されている。針部 5 3 の先端部近傍にはカメラ 5 と後述するカメラ側コネクタ（符号 1 3 a 参照、以下、コネクタと略記する）との脱落を防止する係止機構を構成する周溝 5 5 が形成されている。周溝 5 5 には固定機構となる例えば O リング（図 4、図 6 の符号 2 1）が配置される。また、針部 5 3 は絶縁性を備える硬質部材であって、周溝 5 5 より基端側には、例えば撮像部、照明部、制御部、電源部にそれぞれ電氣的に接続された 4 つの電極 5 6、5 7、5 8、5 9 が備えられている。

20

【0015】

本実施形態において、カメラ 5 の送受信部から出力される画像信号は、図 1 に示すカメラケーブル 1 3 のコネクタ 1 3 a にカメラ 5 の針部 5 3 が接続された状態において、カメラケーブル 1 3 内を挿通する信号線を介して第 2 CCU 6 に伝送される。第 2 CCU 6 は、伝送された画像信号を映像信号に生成して第 2 の表示装置 8 に出力する。第 2 の表示装置 8 も液晶ディスプレイであって、第 2 CCU 6 から出力された映像信号を受けて、カメラ画像を画面上に表示する。

【0016】

なお、図 1 の符号 1 4 a は第 1 の映像ケーブルであり、符号 1 4 b は第 2 の映像ケーブルである。第 1 の映像ケーブル 1 4 a は第 1 CCU 4 と第 1 表示装置 7 とを接続し、第 2 の映像ケーブル 1 4 b は第 2 CCU 6 と第 2 表示装置 8 とを接続している。

30

【0017】

図 3 に示すようにカメラケーブル 1 3 の備えるコネクタ 1 3 a は、絶縁性を備える樹脂部材で形成されている。コネクタ 1 3 a には連結穴 1 5 が形成されている。連結穴 1 5 内にはカメラ 5 の針部 5 3 に備えられた電極 5 6、5 7、5 8、5 9 にそれぞれ対応する電気接点 1 6、1 7、1 8、1 9 と、前記 O リングが配置される固定機構となる固定溝 2 0 が備えられている。それぞれの電気接点 1 6、1 7、1 8、1 9 に信号線 1 6 a、1 7 a、1 8 a、1 9 a の一端が接続されており、他端はカメラケーブル 1 3 内を挿通して第 2 の CCU 6 に接続される CCU 側コネクタ内に延出している。つまり、連結穴 1 5 は、電氣的な接続部と機械的な接続部とを兼ねている。

40

【0018】

図 4 に示すようにカメラ 5 は、例えば腹壁 3 0 の内面 3 0 i に設置（留置ともいう）される。この設置状態において、コネクタ 1 3 a と腹壁 3 0 の表面 3 0 s との間にはストッパ部材であるストッパ盤 2 2 が配置される。ストッパ盤 2 2 が配置された状態で、針部 5 3 の周溝 5 5 に配置されている O リング 2 1 が連結穴 1 5 の固定溝 2 0 に圧入配置されることによって、ベース部 5 2 の保持面 5 2 a が腹壁 3 0 の内面 3 0 i に当接して密着した状態となる。また、設置状態において、電極 5 6 と電気接点 1 6、電極 5 7 と電気接点 1 7、電極 5 8 と電気接点 1 8、及び電極 5 9 と電気接点 1 9 が電氣的に接続されている。ストッパ盤 2 2 は生体適合性を有する弾性部材で構成され、また、電氣的絶縁性を有していることが望ましい。

【0019】

50

カメラ 5 は、図 5、図 6 に示すカメラ着脱鉗子（以下、着脱鉗子と略記する）40 によって、例えば腹壁 30 の内面 30 i に設置される。

図 5 に示すように着脱鉗子 40 は、先端側から順に先端部 41、湾曲部 42、軸部 43、操作部 44 を連設して構成されている。操作部 44 には湾曲部 42 を湾曲操作する一対の湾曲ハンドル 45 a、45 b と、穿刺レバー 45 c とが備えられている。湾曲ハンドル 45 a は操作部 44 に一体化固定ハンドルであり、湾曲ハンドル 45 b は操作部 44 に回動自在に枢支された回動ハンドルである。穿刺レバー 45 c はカメラ 5 を体壁に穿刺する際に操作する操作部 44 に対して回動自在なレバーである。穿刺レバー 45 c を操作することによって、後述する押し出しヘッド（図 6 の符号 47）を先端側に移動させるようになっている。軸部 43 は硬質な例えばステンレス製の管状部材である。湾曲部 42 は図中の上下方向に湾曲するように構成されている。先端部 41 にはカメラ 5 が配置される凹部であるカメラ受け部 46 が備えられている。

10

【0020】

図 6 に示すように先端部 41 にはカメラ受け部 46 に連通する貫通孔 41 a が形成されている。カメラ受け部 46 の先端開口には中心軸方向に突出した凸部 46 a が備えられている。凸部 46 a は、カメラ 5 を体壁に穿刺する際、ベース部 52 の傾斜面を押圧する押圧部と、押し出しヘッド 47 がカメラ受け部 46 の外に脱落することを防止する脱落防止部と、カメラ本体 51 の外周面を押圧して把持する把持部とを兼ねている。

【0021】

カメラ受け部 46 内には穿刺装置 47 を構成する押し出しヘッド 48 が摺動自在に配置されている。穿刺装置 47 は、押し出しヘッド 48 と押し出し軸部 49 とを備えて構成されている。押し出しヘッド 48 の先端部には窪みであるヘッド配置部 48 a が設けられている。ヘッド配置部 48 a には、カメラ 5 を構成するカメラ本体 51 の透明フード 54 が配置される。

20

【0022】

押し出し軸部 49 は、可撓性を備えるワイヤ部材であり、先端はヘッド保持部 48 a に例えば半田によって固定されている。押し出し軸部 49 は、先端部 41 の貫通孔 41 a 内、湾曲部 42 内、軸部 43 内を挿通して操作部 44 内に延出されており、基端は穿刺レバー 45 c に固定されている。したがって、穿刺レバー 45 c を湾曲ハンドル 45 a、45 b 側に操作することによって、押し出し軸部 49 が先端側に移動されて、押し出しヘッド 48 が破線に示すように先端方向に距離 L だけ移動する。

30

【0023】

なお、押し出しヘッド 48 は、カメラ受け部 46 内で前後に移動可能であるが、凸部 46 a を乗り越えて前方へ移動しないように規制されている。

【0024】

ここで、図 7 乃至図 12 を参照してカメラ 5 を腹壁 30 の内面 30 i に設置する手順を説明する。

【0025】

カメラ 5 を腹壁 30 の内面 30 i に設置するため、カメラ 5、着脱鉗子 40、ストップ盤 22、コネクタ 13 a を備えたカメラケーブル 13 を用意する。そして、予め、カメラ 5 を着脱鉗子 40 のカメラ受け部 46 内に配置しておく。

40

【0026】

なお、図 7 に示すように患者 90 の腹部の所定位置には、硬性鏡 3 や手術器具を腹腔 90 a 内に導くための挿通孔を有する例えば 2 つのトラカール 91、92 が刺入されている。トラカール 91 には硬性鏡 3 が挿通される。トラカール 92 には把持鉗子等の手術機器、或いは着脱鉗子 40 が挿通される。なお、例えばトラカール 91 には、図示しない気腹チューブの一端部が取り付けられ、腹腔 90 a 内には硬性鏡 3 の視野を確保する目的及び手術機器等を操作するための領域を確保する目的で気腹用気体として、例えば二酸化炭素ガスなどを注入されている。

【0027】

50

まず、図 8 に示すように術者は、トラカール 9 1 に硬性鏡 3 を挿通する一方、トラカール 9 2 に先端部 4 1 のカメラ受け部 4 6 にカメラ 5 が配置されている着脱鉗子 4 0 を挿通する。

【 0 0 2 8 】

次に、術者は、第 1 表示装置 7 の画面に表示される内視鏡画像を確認しながら、着脱鉗子 4 0 の湾曲ハンドル 4 5 b を操作して、湾曲部 4 2 を図 9 に示すように湾曲させる。そして、カメラ 5 の針部 5 3 の穿刺方向を、矢印に示すように腹壁 3 0 に対して略直交させる。

【 0 0 2 9 】

次いで、術者は、着脱鉗子 4 0 の操作部 4 4 を手元操作してカメラ 5 の針部 5 3 の先端部 5 3 a を腹壁 3 0 の内面 3 0 i に近づけていく。ここで、術者は、第 1 表示装置 7 の画面に表示される内視鏡画像を確認した後、針部 5 3 の先端を腹壁 3 0 に当てて位置決めして、穿刺レバー 4 5 c を操作する。

【 0 0 3 0 】

すると、図 1 0 に示すように腹壁 3 0 の表面 3 0 s から針部 5 3 が突出する。つまり、針部 5 3 は、腹壁 3 0 の内面 3 0 i から表面 3 0 s に貫通している。術者は、腹壁 3 0 の表面 3 0 s に突出した針部 5 3 に、ストッパ盤 2 2 の貫通孔 2 2 a を挿通させて、ストッパ盤 2 2 を腹壁の表面に配置する。

【 0 0 3 1 】

その後、突出している針部 5 3 とコネクタ 1 3 a とを連結する。即ち、コネクタ 1 3 a に備えられている連結穴 1 5 に針部 5 3 を挿入する。すると、図 1 1 に示すように針部 5 3 の周溝 5 5 に配置されているリング 2 1 が連結穴 1 5 の固定溝 2 0 に圧入配置される。このことによって、ストッパ盤 2 2 の一面が腹壁 3 0 の表面 3 0 s に密着するとともに、カメラ 5 のベース部 5 2 の保持面 5 2 a が腹壁 3 0 の内面に密着して、カメラ 5 が腹壁 3 0 に挟持された状態で配置される。このとき、電極 5 6 と電気接点 1 6、電極 5 7 と電気接点 1 7、電極 5 8 と電気接点 1 8、及び電極 5 9 と電気接点 1 9 が電氣的に接続される。

【 0 0 3 2 】

そして、術者は、第 1 表示装置 7 の画面に表示される内視鏡画像によって、カメラ 5 が腹壁 3 0 の内面 3 0 i に設置されていることを確認したなら、第 2 の C C U 6 を操作してカメラ 5 をオン状態にする。すると、第 2 表示装置 8 の画面にカメラ 5 が撮像したカメラ画像が表示される。この後、術者は、着脱鉗子 4 0 をトラカール 9 2 から抜去して、図 1 2 に示すようにトラカール 9 2 に例えば把持鉗子 9 3 を挿入して、手術を行う。

【 0 0 3 3 】

このとき、術者は、第 1 表示装置 7 の画面に表示される硬性鏡 3 の撮像範囲 β の内視鏡画像と、第 2 表示装置 8 の画面に表示されるカメラ 5 c の撮像範囲 α のカメラ画像とを確認しながら手術を行う。

【 0 0 3 4 】

そして、手術終了後、術者は、コネクタ 1 3 a を針部 5 3 から取り外す。すると、カメラ 5 が腹壁 3 0 の内面 3 0 i に取り付けられた状態になる。ここで、術者は、第 1 表示装置 7 の画面に表示される内視鏡画像を観察しながら、把持鉗子 9 3 を操作してカメラ 5 を腹壁 3 0 から取り外し、その後、体腔内から抜去する。

【 0 0 3 5 】

このように、カメラに針部を設け、そのカメラの針部を体壁に穿刺することによって、低侵襲性を損なうことなく、内視鏡画像に比べて広い視野の画像を得られるカメラを設置することができる。このことによって、内視鏡画像とカメラ画像との両方を視認して、外科手術を行える。

【 0 0 3 6 】

また、カメラを体壁の内面に設置する際に、カメラ本体に設けられた透明フードが配置されるカメラ受け部を備える着脱鉗子を用いる。この着脱鉗子においては、カメラ本体の

10

20

30

40

50

透明フードをカメラ受け部内に配置した状態で、カメラの針部を体壁に穿刺する作業、カメラを体壁の内面に設置する作業を行った後、体腔内から抜去される。このため、カメラを体壁内に設置する作業中に透明フードに血液、或いは体液等の汚れが付着する不具合を防止することができる。

【 0 0 3 7 】

なお、本実施形態においては、カメラ 5 に針部 5 3 を備えるとしているが、図 1 3 に示すように電極 5 6 を備える針部 5 3 A、電極 5 7 を備える針部 5 3 B、電極 5 8 を備える針部 5 3 C を設けてカメラ 5 A を構成するようにしてもよい。このカメラ 5 A に対応するストッパ盤 2 2 B には針部 5 3 A、5 3 B、5 3 C にそれぞれ対応する複数の貫通孔 2 2 c、2 2 d、2 2 e が形成される。また、コネクタ 1 3 b には、電極 5 6、5 7、5 8 にそれぞれ対応する図示しない電気接点を備えた複数の連結穴 1 5 c、1 5 d、1 5 e が設けられている。

10

【 0 0 3 8 】

また、本実施形態においては、カメラ 5 を着脱鉗子 4 0 を使用して、体壁に穿刺としている。しかし、着脱鉗子 4 0 を用いることなく、カメラを手術機器である把持鉗子等を用いて体壁に穿刺するようにしても良い。

【 0 0 3 9 】

上述した実施形態においては、コネクタ 1 3 a、1 3 b から延出されるカメラケーブル 1 3 によって信号を伝送するとしているが、信号の伝送を無線で行うようにしてもよい。つまり、コネクタ 1 3 a、1 3 b 及び第 2 C C U 6 に通信用のアンテナを設ける構成にしてもよい。

20

【 0 0 4 0 】

図 1 4 乃至図 2 0 は内視鏡システムの第 2 実施形態に係り、図 1 4 は第 2 実施形態の内視鏡システムを説明する図、図 1 5 はカメラケーブルの構成を説明する図、図 1 6 は体腔壁内設置カメラを説明する一部断面図を含む説明図、図 1 7 は体腔壁内設置カメラを体腔壁に設置した状態を説明する図、図 1 8 はカメラを腹壁に留置するために、一方のトラカールに硬性鏡を挿入し、他方のトラカールにカメラ受け部にカメラ本体を配置したカメラ着脱鉗子を挿入した状態で、カメラケーブルの一端に設けられた針部を腹壁の表面から腹腔内に穿刺した状態を説明する図、図 1 9 は腹壁に穿刺された針部にカメラを取り付けている状態を説明する図、図 2 0 はカメラケーブルの一端に設けられた針部を腹壁から引き抜いて、カメラを腹腔内に取り外した状態を説明する図である。

30

【 0 0 4 1 】

図 1 4 は外科手術を行う内視鏡システム 1 A であり、本実施形態の内視鏡システム 1 A は第 1 実施形態の内視鏡システム 1 とは、カメラ 5 C 及びコネクタ 1 3 C の構成が異なっている。その他の構成は前記第 1 実施形態と同様であり、同部材には同符号を付して説明を省略する。

【 0 0 4 2 】

図 1 4、図 1 5 に示すようにカメラケーブル 1 3 の先端にはコネクタ 1 3 C が設けられている。コネクタ 1 3 C は、コネクタ本体 6 1 と針部 6 2 とで構成されている。

【 0 0 4 3 】

針部 6 2 は穿刺手段であって、例えば腹腔壁に穿刺される。針部 6 2 の直径は 3 mm 程度である。針部 6 2 の先端部 6 2 a は先鋭形状に形成されている。針部 6 2 の先端部近傍にはカメラ 5 の脱落を防止する係止機構を構成する周溝 6 3 が形成されている。周溝 6 3 には固定機構となるリング 2 1 が配置される。また、針部 6 2 の周溝 6 3 より基端側には、電極 6 4、6 5、6 6、6 7 が設けられている。それぞれの電極 6 4、6 5、6 6、6 7 には前記信号線 1 6 a、1 7 a、1 8 a、1 9 a の一端が接続されており、他端はカメラケーブル 1 3 内を挿通して第 2 の C C U 6 に接続される C C U 側コネクタ内に延出している。カメラケーブル 1 3 に備えられたコネクタ 1 3 C のコネクタ本体 6 1 及び針部 6 2 は、絶縁性を備える硬質部材で形成されている。

40

【 0 0 4 4 】

50

図 1 4、図 1 6 に示すようにカメラ 5 C は、カメラ本体 5 1 と、接続部 7 0 とを備えている。カメラ本体 5 1 には透明フード 5 4 が設けられている。接続部 7 0 は、円柱形状の絶縁部材であって、カメラ本体 5 1 の外径よりも小径に形成されている。接続部 7 0 の端面 7 1 は体腔壁に当接する当接面であって、この当接面に開口を備える連結穴 7 2 を備えている。連結穴 7 2 内にはコネクタ 1 3 C の針部 6 2 に備えられた電極 6 4、6 5、6 6、6 7 と電氣的に接続される電気接点 7 3、7 4、7 5、7 6 と、固定機構となる固定溝 7 7 が備えられている。

【 0 0 4 5 】

つまり、連結穴 7 2 は、電氣的な接続部と機械的な接続部とを兼ねている。

【 0 0 4 6 】

本実施形態において、カメラ 5 C の送受信部から出力される画像信号は、図 1 4 に示すカメラケーブル 1 3 のコネクタ 1 3 C に設けられている針部 6 2 にカメラ 5 C が接続されている状態において、カメラケーブル 1 3 内を挿通する信号線を介して第 2 C C U 6 に伝送される。

【 0 0 4 7 】

図 1 7 に示すようにカメラ 5 C は、例えば腹壁 3 0 の内面 3 0 i に設置される。この設置状態において、コネクタ 1 3 C のコネクタ本体 6 1 と腹壁 3 0 の表面 3 0 s との間にはストッパ盤 2 2 F が配置される。ストッパ盤 2 2 F が配置された状態で、針部 6 2 の周溝 6 3 に配置されているリング 2 1 が連結穴 7 2 の固定溝 7 7 に圧入配置されることによって、カメラ 5 C を構成する接続部 7 0 の端面 7 1 が腹壁 3 0 の内面 3 0 i に当接して密着した状態となる。また、設置状態において、電極 6 4 と電気接点 7 3、電極 6 5 と電気接点 7 4、電極 6 6 と電気接点 7 5、及び電極 6 7 と電気接点 7 6 が電氣的に接続されている。

【 0 0 4 8 】

カメラ 5 C は、図 1 8、図 1 9 に示すカメラ着脱鉗子（以下、着脱鉗子と略記する）4 0 によって、例えば腹壁 3 0 の内面 3 0 i に設置される。

図 1 8、図 1 9 を参照してカメラ 5 C を腹壁 3 0 の内面 3 0 i に設置する手順を説明する。

【 0 0 4 9 】

カメラ 5 C を腹壁 3 0 の内面 3 0 i に設置するため、カメラ 5 C、着脱鉗子 4 0、ストッパ盤 2 2 F、コネクタ 1 3 C を備えたカメラケーブル 1 3 を用意する。そして、予め、カメラ 5 C を着脱鉗子 4 0 のカメラ受け部 4 6 内に配置しておく。

【 0 0 5 0 】

なお、図 1 8 に示すように患者 9 0 の腹部の所定位置にはトラカール 9 1、9 2 が刺入されており、トラカール 9 1 には硬性鏡 3 が挿通され、トラカール 9 2 には着脱鉗子 4 0 が挿通される。

【 0 0 5 1 】

まず、術者は、トラカール 9 1 に硬性鏡 3 を挿通する一方、トラカール 9 2 に先端部 4 1 のカメラ受け部 4 6 にカメラ 5 C が配置されている着脱鉗子 4 0 を挿通する。そして、コネクタ 1 3 C の針部 6 2 を、予め、決定した腹部の所定位置に穿刺する。

【 0 0 5 2 】

次に、術者は、第 1 表示装置 7 の画面に表示される内視鏡画像を確認して腹腔 9 0 a 内に突出した針部 6 2 を検索する。そして、腹壁 3 0 を貫通して内面 3 0 i に突出した針部 6 2 を見つけたなら、カメラ 5 C を針部 6 2 に接続するため、着脱鉗子 4 0 の湾曲ハンドル 4 5 b を操作して、図 1 9 に示すように湾曲部 4 2 を湾曲させる。そして、カメラ受け部 4 6 内に配置されているカメラ 5 C を構成する接続部 7 0 の連結穴 7 2 を、矢印に示すように腹壁 3 0 の内面 3 0 i から突出している針部 6 2 に近づけていく。

【 0 0 5 3 】

次いで、術者は、第 1 表示装置 7 の画面に表示される内視鏡画像を視認して、接続部 7 0 の連結穴 7 2 に針部 6 2 の先端部 6 2 a を挿入する。この後、術者は、穿刺レバー 4 5

10

20

30

40

50

c を操作する。

【 0 0 5 4 】

すると、前記図 1 7 に示されているように腹壁 3 0 の内面 3 0 i に突出した針部 6 2 が、接続部 7 0 の連結穴 7 2 内に配置される。即ち、突出していたコネクタ 1 3 C の針部 6 2 と、カメラ 5 C の接続部 7 0 とが連結される。このことによって、カメラ 5 C が腹壁 3 0 に挟持された状態で配置される。このとき、電極 6 4 と電気接点 7 3、電極 6 5 と電気接点 7 4、電極 6 6 と電気接点 7 5、及び電極 6 7 と電気接点 7 6 が電氣的に接続される。

【 0 0 5 5 】

そして、術者は、第 1 表示装置 7 の画面に表示される内視鏡画像によって、カメラ 5 C が腹壁 3 0 の内面 3 0 i に設置されていることを確認したなら、第 2 の C C U 6 を操作してカメラ 5 C をオン状態にする。すると、第 2 表示装置 8 の画面にカメラ 5 C が撮像したカメラ画像が表示される。この後、術者は、着脱鉗子 4 0 をトラカール 9 2 から抜去して、前記図 1 2 で示したようにトラカール 9 2 に例えば把持鉗子 9 3 を挿入して、手術を行う。

10

【 0 0 5 6 】

このとき、術者は、第 1 表示装置 7 の画面に表示される硬性鏡 3 の撮像範囲 β の内視鏡画像と、第 2 表示装置 8 の画面に表示されるカメラ 5 C の撮像範囲 α のカメラ画像とを確認しながら手術を行う。

【 0 0 5 7 】

そして、手術終了後、術者は、コネクタ 1 3 C の針部 6 2 を腹壁から取り外す。すると、図 2 0 に示すようにカメラ 5 C から腹腔 9 0 a 内に落下する。ここで、術者は、第 1 表示装置 7 の画面に表示される内視鏡画像を観察しながら、把持鉗子 9 3、または着脱鉗子 4 0 を操作して腹腔 9 0 a 内に落下しているカメラ 5 C を把持し、体腔内から取り出す。

20

【 0 0 5 8 】

このように、コネクタに針部を設け、そのコネクタの針部を体壁に穿刺し、体腔内に突出した針部にカメラを取り付けることによって、低侵襲性を損なうことなく、内視鏡画像に比べて広い視野の画像を得られるカメラを設置することができる。このことによって、内視鏡画像とカメラ画像との両方を視認して、外科手術を行える。

【 0 0 5 9 】

なお、本実施形態においても、カメラ 5 C を着脱鉗子 4 0 を使用することなく手術機器である把持鉗子等を用いて体壁に取り付けるようにしても良い。また、コネクタ 1 3 C から延出されるカメラケーブル 1 3 によって信号を送信しているが、信号の伝送を無線で行うようにしてもよい。

30

【 0 0 6 0 】

図 2 1 乃至図 2 8 は内視鏡システムの第 3 実施形態に係り、図 2 1 は第 3 実施形態の内視鏡システムを説明する図、図 2 2 は指サック付きカメラを説明する図、図 2 3 は外科用メスで腹壁に小切開部を形成している図、図 2 4 は外カバーを小切開部に押し込み配置した状態を説明する図、図 2 5 はカメラの指サックに指を挿入した状態を説明する図、図 2 6 は外カバーに備えられている中央チャンネルを介してカメラを腹腔内に押し込んでいる状態を説明する図、図 2 7 はカメラを腹腔内に挿入した状態を説明する図、図 2 8 はカメラを腹腔内に設置した状態を示す図である。

40

【 0 0 6 1 】

図 2 1 は外科手術を行う内視鏡システム 1 B であり、本実施形態の内視鏡システム 1 B は上述した実施形態の内視鏡システム 1、1 A とは、カメラ 5 D の構成が異なっている。その他の構成は上述した実施形態と同様であり、同部材には同符号を付して説明を省略する。

【 0 0 6 2 】

図 2 1、図 2 2 に示すようにカメラ 5 D は、カメラ本体 5 1 と、袋状のカバー部である指サック部 8 1 を設けたベース部 8 0 とを備えて構成されている。ベース部 8 0 は、カメ

50

ラ本体 5 1 の外径より太径に形成されている。指サック部 8 1 には、術者の指先が挿入される。カメラ本体 5 1 には透明フード 5 4 が設けられている。ベース部 8 0 は、生体適合性を有する弾性部材で構成されている。

【 0 0 6 3 】

カメラ本体 5 1 の基端面 8 2 からはカメラケーブル 5 e が延出されている。カメラケーブル 5 e の指サック部 8 1 内に位置するケーブル端部 5 f は信号線を保護する目的で太径に構成されている。カメラケーブル 5 e のケーブル端部 5 f は、カメラ本体 5 1 の基端面外周面側に設けられている。このことによって、指サック部 8 1 内に指を挿入したときケーブル端部 5 f が曲げられて信号線が断線されることを防止している。カメラ本体 5 1 の基端面 8 2 は、カメラ 5 D を体腔内に押し込んで配置する際の押圧面の機能を有する。

10

【 0 0 6 4 】

図 2 1 の符号 8 5 は外カバーであり、符号 2 2 G はストッパ盤である。ストッパ盤 2 2 G にはケーブル端部 5 f の径寸法を考慮した幅寸法の切り欠き溝 8 8 が形成されている。外カバー 8 5 は、中央チャンネル形成部（以下、チャンネルと略記する）8 6 と、一対の円盤状部 8 7 とを備え、生体適合性を有する弾性部材で構成されている。円盤状部 8 7 は、略管形状から円盤形状に変形するように曲がり癖部を設けて形成されている。

【 0 0 6 5 】

本実施形態において、カメラ 5 D の送受信部から出力される画像信号は、カメラケーブル 5 e 内を挿通する信号線を介して第 2 C C U 6 に伝送される。

【 0 0 6 6 】

ここで、図 2 3 乃至図 2 8 を参照してカメラ 5 D を腹壁 3 0 の内面 3 0 i に留置する手順を説明する。

20

【 0 0 6 7 】

本実施形態において、カメラ 5 D は、術者の指によって、例えば腹壁 3 0 の内面 3 0 i に設置される。

カメラ 5 D を腹壁 3 0 の内面 3 0 i に設置するため、カメラ 5 D 、外カバー 8 5 、ストッパ盤 2 2 F 、後述する外科用メスを用意する。なお、図示は省略するが、患者 9 0 の腹部の所定位置には複数のトラカールが刺入されており、少なくとも 1 つのトラカールには硬性鏡 3 が挿通されている。

【 0 0 6 8 】

まず、術者は、図 2 3 に示すように外科用メス 8 9 によって、腹壁 3 0 の所望の位置に、腹壁 3 0 の表面 3 0 s から内面 3 0 i に通じる小切開部を形成する。

30

【 0 0 6 9 】

次に、術者は、外カバー 8 5 の一方の円盤状部 8 7 を小切開部に押し込む。その際、図 2 4 に示すように押し込む側の円盤状部 8 7 を弾性力に抗して二点鎖線に示すように略管状に変形させる。そして、管状に変形させた円盤状部 8 7 を小切開部に押し込んでいく。このとき、術者は、第 1 表示装置 7 の画面に表示される内視鏡画像を観察して、円盤状部 8 7 を腹腔内に導入していく。

【 0 0 7 0 】

術者は、第 1 表示装置 7 の内視鏡画像によって、一方の円盤状部 8 7 が腹腔内に導入されたか否かを確認する。術者は、必要に応じて、図示しないトラカールを介して腹腔内に導入した把持鉗子で円盤状部 8 7 を適宜操作して、管状の円盤状部 8 7 を円盤状に拡開させる。このことによって、外カバー 8 5 が図 2 4 の実線に示すように一対の円盤状部 8 7 が腹壁 3 0 の表面 3 0 s 側及び内面 3 0 i 側で円盤状に拡開して腹壁 3 0 に配置される。

40

【 0 0 7 1 】

次いで、術者は、腹壁 3 0 には配置させた外カバー 8 5 のチャンネル 8 6 を介してカメラ 5 D の 5 1 を腹腔 9 0 a 内に導入するため、図 2 5 に示すように術者自身の指 9 9 をカメラ 5 D に備えられている指サック部 8 1 内に配置する。このことによって、指サック部 8 1 の備える弾性力によって、術者の指にカメラ 5 D が装着される。

【 0 0 7 2 】

50

この状態で、術者は、図 26 に示すようにカメラ 5D を腹腔 90a 内に導入していく。具体的に、術者は、腹壁 30 の表面 30s 側に配置された円盤状部 87 から閉じた状態のチャンネル 86 を指操作で押し広げながらカメラ 5D の透明フード 54 を案内にして、カメラ本体 51 を腹腔 90a 内方向に押し込んでいく。このとき、透明フード 54 は、チャンネル 86 に沿って押し進められるので、透明フード 54 の表面が体液等で汚れることが防止されている。そして、カメラ本体 51 を腹腔 90a 内に押し込んだなら、指サック部 81 内から指 99 を抜去する。このことによって、カメラ本体 51 が腹腔 90a 内に留置される。

【0073】

次いで、術者は、第 2 の CCU 6 を操作してカメラ 5D をオン状態にする。そして、第 1 表示装置 7 の画面に表示される内視鏡画像と第 2 表示装置 8 の画面に表示されるカメラ 5D の撮像したカメラ画像とを確認して、図 27 に示すようにカメラ本体 51 が体腔内を向くように位置の調整を行う。このとき、指サック部 81、外カバー 85、ケーブル端部 5f を引っ張る等の手元操作を行って、カメラ 5D を構成するベース部 80 の基端面 82 を腹壁 30 の内面 30i に一旦当接させる。

【0074】

この後、術者は、ストッパ盤 22G の切り欠き 88 を腹壁 30 を貫通するケーブル端部 5f に配置する。このことによって、図 28 に示すように腹壁 30 の内面 30i にカメラ 5D が配置される。このとき、ベース部 80 の近傍に指サック部 81 の端部が略リング状に突出して腹壁 30 の内面 30i に円盤状部 87 を介して密着する。

【0075】

つまり、カメラ 5D は、ストッパ盤 22G の一面が腹壁 30 の表面 30s に密着するとともに、カメラ 5D のベース部 80 の端部及び指サック部 81 の端部が腹壁 30 の内面 30i に密着して、腹壁 30 に挟持された状態で配置される。

【0076】

この後、術者は、前記図 12 で示したようにトラカール 92 に例えば把持鉗子 93 を挿入して、手術を行う。このとき、術者は、第 1 表示装置 7 の画面に表示される硬性鏡 3 の撮像範囲 β の内視鏡画像と、第 2 表示装置 8 の画面に表示されるカメラ 5D の撮像範囲 α のカメラ画像とを確認しながら手術を行う。

【0077】

そして、手術終了後、術者は、指操作で腹腔内に留置したカメラ 5D 及び外カバー 85 を抜去する。

【0078】

このように、カメラを構成するベース部に指サック部を設け、腹壁に形成した小切開部に弾性部材で構成したチャンネル付きの外カバーを配置しておくことによって、低侵襲性を損なうことなく、内視鏡画像に比べて広い視野の画像を得られるカメラを体腔内に設置することができる。このことによって、内視鏡画像とカメラ画像との両方を視認して、外科手術を行える。

【0079】

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

【0080】

[付記]

1. 体腔内壁設置カメラは以下を含む：

体腔内において撮像を行う撮像手段；

体壁を貫通して前記撮像手段からの信号を体腔外に伝送する信号伝送手段；

前記撮像手段に一体に設けられ、当該撮像手段より大径な弾性部材で構成されたベース部；

前記ベース部に一体に構成され、前記撮像手段から延出される前記信号伝送手段の延出部側を覆う袋状のカバー手段；

10

20

30

40

50

前記信号伝送手段に係入する係入部を備えるストッパ部材。

【0081】

2. クレーム1の体腔内壁設置カメラであって：

さらに、腹壁に形成される小切開部に配置される弾性部材で構成された外カバーを備える。

【0082】

3. クレーム2の体腔内壁設置カメラであって、

前記外カバーは以下を含む：

前記弾性部材の弾性力に抗して拡開可能で、拡開状態において体腔壁の内面側と表面側とを連通する中央チャンネル形成部；

前記中央チャンネル形成部のそれぞれの端部に配置される、当該チャンネル形成部より大径で、体腔壁の内面と表面とにそれぞれ配置される円盤形状部。

【0083】

4. 体腔内壁設置カメラの体腔壁の内面への設置方法は以下を含む：

体腔壁に形成した小切開部に、体腔壁の内面側と表面側とを連通可能にする中央チャンネル形成部を備える外カバーを配置する手技；

体腔内において撮像を行う撮像手段から延出される前記信号伝送手段の延出部側を覆う、当該撮像手段に一体に設けられたカバー手段内に指を配置して、前記外カバーの中央チャンネル形成部を介して、前記撮像手段を体腔壁の表面側から内面側に導入する手技；

前記カバー手段、前記信号伝送手段、前記外カバーのうち少なくとも1つを操作して、前記体腔壁の内面側に導入させた前記撮像手段に一体に設けられているベース部を当該体腔壁の内面に引き当てて、当該撮像手段の撮像範囲を調整する手技；

撮像範囲を調整した前記撮像手段の前記信号伝送手段にストッパ部材の係入部を係入させて、当該撮像手段を位置決めする手技。

【図面の簡単な説明】

【0084】

【図1】図1乃至図13は内視鏡システムの第1実施形態に係り、図1は内視鏡システムを説明する図

【図2】体腔壁内設置カメラを説明する図

【図3】カメラケーブルの構成を説明する断面図

【図4】体腔壁内設置カメラを体腔壁に設置した状態を説明する図

【図5】カメラ着脱鉗子を説明する図

【図6】カメラ着脱鉗子の先端部の構成及び先端部の備えるカメラ受け部の作用を説明する図

【図7】トラカールが刺入された腹壁を説明する図

【図8】カメラを腹壁に留置するために、一方のトラカールに硬性鏡を挿入し、他方のトラカールにカメラ受け部にカメラ本体を配置したカメラ着脱鉗子を挿入した状態を説明する図

【図9】カメラ着脱鉗子を操作してカメラの針部を腹壁の内面に対向させた状態を説明する図

【図10】腹壁の内面側からカメラの針部を穿刺して、腹壁の表面から針部が突出した状態を説明する図

【図11】腹壁の表面から突出した針部にカメラ側コネクタを取り付けた状態を説明する図

【図12】一方のトラカールに硬性鏡を挿入し、他方のトラカールに把持鉗子を挿入して手術を行っている状態を説明する図

【図13】針部を3つ備えた他の構成のカメラ及びそのカメラに対応する他の構成のストッパ盤、他の構成のカメラ側コネクタを説明する図

【図14】図14乃至図20は内視鏡システムの第2実施形態に係り、図14は第2実施形態の内視鏡システムを説明する図

10

20

30

40

50

【図 1 5】カメラケーブルの構成を説明する図

【図 1 6】体腔壁内設置カメラを説明する一部断面図を含む説明図

【図 1 7】体腔壁内設置カメラを体腔壁に設置した状態を説明する図

【図 1 8】カメラを腹壁に留置するために、一方のトラカールに硬性鏡を挿入し、他方のトラカールにカメラ受け部にカメラ本体を配置したカメラ着脱鉗子を挿入した状態で、カメラケーブルの一端に設けられた針部を腹壁の表面から腹腔内に穿刺した状態を説明する図

【図 1 9】腹壁に穿刺された針部にカメラを取り付けている状態を説明する図

【図 2 0】カメラケーブルの一端に設けられた針部を腹壁から引き抜いて、カメラを腹腔内に取り外した状態を説明する図

10

【図 2 1】図 2 1 乃至図 2 8 は内視鏡システムの第 3 実施形態に係り、図 2 1 は第 3 実施形態の内視鏡システムを説明する図

【図 2 2】指サック付きカメラを説明する図

【図 2 3】外科用メスで腹壁に小切開部を形成している図

【図 2 4】外カバーを小切開部に押し込み配置した状態を説明する図

【図 2 5】カメラの指サックに指を挿入した状態を説明する図

【図 2 6】外カバーに備えられている中央チャンネルを介してカメラを腹腔内に押し込んでいる状態を説明する図

【図 2 7】カメラを腹腔内に挿入した状態を説明する図

【図 2 8】カメラを腹腔内に設置した状態を示す図

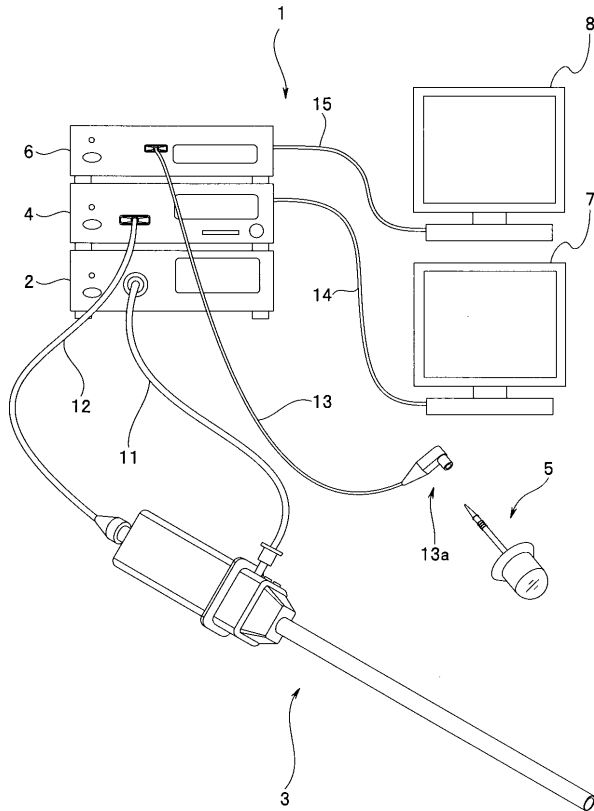
20

【符号の説明】

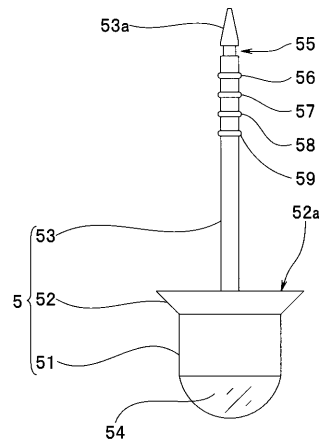
【0085】

1 ... 内視鏡システム 3 ... 硬性鏡 5 ... カメラ 4 ... 第 1 の C C U
 6 ... 第 2 の C C U 1 3 ... カメラケーブル 1 3 a ... コネクタ 1 5 ... 連結穴
 1 6、1 7、1 8、1 9 ... 電気接点 2 2 ... ストッパ盤 3 0 ... 腹壁
 3 0 i ... 内面 3 0 s ... 表面 4 0 ... 着脱鉗子 4 5 c ... 穿刺レバー
 4 6 ... カメラ受け部 5 1 ... カメラ本体 5 2 ... ベース部 5 2 a ... 保持面
 5 3 ... 針部 5 3 a ... 先端部 5 4 ... 透明フード
 5 6、5 7、5 8、5 9 ... 電極

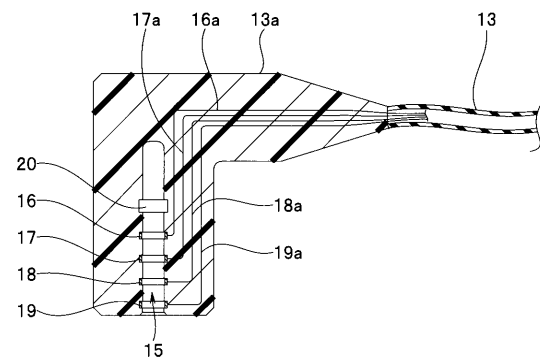
【図 1】



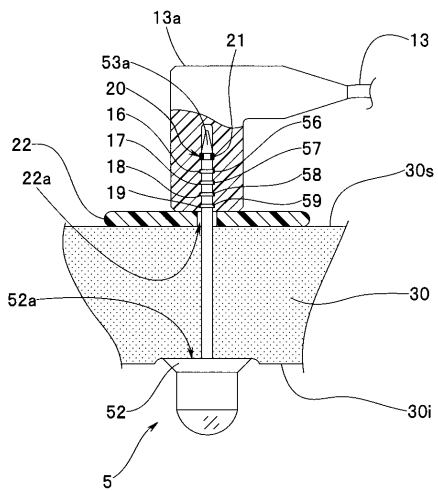
【図 2】



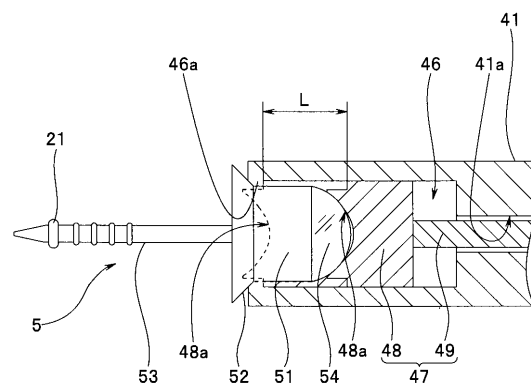
【図 3】



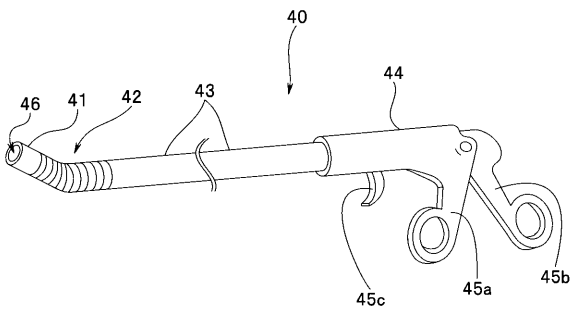
【図 4】



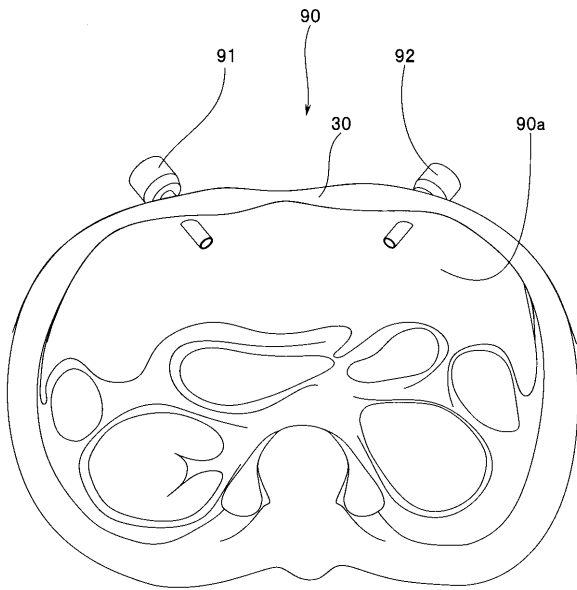
【図 6】



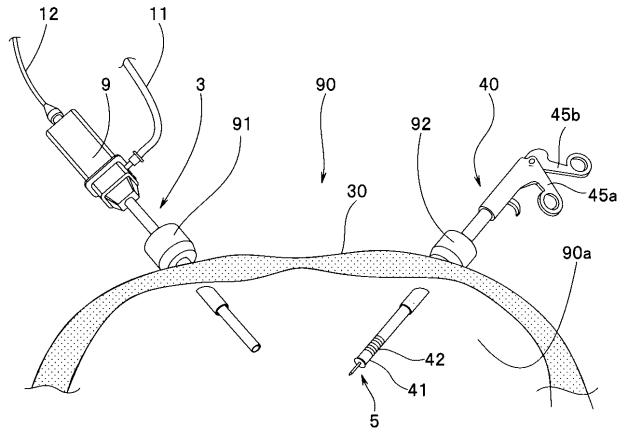
【図 5】



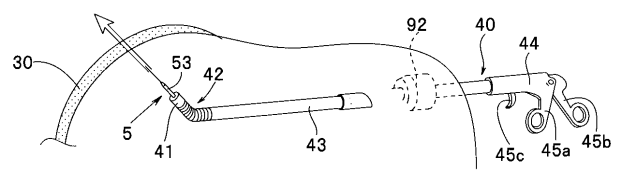
【図 7】



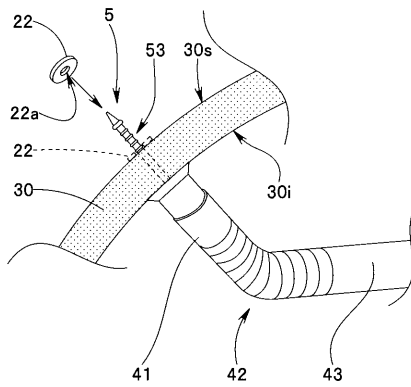
【図 8】



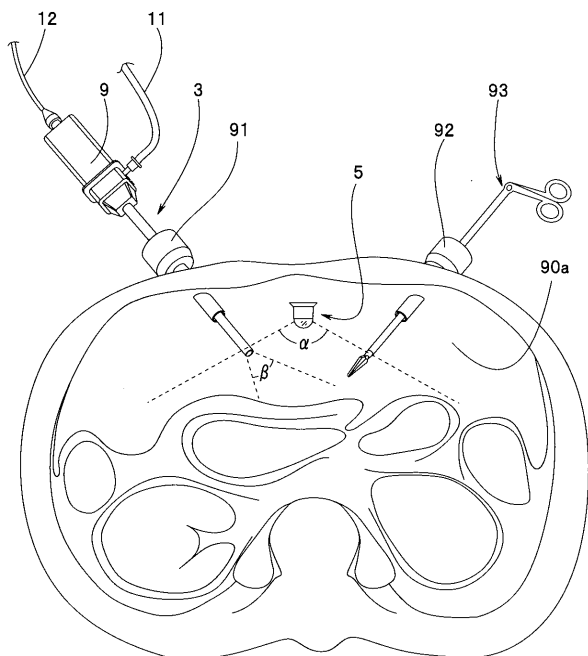
【図 9】



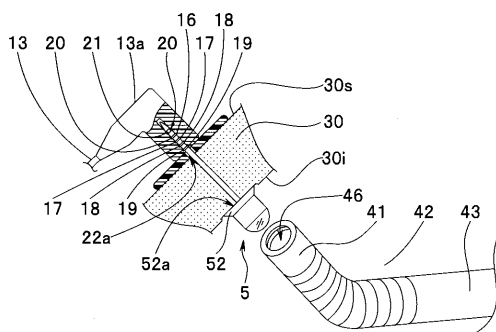
【図 10】



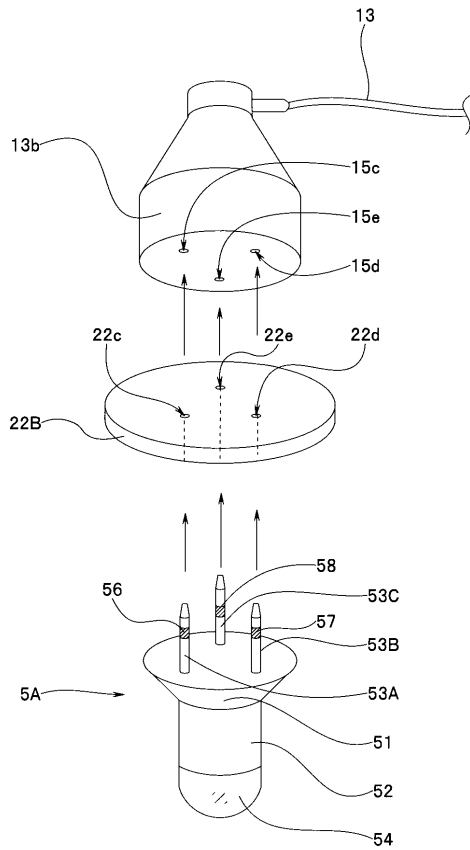
【図 12】



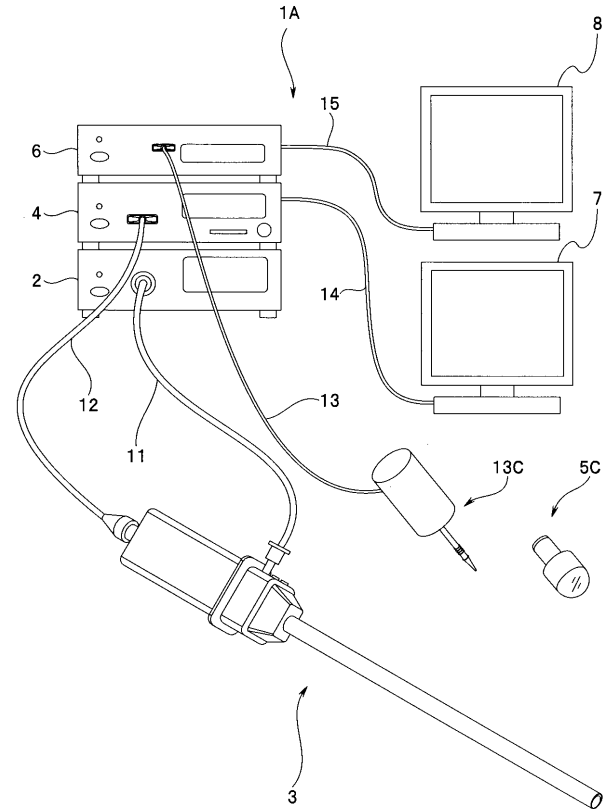
【図 11】



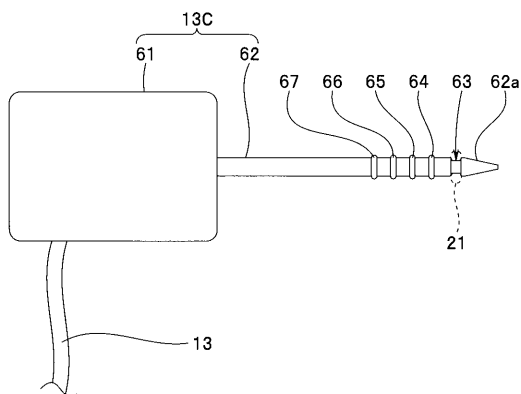
【図 13】



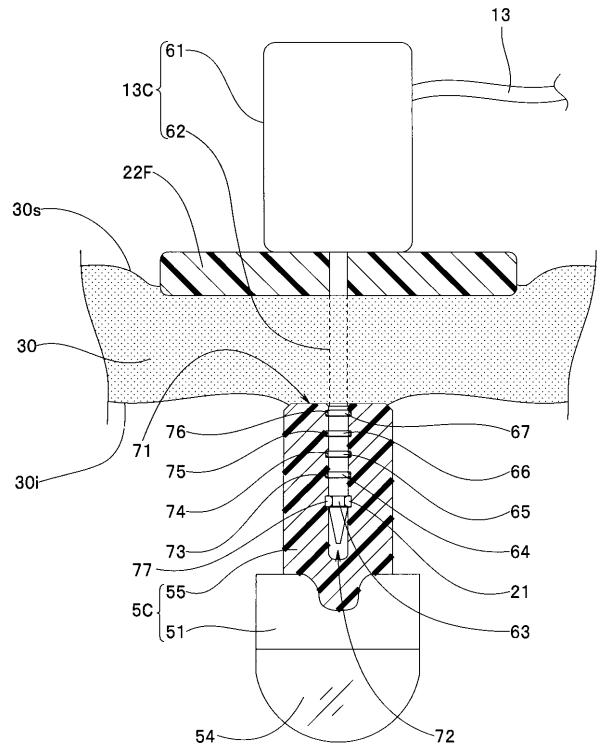
【図 14】



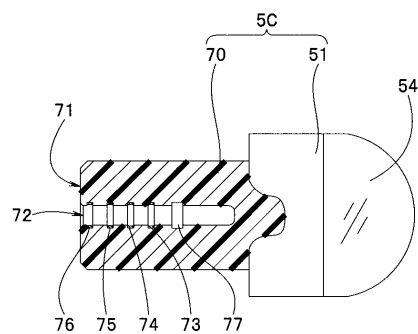
【図 15】



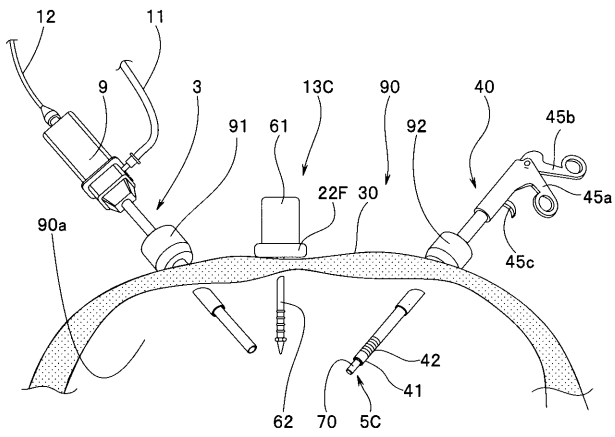
【図 17】



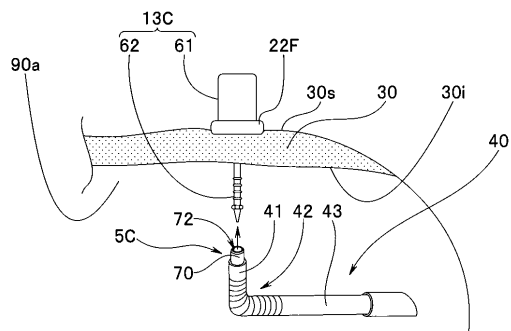
【図 16】



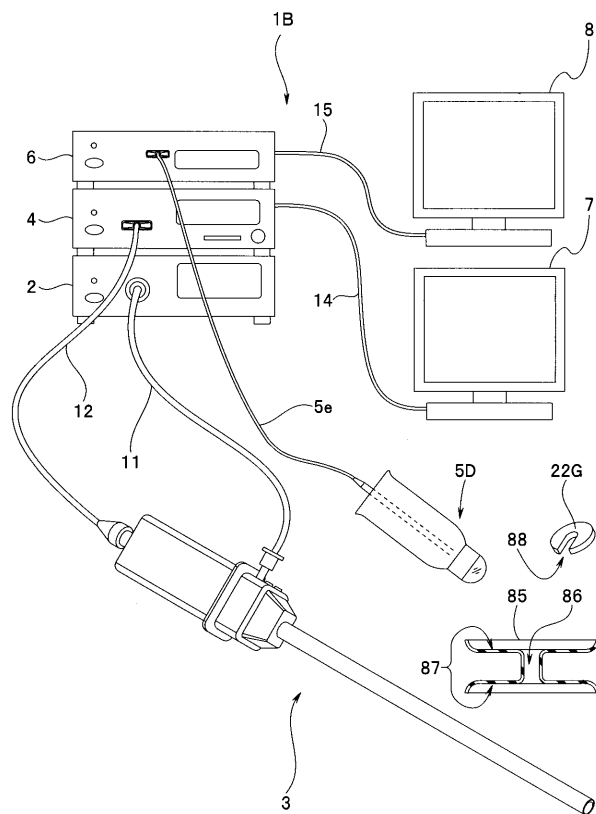
【図 18】



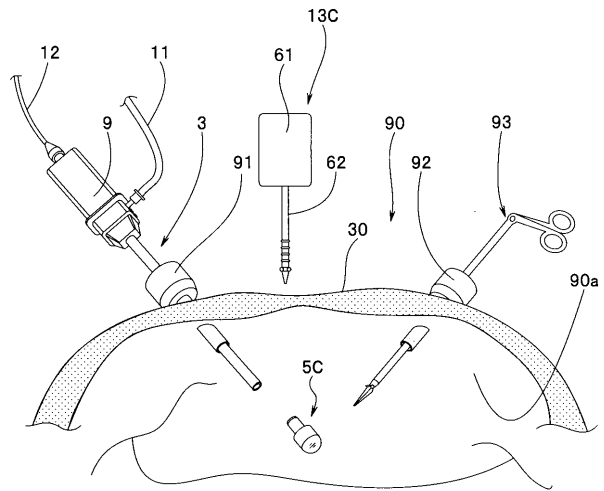
【図 19】



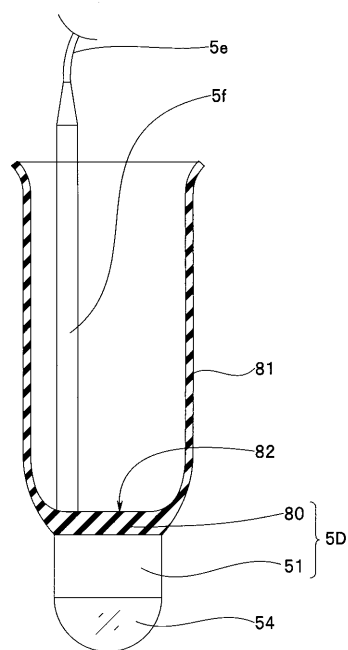
【図 21】



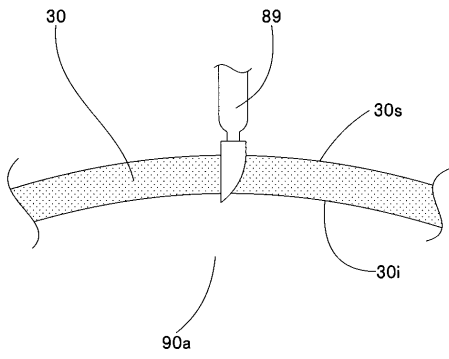
【図 20】



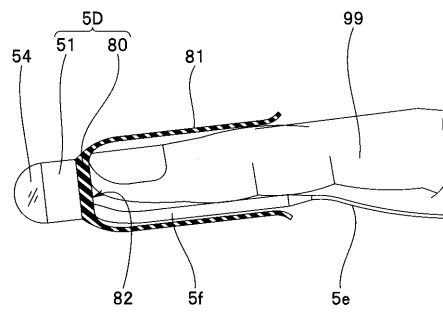
【図 22】



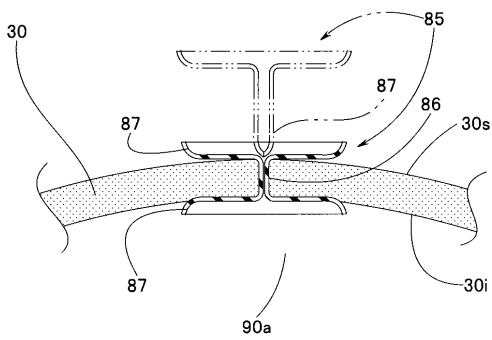
【図 2 3】



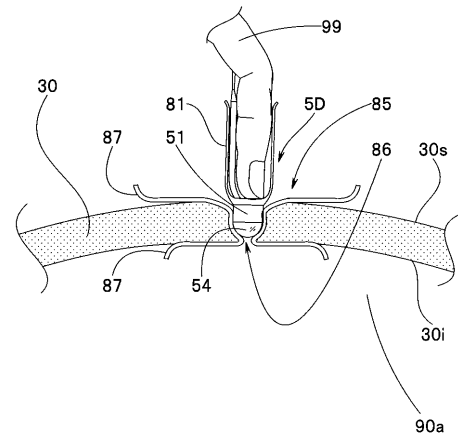
【図 2 5】



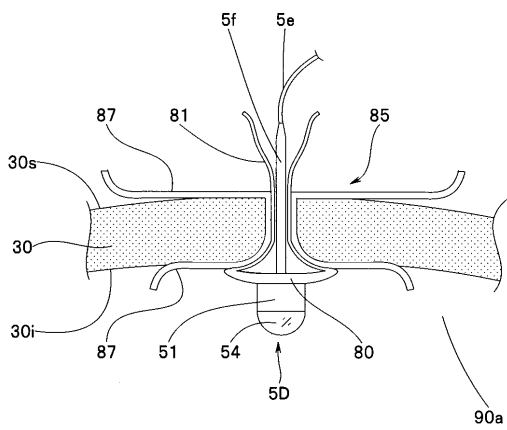
【図 2 4】



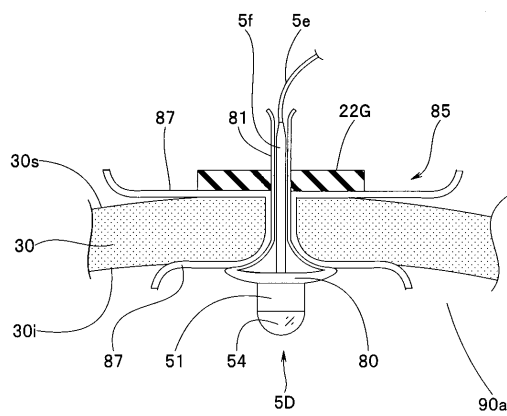
【図 2 6】



【図 2 7】



【図 2 8】



フロントページの続き

F ターム(参考) 4C061 AA24 BB01 DD01 FF21 LL02 UU10

专利名称(译)	内窥镜系统		
公开(公告)号	JP2008307224A	公开(公告)日	2008-12-25
申请号	JP2007157947	申请日	2007-06-14
[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	唐沢均 半田啓二 浅田大輔		
发明人	唐沢 均 半田 啓二 浅田 大輔		
IPC分类号	A61B1/00 A61B19/00 A61B17/28		
CPC分类号	A61B1/00147 A61B1/00016 A61B1/00114 A61B1/041 A61B1/053 A61B1/3132 A61B5/076 A61B5/6882 A61B2017/00283 A61B2560/063 A61B2560/066		
FI分类号	A61B1/00.A A61B1/00.300.P A61B19/00.502 A61B17/28.310 A61B1/00.C A61B1/00.R A61B1/00.715 A61B17/28 A61B90/00		
F-TERM分类号	4C060/FF27 4C060/GG23 4C060/GG40 4C061/AA24 4C061/BB01 4C061/DD01 4C061/FF21 4C061/LL02 4C061/UU10 4C160/FF48 4C160/FF56 4C161/AA24 4C161/BB01 4C161/DD01 4C161/FF21 4C161/LL02 4C161/UU10		
代理人(译)	伊藤 进		
其他公开文献	JP4472727B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

要解决的问题：提供一种内窥镜系统，其在体腔内固定具有宽视野的图像拾取装置而不切割体壁，并且能够使用内窥镜执行外科手术而不损害其低侵入水平。ŽSOLUTION：内窥镜系统1具有用于拾取体腔中的图像的摄像机5，电极56,57,58和59，用于传输由摄像机5拾取的信号和穿过体壁并发送信号的针53。从相机5到体腔外。Ž

