

(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2010-187936

(P2010-187936A)

(43) 公開日 平成22年9月2日(2010.9.2)

(51) Int.Cl.	F 1	テーマコード (参考)
A 6 1 B 1/00 (2006.01)	A 6 1 B 1/00 3 1 0 H	2 H 0 4 0
G 0 2 B 23/24 (2006.01)	G 0 2 B 23/24 A	4 C 0 6 1

審査請求 未請求 請求項の数 12 O L (全 22 頁)

(21) 出願番号 特願2009-35585 (P2009-35585)
 (22) 出願日 平成21年2月18日 (2009.2.18)

(特許庁注：以下のものは登録商標)

1. ハーモニックドライブ

(71) 出願人 306037311
 富士フイルム株式会社
 東京都港区西麻布2丁目26番30号
 (74) 代理人 100080159
 弁理士 渡辺 望穂
 (74) 代理人 100090217
 弁理士 三和 晴子
 (72) 発明者 芦田 毅
 神奈川県足柄上郡開成町宮台798番地
 富士フイルム株式会社内
 (72) 発明者 飯田 孝之
 神奈川県足柄上郡開成町宮台798番地
 富士フイルム株式会社内
 Fターム(参考) 2H040 BA21 DA03 DA14 DA18 DA21
 DA42
 4C061 DD03 FF11 HH34 HH47

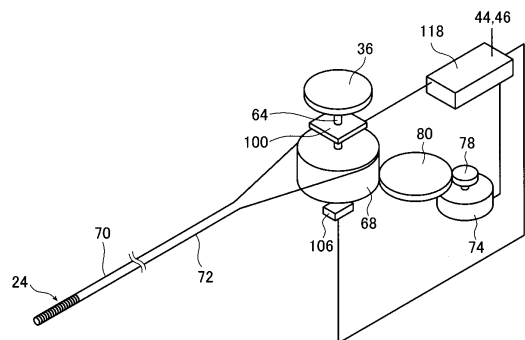
(54) 【発明の名称】 内視鏡

(57) 【要約】

【課題】 摩擦力等の機械的な機構を用いずに、電気的な機構で湾曲部のブレーキを実現した内視鏡を提供する。

【解決手段】 湾曲部を湾曲する湾曲手段と、前記湾曲手段を操作して湾曲部を湾曲させる操作手段と、前記湾曲手段によって湾曲部を湾曲させる駆動手段と、ブレーキおよびブレーキ解除の指示手段と、湾曲量の検出手段とを有し、ブレーキ指示に応じて、その時点における湾曲量を検出して、この湾曲量を維持するように駆動手段を制御し、ブレーキ解除の指示に応じて、湾曲量を維持するための駆動手段の駆動力を、徐々に低減することにより、前記課題を解決する。

【選択図】 図4



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

挿入部の先端近傍に湾曲部を有する内視鏡であって、
前記湾曲部を湾曲させる湾曲手段と、
前記湾曲部の湾曲操作を行なう操作手段と、
前記湾曲手段によって湾曲部を湾曲させる駆動手段と、
前記湾曲部の湾曲量を検出する湾曲量検出手段と、
前記湾曲部を湾曲状態で維持するブレーキ指示を出すブレーキ指示手段、および、前記湾曲状態の維持を解除する解除指示を出すブレーキ解除手段と、
前記駆動手段の駆動を制御する制御手段とを有し、

10

前記制御手段は、前記ブレーキ指示手段によるブレーキ指示に応じて、ブレーキ指示が出された時点における前記湾曲部の湾曲量を前記湾曲量検出手段から取得して、この湾曲量を維持するように前記駆動手段を駆動し、また、この湾曲状態の維持中に、前記ブレーキ解除手段から解除指示が出された場合には、前記駆動手段の駆動力を漸減することを特徴とする内視鏡。

【請求項 2】

前記操作手段にかかる操作力を検出する操作力検出手段を有し、
前記制御手段は、この操作力検出手段が検出した操作力に応じて、この操作力に対する所定割合の力で、前記駆動手段によって湾曲手段による前記湾曲部の湾曲を補助する請求項 1 に記載の内視鏡。

20

【請求項 3】

前記制御手段は、前記ブレーキ指示手段によるブレーキ指示が出されたら、前記湾曲の補助に対応する前記駆動手段の駆動力を漸減して 0 にし、かつ、前記湾曲量維持に対応する前記駆動手段の駆動力を漸増して前記湾曲量を維持する請求項 2 に記載の内視鏡。

【請求項 4】

前記制御手段は、前記ブレーキ指示手段によるブレーキ指示が出された時点で、前記湾曲の補助に対応する前記駆動手段の駆動力を 0 にする請求項 2 に記載の内視鏡。

【請求項 5】

前記ブレーキ指示手段によるブレーキ指示が出されたら、前記湾曲の補助に対応する前記駆動手段の駆動力を漸減して 0 にし、かつ、前記湾曲量維持に対応する前記駆動手段の駆動力を漸増して前記湾曲量を維持する第 1 の制御、および、前記ブレーキ指示手段によるブレーキ指示が出された時点で、前記湾曲の補助に対応する前記駆動手段の駆動力を 0 にする第 2 の制御が設定され、いずれかを選択する選択手段を有し、

30

前記制御手段は、前記選択手段によって選択された制御に応じて、前記駆動手段の駆動を制御する請求項 2 に記載の内視鏡。

【請求項 6】

前記制御手段は、前記ブレーキ解除の指示が出されたら、前記湾曲の補助に対応する前記駆動手段の駆動力を漸増して、前記操作力に対する所定割合の力とする請求項 2 ~ 5 のいずれかに記載の内視鏡。

【請求項 7】

前記制御手段は、前記ブレーキ解除の指示が出された後、前記操作力検出手段によって操作力が検出された時点で、前記湾曲量の維持に対応する前記駆動手段の駆動力を 0 にする請求項 2 ~ 5 のいずれかに記載の内視鏡。

40

【請求項 8】

前記ブレーキ解除の指示が出されたら、前記湾曲の補助に対応する前記駆動手段の駆動力を漸増する、前記操作力に対する所定割合の力とする第 3 の制御、および、前記ブレーキ解除の指示が出された後、前記操作力検出手段によって操作力が検出された時点で、前記湾曲量の維持に対応する前記駆動手段の駆動力を 0 にする第 4 の制御が設定され、いずれかを選択する選択手段を有し、

前記制御手段は、前記選択手段によって選択された制御に応じて、前記駆動手段の駆動

50

を制御する請求項 2 ～ 5 のいずれかに記載の内視鏡。

【請求項 9】

前記湾曲手段は、前記湾曲部に挿通されるワイヤを牽引することにより、前記湾曲部を湾曲するものであり、

前記湾曲量検出手段は、このワイヤが掛け回されるプーリの回転角を検出することにより、前記湾曲部の湾曲量を検出する請求項 1 ～ 8 のいずれかに記載の内視鏡。

【請求項 10】

前記湾曲手段は、前記湾曲部に挿通されるワイヤを牽引することにより、前記湾曲部を湾曲するものであり、

前記湾曲量検出手段は、このワイヤの移動量を検出することにより、前記湾曲部の湾曲量を検出する請求項 1 ～ 9 のいずれかに記載の内視鏡。

10

【請求項 11】

前記湾曲量検出手段が、前記駆動手段に係合するギアの回転角を検出することにより、前記湾曲部の湾曲量を検出する請求項 1 ～ 10 のいずれかに記載の内視鏡。

【請求項 12】

前記湾曲量検出手段が、湾曲部の湾曲角度を検出することにより、前記湾曲部の湾曲量を検出する請求項 1 ～ 11 のいずれかに記載の内視鏡。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

20

医療用途等に用いられる内視鏡に関し、詳しくは、挿入部先端の湾曲部を湾曲状態で維持するブレーキを、摩擦等を利用する機械的な機構を用いることなく実現した内視鏡に関する。

【背景技術】

【0002】

周知のように、内視鏡は、人体内に挿入される挿入部、挿入部の操作や送気 / 送水などの内視鏡の操作を行なう操作部、送気源や吸引ポンプ等と接続されるコネクタ (Light Guide) コネクタ)、および、コネクタと操作部および挿入部を接続するユニバーサルコード (供給ホース) 等から構成される。

また、特許文献 1 ～ 3 等に示されるように、通常、内視鏡の挿入部の先端付近には、湾曲部が設けられており、操作部に設けられた、上下方向および左右方向の湾曲用の操作ツマミ (操作ノブ) を回転することによって、上下左右に湾曲させることが可能になっている。

30

【0003】

この湾曲部の湾曲は、一般的に、ワイヤによって湾曲部を牽引することで行なわれる。

具体的には、湾曲部は、多数のリングを筒状に配列して連結して、この連結したリングにワイヤを挿通した構成を有する。各リングは、交互に、上下方向および左右方向 (直交する 2 方向) に回転 (揺動) 可能に連結されている。この連結されたリング内に、上下方向に離間する 2 本のワイヤ、および、左右方向に離間する 2 本のワイヤの、計 4 本のワイヤを挿通して、ワイヤの先端を、最も最先端側に配置されるリングに固定する。

40

【0004】

他方、操作ツマミは、湾曲部を上下方向に湾曲させる UD (アップダウン) ツマミと、左右方向に湾曲させる LR (レフトライト) ツマミとが有る。

湾曲部のリングに挿通された、上下方向に離間する 2 本のワイヤは、UD ツマミと一体で回転するプーリに掛け回される。同じく、左右方向に離間する 2 本のワイヤは、LR ツマミと一体で回転するプーリに掛け回される。

従って、操作ツマミを回転することにより、湾曲部に連結されるワイヤの一方を牽引、他方を送り出して、湾曲部を、湾曲させることができる。また、UD ツマミと LR ツマミの両方を操作することで、湾曲部を上下方向および左右方向の両方向を含む上下左右の任意の方向に湾曲できる。

50

【0005】

ところで、内視鏡を利用する検査や処置は様々であり、場合によっては、湾曲部を大きく湾曲した状態のままで、操作を行なう必要が有る。

例えば、胃底の検査は、図7に概念的に示すように、胃の中で湾曲部を大きく湾曲させた状態で、挿入部の延在方向を回転軸とするように、挿入部を回転して行なう。

すなわち、この検査では、内視鏡の操作を行なう医師は、重い操作部を持ったまま、強い反力に対向して操作ツマミを戻らないように押さえた状態で、挿入部を回転させる必要があり、非常に負担が大きい。また、不意に操作ツマミを離してしまうと、強い反力で一気に湾曲部がストレート状態に戻るので、人体を損傷してしまう可能性も有る。

【0006】

これに対して、前記特許文献1～3にも示されるように、内視鏡は、湾曲部を湾曲した状態で固定できる、いわゆるブレーキを有する。

ブレーキは、湾曲部を湾曲した状態で、例えば摩擦力で操作ツマミの回転を固定する等、湾曲部の操作手段や湾曲部を湾曲させる湾曲手段を機械的に固定することにより、湾曲部を所望の湾曲量だけ湾曲した状態で保持する。従って、ブレーキを利用することにより、湾曲を維持した状態で挿入部を回転させる操作等を行なう際に、湾曲部の反力によって操作ツマミを押さえるという負担は、無くすることができる。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0007】

【特許文献1】特開平11-47082号公報

【特許文献2】特開2000-229061号公報

【特許文献3】特開2001-346756号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0008】

このように、内視鏡に設けられる一般的なブレーキは、摩擦力によって操作ツマミ等を押さえつけることにより、操作手段を固定して湾曲部の湾曲を維持するものであり、すなわち、機械的な機構を用いてブレーキを実現している。

そのため、ブレーキを有することにより、操作部には、ブレーキを掛けるためのブレーキツマミや、摩擦力によって操作ツマミを固定するブレーキ部材（ブレーキパッド）等の部材が必要となり、操作者が常時保持する操作部のサイズが大きくなってしまい、また、重量も重くなってしまう。すなわち、従来のブレーキでは、湾曲部を湾曲した状態での操作ツマミの保持という点では操作者の負担は低減できるものの、反面、サイズ増や重量増によって操作者の負担や疲労が大きくなってしまう。

【0009】

また、このブレーキは、摩擦力によって湾曲部の湾曲状態を維持するものであるため、ブレーキ部材等のブレーキを構成する部材の磨耗等によって、調整や部品交換等の処理が必要になってしまうという欠点も有る。

【0010】

本発明の目的は、前記従来技術の問題点を解決することにより、内視鏡挿入部の湾曲部を所望の湾曲量で維持するブレーキを、摩擦力等を用いる機械的な機構ではなく、モータ等の駆動源を用いる電氣的な機構で実現することにより、内視鏡操作部の重量増やサイズ増を抑制して、操作者の負担や疲労を低減することができ、あるいはさらに、この駆動源を利用して湾曲操作をアシストすることにより、より、内視鏡の操作者の負担や疲労を低減することができる内視鏡を提供することにある。

【課題を解決するための手段】

【0011】

上記目的を達成するために、本発明の内視鏡は、挿入部の先端近傍に湾曲部を有する内視鏡であって、前記湾曲部を湾曲させる湾曲手段と、前記湾曲部の湾曲操作を行なう操作

10

20

30

40

50

手段と、前記湾曲手段によって湾曲部を湾曲させる駆動手段と、前記湾曲部の湾曲量を検出する湾曲量検出手段と、前記湾曲部を湾曲状態で維持するブレーキ指示を出すブレーキ指示手段、および、前記湾曲状態の維持を解除する解除指示を出すブレーキ解除手段と、

前記駆動手段の駆動を制御する制御手段とを有し、前記制御手段は、前記ブレーキ指示手段によるブレーキ指示に応じて、ブレーキ指示が出された時点における前記湾曲部の湾曲量を前記湾曲量検出手段から取得して、この湾曲量を維持するように前記駆動手段を駆動し、また、この湾曲状態の維持中に、前記ブレーキ解除手段から解除指示が出された場合には、前記駆動手段の駆動力を漸減することを特徴とする内視鏡を提供する。

【0012】

このような本発明の内視鏡において、前記操作手段にかかる操作力を検出する操作力検出手段を有し、前記制御手段は、この操作力検出手段が検出した操作力に応じて、この操作力に対する所定割合の力で、前記駆動手段によって湾曲手段による前記湾曲部の湾曲を補助するのが好ましい。

【0013】

また、前記制御手段は、前記ブレーキ指示手段によるブレーキ指示が出されたら、前記湾曲の補助に対応する前記駆動手段の駆動力を漸減して0にし、かつ、前記湾曲量維持に対応する前記駆動手段の駆動力を漸増して前記湾曲量を維持するのが好ましく、もしくは、前記制御手段は、前記ブレーキ指示手段によるブレーキ指示が出された時点で、前記湾曲の補助に対応する前記駆動手段の駆動力を0にするのが好ましく、もしくは、前記ブレーキ指示手段によるブレーキ指示が出されたら、前記湾曲の補助に対応する前記駆動手段の駆動力を漸減して0にし、かつ、前記湾曲量維持に対応する前記駆動手段の駆動力を漸増して前記湾曲量を維持する第1の制御、および、前記ブレーキ指示手段によるブレーキ指示が出された時点で、前記湾曲の補助に対応する前記駆動手段の駆動力を0にする第2の制御が設定され、いずれかを選択する選択手段を有し、前記制御手段は、前記選択手段によって選択された制御に応じて、前記駆動手段の駆動を制御するのが好ましい。

【0014】

また、前記制御手段は、前記ブレーキ解除の指示が出されたら、前記湾曲の補助に対応する前記駆動手段の駆動力を漸増して、前記操作力に対する所定割合の力とするのが好ましく、もしくは、前記制御手段は、前記ブレーキ解除の指示が出された後、前記操作力検出手段によって操作力が検出された時点で、前記湾曲量の維持に対応する前記駆動手段の駆動力を0にするのが好ましく、もしくは、前記ブレーキ解除の指示が出されたら、前記湾曲の補助に対応する前記駆動手段の駆動力を漸増する、前記操作力に対する所定割合の力とする第3の制御、および、前記ブレーキ解除の指示が出された後、前記操作力検出手段によって操作力が検出された時点で、前記湾曲量の維持に対応する前記駆動手段の駆動力を0にする第4の制御が設定され、いずれかを選択する選択手段を有し、前記制御手段は、前記選択手段によって選択された制御に応じて、前記駆動手段の駆動を制御するのが好ましい。

【0015】

また、前記湾曲手段は、前記湾曲部に挿通されるワイヤを牽引することにより、前記湾曲部を湾曲するものであり、前記湾曲量検出手段は、このワイヤが掛け回されるプーリの回転角を検出することにより、前記湾曲部の湾曲量を検出するのが好ましく、また、前記湾曲手段は、前記湾曲部に挿通されるワイヤを牽引することにより、前記湾曲部を湾曲するものであり、前記湾曲量検出手段は、このワイヤの移動量を検出することにより、前記湾曲部の湾曲量を検出するのが好ましく、また、前記湾曲量検出手段が、前記駆動手段に係合するギアの回転角を検出することにより、前記湾曲部の湾曲量を検出するのが好ましく、さらに、前記湾曲量検出手段が、湾曲部の湾曲角度を検出することにより、前記湾曲部の湾曲量を検出するのが好ましい。

【発明の効果】

【0016】

上記構成を有する本発明の内視鏡は、操作ワイヤを牽引するプーリをモータ等の駆動源

10

20

30

40

50

を用いて所定の回転角に維持する等、電気的な機構を利用して、内視鏡挿入部の湾曲部を所望の湾曲量で維持するブレーキを実現する。

そのため、摩擦力を利用する機械的なブレーキを有する内視鏡に比して、部品点数を少なくして、操作部の重量やサイズを低減することができ、内視鏡を操作する医師等の操作者の疲労や負担を低減することができる。

さらに、好ましい態様として、このブレーキを構成する駆動源を利用して、湾曲部の湾曲操作手段に掛かる操作力に対する所定割合の力で、前記プーリに回転力を付与する等の方法で、湾曲操作のアシストすることにより、少ない操作力での湾曲操作が可能となり、操作者の負担や疲労を、より好適に低減できる。

【図面の簡単な説明】

10

【0017】

【図1】本発明の内視鏡の一例を概念的に示す斜視図である。

【図2】本発明の内視鏡における操作部の一例の部分概略図である。

【図3】本発明の内視鏡における操作部の別の例の部分概略図である。

【図4】図1に示す内視鏡の湾曲部の湾曲機構を概念的に示す図である。

【図5】本発明の内視鏡に利用可能な湾曲部の一例の概略図である。

【図6】(A)は、図1に示す内視鏡の制御系の一例を概念的に示すブロック図、(B)は、このブロック図におけるアンプの係数を説明するためのグラフである。

【図7】内視鏡による胃底の検査を説明するための概念図である。

【発明を実施するための形態】

20

【0018】

以下、本発明の内視鏡について、添付の図面に示される好適実施例を基に、詳細に説明する。

【0019】

図1に、本発明の内視鏡の一例の概略図を示す。

図1に示す内視鏡10は、一例として、体腔(消化器官など)等の検査部位に挿入されて、検査部位の観察、写真や動画の撮影、さらには組織の採取等を行なうものである。

図示例において、内視鏡10は、通常の内視鏡と同様に、挿入部12、操作部14、コネクタ16、および、ユニバーサルコード18とを有して構成される。

この内視鏡10は、湾曲部24を所望の湾曲状態で維持(湾曲操作手段の動きを固定)するブレーキを、摩擦力による操作ツマミ等の固定のような機械的な機構ではなく、モータ等の駆動源を用いた電気的な機構で構成し、さらに、この駆動源を利用して湾曲操作のアシスト(補助(パワーアシスト))を行なう機構を有する以外には、基本的に、公知の内視鏡(内視鏡装置)と同様のものである。

30

【0020】

挿入部12は、体腔内等の検査部位に挿入される、長尺な部位で、先端(挿入側の先端=操作部14と逆端)の先端部22と、湾曲部24と、軟性部26とを有する。

【0021】

先端部22は、ライトガイドによる照明を行なうための照明用ガラス、検査部位に吸気、送気、送水等を行なうための送気/送水ノズル、組織の採取等を行なう鉗子を検査部位に挿入するための鉗子口等が設けられている。

40

また、図示例の内視鏡10は、一例として、CCDセンサ等のイメージセンサを用いて検査部位を撮影する、いわゆる電子スコープであるので、先端部22には、撮影用の対物レンズやCCDセンサ、CCDセンサが撮影した画像の画像信号を処理する基板等も配置される。なお、本発明の内視鏡は、電子スコープに限定はされず、光ファイバ等を用いて検査部位を直接的に観察する、いわゆるファイバースコープであってもよく、その場合には、先端部22には観察レンズおよび観察窓等が、設けられる。

【0022】

湾曲部24は、先端部22を目的位置に挿入したり目的位置に位置させるために、後述する操作部14の操作ツマミ(LRツマミ36およびUDツマミ38)の操作によって、

50

左右および上下（直交する４方向）に湾曲する領域である。

軟性部２６は、先端部２２および湾曲部２４と、操作部１４とを繋ぐ部位で、検査部位への挿入に対して十分な可撓性を有する長尺なものである。この軟性部２６（および湾曲部２４）には、鉗子を挿入するための鉗子チャンネル（チューブ）、送気／送水ノズルに接続する送気／送水チャンネル、検査部位の照明を行なうためのライトガイド、ＣＣＤセンサによる撮影画像（画像信号）を転送するためのケーブル等が収容される。

【００２３】

操作部１４は、内視鏡１０の操作を行なう部位である。

通常の内視鏡と同様に、鉗子やクリップ処置具等の処置具を挿入するための鉗子口２８、先端部２２の送気／送水ノズルから吸引を行なうための吸引ボタン３０および同じく送気および送水を行なうための送気／送水ボタン３２等が配置される。また、内視鏡１０は、電子スコープであるので、操作部１４には、静止画の撮影スイッチやズームスイッチなどの、検査部位の撮影等に関する各種の操作手段も設けられる。

【００２４】

前述のように、操作部１４には、挿入部１２の湾曲部２４を湾曲させるための操作ツマミが配置される。

具体的には、湾曲部２４を左方向および右方向に湾曲させるＬＲツマミ（レフト・ライトツマミ）３６、および、湾曲部２４を前記左右方向と直交する上方向および下方向に湾曲させるＵＤツマミ（アップ・ダウンツマミ）３８が、湾曲部２４を湾曲させる操作ツマミとして配置される。内視鏡１０においては、各種の内視鏡と同様に、ＬＲツマミ３６を回すことにより挿入部１２の湾曲部２４を左右方向に湾曲（屈曲）させ、ＵＤツマミ３８を回すことにより湾曲部２４を上下方向（ＬＲツマミ３６による湾曲方向と直交する方向）に湾曲させることができる。

【００２５】

さらに、操作部１４には、湾曲部２４を所望の湾曲量（湾曲角）で湾曲した状態で維持する、いわゆるブレーキを掛けるためのブレーキ指示スイッチ４４（以下、ブレーキスイッチ４４とする）、および、ブレーキが掛かった状態から、ブレーキが掛かっていない通常の状態に戻すためのブレーキ解除スイッチ４６（以下、解除スイッチ４６とする）も設けられる。

操作部１４の操作ツマミの構成、湾曲部２４の構成および湾曲の作用、ブレーキスイッチ４４および解除スイッチ４６、さらに、ブレーキ（湾曲部２４を所望の湾曲量で湾曲した状態で維持する機構）の構成および作用に関しては、後に詳述する。

【００２６】

コネクタ（ＬＧ（Light Guide）コネクタ）１６は、内視鏡プロセッサに設置された、送水手段、送気手段、吸引手段等と、内視鏡１０とを接続する部位であり、内視鏡１０と施設の吸引手段とを接続するための吸引コネクタ５０をはじめとして、施設の送水（給水）手段と接続するための送水コネクタ、施設の送気手段と接続するための通気コネクタ等が配置される。

また、コネクタ１６には、照明用のライトガイドと内視鏡プロセッサに設置される光源とを接続するためのＬＧ棒５２、高周波処置具（スネアやナイフ等の、いわゆる電気メス）を使用する際に、内視鏡１０に漏れてきた電流を逃がすためのＳコードを接続するＳ端子５４等も設けられる。

さらに、コネクタ１６には、内視鏡１０（そのＣＣＤセンサ）が撮影した画像等进行处理して表示するビデオプロセッサと内視鏡１０とを接続するための、ビデオコネクタ５６が接続される。

【００２７】

ユニバーサルコード（ＬＧ軟性部）１８は、コネクタ１６と操作部１４とを接続する部位である。

ライトガイドや送気／送水チャンネル等は、コネクタ１６からユニバーサルコード１８を通して、操作部１４に接続され、操作部１４から、前述のように挿入部１２の軟性部２

10

20

30

40

50

6 を通って先端部 2 2 に接続される。

【 0 0 2 8 】

前述のように、操作部 1 4 には、挿入部 1 2 の湾曲部 2 4 を左右方向に湾曲させる L R ツマミ 3 6、同上下方向に湾曲される U D ツマミ 3 8 が配置される。

図 2 に、操作部 1 4 における、L R ツマミ 3 6 および U D ツマミ 3 8 等の湾曲操作機構の一例の概略図（概略部分断面図）を示す。なお、本発明の内視鏡において、湾曲操作機構は、この構成に限定はされず、各種の内視鏡で利用される公知の構成が、全て利用可能である。

【 0 0 2 9 】

操作部 1 4 の外形を構成するハウジング（非可動部）6 0 には、ハウジング 6 0 の壁面を貫通して立設するように円筒状の軸支部 6 0 a が設けられており、軸支部 6 0 a の下端（ハウジング 6 0 の内部側端部）には、略 C 字状の固定部 6 0 b が設けられる。

この固定部 6 0 b には、軸支部 6 0 a の中心を通過してハウジング 6 0 から外部に突出するように、円柱状の中心軸 6 2 が立設している。

【 0 0 3 0 】

L R ツマミ 3 6 の下面には連結管（回転軸）6 4 が固定され、この連結管 6 4 の下端には、固定部 6 0 b に内包されるように、プーリ 6 8 が固定される。また、このプーリ 6 8 には、湾曲部 2 4 を左右方向に湾曲するための 2 本のワイヤ 7 0 および 7 2 が掛け回される（あるいは、ワイヤ 7 0 および 7 2 の端部が固定される）。

さらに、固定部 6 0 b には、プーリ 6 8 の回転角から、湾曲部 2 4 の左右方向の湾曲量を検出する湾曲量検出手段 1 0 6 が配置される。湾曲量検出手段 1 0 6 については、後に詳述する。

【 0 0 3 1 】

ワイヤ 7 0 および 7 2 は、湾曲部 2 4 を左右方向に湾曲するためのワイヤ（アングルワイヤ / 操作ワイヤ）で、後述するように（図 4 参照）、ワイヤガイド等によって左右方向に離間して湾曲部 2 4 に挿通され、先端部 2 2 側の端部が、湾曲部 2 4 の先端リング 1 1 2 に固定される。内視鏡 1 0 においては、L R ツマミ 3 6 が回転することによりプーリ 6 8 が回転し、この回転方向に応じて、ワイヤ 7 0 および 7 2 の一方を牽引して他方を送り出すことにより、湾曲部 2 4 を左右方向に湾曲する。

【 0 0 3 2 】

連結管 6 4 は円筒状で、中心軸 6 2 を挿通して、中心軸 6 2 に回転自在に軸支される。

従って、L R ツマミ 3 6 およびプーリ 6 8 も、中心軸 6 2（その中心線）を回転中心として、中心軸 6 2 に回転自在に軸支される構成となり、L R ツマミ 3 6 がオペレータによって回転されると、プーリ 6 8 も同量だけ回転して、ワイヤ 7 0 あるいは 7 2 の一方が牽引され、他方が送り出される（ワイヤが進退される）。

【 0 0 3 3 】

プーリ 6 8 には、L R ブレーキモータ 7 4（以下、L R モータ 7 4 とする）と係合するためのギア（図示省略）も形成される。

L R モータ 7 4 は、湾曲部 2 4 の左右方向のブレーキを掛ける（左右方向に湾曲した状態で維持する）、ブレーキを構成する駆動手段であり、図示しないステー等によって操作部 1 4 のハウジング 6 0 に固定されている。L R モータ 7 4 の回転軸には、ギア 7 8 が固定されている。また、ハウジング 6 0 には、ギア 8 0 が軸支される。このギア 8 0 は、L R モータ 7 4 の回転軸のギア 7 8、および、前記プーリ 6 8 に形成されるギアに歯合している。

【 0 0 3 4 】

従って、L R モータ 7 4 が駆動することにより、回転力が伝達されてプーリ 6 8 が回転される。これにより、プーリ 6 8 の回転方向に応じて、後述するように、ワイヤ 7 0 および 7 2 の一方を牽引して他方を送り出し、湾曲部 2 4 を左右方向に湾曲させ、また、L R モータ 7 4 を一定出力で駆動し続けることにより、湾曲部 2 4 の左右方向の湾曲にブレーキを掛けた状態とすることができる（すなわち、プーリ 6 8 にトルクを掛けて、湾曲部 2

10

20

30

40

50

4を左右方向に湾曲した状態で保つことが可能となる)。また、ブレーキを掛けた状態で、LRツマミ36が操作されても、位置決め制御等によって、その操作力を打ち消すようにLRモータ74が駆動することで、ブレーキが掛かった状態(ブレーキonで設定した湾曲状態)を維持することができる。

さらに、図示例の内視鏡10においては、LRモータ74を用いて、連結管64によってプーリ68に直結するLRツマミ36の操作、すなわち湾曲部24の左右方向の湾曲の操作をアシストすることも可能となる。

湾曲のブレーキおよびアシストに関しては、後に詳述する。

【0035】

内視鏡10の操作部14において、UDツマミ38は、LRツマミ36の下(LRツマミ36とハウジング60との間)に配置される。

UDツマミ38は、下面側に凹部を有する。この凹部の天井面には、連結管(回転軸)84が固定される。この連結管84の下端には、固定部60bに内包されるようにプーリ86が固定される。このプーリ86には、湾曲部24に接続され、湾曲部24を牽引して湾曲させる、2本のワイヤ88および90が掛け回される。

また、固定部60bには、プーリ86の回転量から、湾曲部24の上下方向の湾曲量を検出する湾曲量検出手段108が配置される。湾曲量検出手段108については、後に詳述する。

【0036】

ワイヤ88および90は、湾曲部24を上下方向に湾曲するためのワイヤで、ワイヤガイドによって上下方向(ワイヤ70および72の離間方向と直交する方向)に離間して湾曲部24に挿通され、先端部22側の端部が湾曲部24の先端リング112に固定される。内視鏡10においては、UDツマミ38が回転することによりプーリ86が回転し、この回転方向に応じて、ワイヤ88および90の一方を牽引して他方を送り出すことにより、湾曲部24を上下方向に湾曲する。

【0037】

連結管84は円筒状で、前記LRツマミ36に固定される連結管64を挿通し、かつ、前記ハウジング60の軸支部60aに挿入されて、この連結管64に回転自在に軸支される。なお、連結管84が連結管64を挿通するため、連結管84の下端のプーリ86は、LRツマミ36の連結管64の下端のプーリ68の上部に位置する。

従って、UDツマミ38およびプーリ86も、連結管64を回転中心として、連結管64に回転自在に軸支される構成となり、UDツマミ38がオペレータによって回転されると、プーリ86も同量だけ回転して、ワイヤ88および90の一方が牽引され、他方が送り出される。

ここで、前述のように、連結管64すなわちLRツマミ36は、中心軸62を中心に回転する。従って、連結管84すなわちUDツマミ38も、中心軸62を中心に回転する結果となり、すなわち、湾曲部24を湾曲させる操作ツマミであるLRツマミ36およびUDツマミ38は、同軸で回転する。

【0038】

先のプーリ68と同様に、上下方向の湾曲に対応するプーリ86にも、UDブレーキモータ92(以下、UDモータ92とする)に係合するためのギア(図示省略)が形成される。

UDモータ92は、湾曲部24の上下方向のブレーキを掛ける(上下方向に湾曲した状態で維持(固定)する)、ブレーキを構成する駆動手段であり、操作部14のハウジング60に固定されており、その回転軸には、ギア96が固定されている。また、ハウジング60には、ギア98が軸支される。このギア98は、UDモータ92の回転軸のギア96、および、プーリ86に形成されるギアに歯合している。

【0039】

従って、UDモータ92が駆動することにより、回転力が伝達されて、プーリ86が回転され、その回転方向に応じて、ワイヤ88および90の一方を牽引して他方を送り出し

10

20

30

40

50

、湾曲部 2 4 を上下方向に湾曲することができ、また、一定出力で U D モータ 9 2 を駆動し続けることで、湾曲部 2 4 の上下方向の湾曲にブレーキを掛けた状態とすることができる（すなわち、プーリ 8 6 にトルクを掛けて、湾曲部 2 4 を上下方向に湾曲した状態で保つことが可能となる）。また、ブレーキを掛けた状態で、U D ツマミ 3 8 が操作されても、位置決め制御等によって、その操作力を打ち消すように U D モータ 9 2 が駆動することで、ブレーキが掛かった状態（ブレーキ on で設定した湾曲状態）維持することができる。

さらに、U D モータ 9 2 を駆動することにより、連結管 8 4 によってプーリ 8 6 に直結する U D ツマミ 3 8 の操作すなわち湾曲部 2 4 の上下方向の湾曲の操作をアシストすることも可能となる。

10

湾曲のブレーキおよびアシストに関しては、後に詳述する。

【 0 0 4 0 】

なお、図 2 に示す例は、湾曲部 2 4 のブレーキを構成する L R モータ 7 4 および U D モータ 9 2 の間に、ギア 8 0 および 9 8 を設けることにより、L R モータ 7 4 および U D モータ 9 2 による回転数を減速したが、本発明は、これに限定はされず、補助モータ（モータヘッド）に遊星歯車やハーモニックドライブを設けることにより、L R モータ 7 4 および U D モータ 9 2 による回転数を減速してもよく、あるいは、これにギアによる減速を併用してもよい。

【 0 0 4 1 】

さらに、図 2 に示す例では、L R モータ 7 4 および U D モータ 9 2 の回転をギア 7 8 、8 0 、9 5 および 9 8 で伝達してプーリ 6 8 および 8 6（連結管 = 操作ツマミ）を回転して、湾曲部 2 4 にブレーキを掛けたが、本発明は、これに限定はされず、ダイレクトドライブモータ（D D モータ）を用いて、湾曲部 2 4 にブレーキを掛ける構成でもよい。

20

例えば、図 2 に示す構成を引用して図 3 に示すように、湾曲部 2 4 を左右に湾曲するためのプーリ 6 8 の下部に円筒部 6 8 a を設ける。インナーロータの D D モータを L R モータ 7 4 D として用い、この L R モータ 7 4 D のロータを、この円筒部 6 8 a に係合する。L R モータ 7 4 D で、円筒部 6 8 a を回転することにより、湾曲部 2 4 を左右方向に湾曲させ、また、プーリ 6 8 に回転力を掛けて湾曲状態で維持する。

また、上下方向の湾曲も、同様にインナーロータの D D モータを U D モータ 9 2 D として用い、U D モータ 9 2 D のロータに連結管 8 4 を挿通して、係合する。U D モータ 9 2 D で、連結管 8 4 を回転することにより、湾曲部 2 4 を上下方向に湾曲させ、また、プーリ 8 6 に回転力を掛けて湾曲状態で維持する。

30

【 0 0 4 2 】

ところで、前述のように、操作部 1 4 において、ハウジング 6 0 の固定部 6 0 b には、湾曲部 2 4 の左右方向の湾曲に対応するプーリ 6 8 の回転角を検出する湾曲量検出手段 1 0 6、および、同上下方向の湾曲に対応するプーリ 8 6 の回転角を検出する湾曲量検出手段 1 0 8 が配置される。

内視鏡 1 0 において、湾曲部 2 4 の湾曲操作は、操作ツマミを回転することでプーリを回転し、このプーリ 6 8 および 8 6 の回転方向に応じて、湾曲方向に離間する 2 本のワイヤの一方を牽引し他方を送り出すことで行なう。従って、プーリ 6 8 および 8 6 の回転角（回転量）は、湾曲部 2 4 の湾曲量に対応し、すなわち、プーリ 6 8 および 8 6 の回転角を検出することにより、湾曲部 2 4 の湾曲量を検出することができる。

40

【 0 0 4 3 】

さらに、操作部 1 4 には、連結管 6 4 の斜線で示す位置に、連結管 6 4 に掛けられたトルクを検出するトルクセンサ 1 0 0 が配置される。前述のように、L R ツマミ 3 6、連結管 6 4、およびプーリ 6 8 は、一体的に回転する。すなわち、トルクセンサ 1 0 0 は、L R ツマミ 3 6 に掛けられた操作力（回転トルク）を検出する検出手段である。

また、連結管 8 4 の斜線で示す位置には、U D ツマミ 3 8 に掛けられたトルクを検出するトルクセンサ 1 0 2 が配置される。同様に、U D ツマミ 3 8、連結管 8 4、およびプーリ 8 6 は、一体的に回転する。すなわち、トルクセンサ 1 0 2 は、U D ツマミ 3 8 に掛け

50

られた操作力を検出する検出手段である。

トルクセンサ 100 および 102 は、好ましい態様として、湾曲部 24 の湾曲のアシストを行なうための設けられたものであり、図示例の操作部 14 では、湾曲の操作ツマミに直結し、かつ、操作ツマミと一体で回転する円筒状の連結管の一部をトルクセンサ 100 および 102 とすることにより（あるいは連結管の一部にトルクセンサ 100 および 102 を配置することにより）、操作ツマミに掛けられた湾曲部 24 の湾曲のための操作力を、直接的に検出している。

【0044】

後に詳述するが、図示例の内視鏡 10 においては、ブレーキスイッチ 44 によるブレーキ指示に応じて、その時点における湾曲部 24 の湾曲量を湾曲量検出手段が検出したプーリ 68 および 86 の回転角から知見し、この時点の湾曲量を維持するように LR モータ 74 および UD モータ 92 の駆動を制御することにより、湾曲部 24 の湾曲にブレーキを掛ける。

10

また、図示例の内視鏡 10 は、好ましい態様として、操作ツマミに掛けられた操作力をトルクセンサ 100 および 102 で検出して、この操作力に対する所定の力でプーリ 68 および 86 を回転するように LR モータ 74 および UD モータ 92 を駆動することにより、湾曲部 24 の湾曲操作をアシストする。

【0045】

本発明において、このような湾曲量検出手段 106 および湾曲量検出手段 108 には、特に限定はなく、公知の回転角（あるいは回転量）の検出手段が、全て利用可能である。

20

一例として、プーリ 68 および 86 の外周部に、所定間隔で歯車状の切欠きを形成し、この切欠きに対応する位置に、プーリ 68 および 86 の回転方向と直交する方向に離間する受光部および発光部を有する光学式センサを用いて、切欠きを過った回数で回転角を検出する、いわゆる光学式エンコーダが例示される。なお、図示例の内視鏡 10 において、この光学式エンコーダを利用する際には、プーリ 68 および 86 に形成されるギアを、回転角検出のための切欠きとして利用してもよい。

また、光学式エンコーダ以外にも、ポテンショメータ（可変抵抗）を利用する回転角の検出手段も、好適に利用可能である。

【0046】

なお、本発明において、湾曲部 24 の湾曲量の検出方法は、プーリ 68 および 86 の回転角の検出に限定はされない。

30

一例として、プーリ 68 および 86 の回転角と同様に、左右方向の湾曲に対応するワイヤ 70 および 72、ならびに、上下方向の湾曲に対応するワイヤ 88 および 90 の移動量も、湾曲部 24 の湾曲量に対応する。従って、ワイヤの移動量を検出することにより、湾曲部 24 の湾曲量を検出してもよい。なお、ワイヤの移動量も、光学的な方法や機械的な方法、磁気的な方法等、公知の長尺物の移動量の検出手段で検出すればよい。

また、プーリ 68 および 86 に変えて、これらのプーリ 68 および 86 に直接的あるいは間接的に歯合するギア 78 および 80 や、ギア 96 および 98 の回転角を検出することにより、湾曲部 24 の湾曲量を検出してもよい。ギア 78、80、96 および 98 の回転角は、プーリ 68 および 86 と同様の手段で検出すればよい。

40

さらに、湾曲部 24 の角度を検出することにより、湾曲部 24 の湾曲量を検出してもよい。湾曲部 24 の角度の検出方法にも、特に限定はなく、例えば、湾曲部 24 の外皮を構成する弾性体カバーの歪み量を、隣接する 2 つの円形リング 110 の間の位置で検出することにより、湾曲部 24 の湾曲量を検出してもよい。弾性体カバーの歪み量の検出には、電気抵抗線式の歪みゲージ等の公知の手段を利用すればよい。

さらに、複数の湾曲量の検出方法を併用してもよく、また、複数の湾曲量の検出方法を設けて、選択可能にしてもよい。

【0047】

他方、連結管 64 や連結管 84 に配置するトルクセンサ 100 および 102 にも、特に限定はなく、歪みゲージを用いたトルクセンサや、磁歪式のトルクセンサなど、公知の各

50

種のトルクセンサが利用可能である。

また、本発明においては、連結管 6 4 や連結管 8 4 において、湾曲の操作力を検出するの
に限定はされず、例えば、プーリ 6 8 でのトルクの検出やギア 8 0 でのトルクの検出な
ど、湾曲部 2 4 の湾曲の操作力を、直接的あるいは間接的に検出可能な、各種の位置や部
位での検出が利用可能である。さらに、操作力の検出手段としては、トルクセンサ 1 0 0
および 1 0 2 以外にも、各種の力の検出手段が利用可能である。

【 0 0 4 8 】

図 2 に示される例における湾曲部 2 4 の左右方向への湾曲機構の概念図を図 4 に、湾曲
部 2 4 の一例の概念図を図 5 に、それぞれ示す。ここで、図 2 では省略したが、図 4 にお
いて、符号 1 1 8 は、L R モータ 7 4 (および U D モータ 9 2) の駆動を制御する制御手
段である。

なお、本発明の内視鏡において、内視鏡の湾曲部 2 4 の湾曲機構は、図示例の機構に限
定はされず、内視鏡で利用されている湾曲部 2 4 の湾曲手段 (湾曲機構) が、全て、利用
可能である。さらに、湾曲部 2 4 の構成も、図示例に限定はされず、内視鏡で採用されて
いる構成が、全て利用可能である。

【 0 0 4 9 】

図示例の湾曲部 2 4 は、一例として、8 個の円形リング 1 1 0 と、1 個の先端リング 1
1 2 との、9 個のリングを連結して構成される。

図 5 に示すように、円形リング 1 1 0 は、側面の 1 方向から見た際に、軸線方向の上下
の一方の側が凸状で、逆面が前記凸と同方向に凹む凹状の、上下面が開放する略円筒状の
部材である。また、先端リング 1 1 2 は、略円筒状の部材で、湾曲部 2 4 の最も先端部 2
2 側に配置される。

【 0 0 5 0 】

円形リング 1 1 0 および先端リング 1 1 2 は、連結部材 1 1 4 a および連結部材 1 1 4
b によって連結される。

円形リング 1 1 0 は、挿入部 1 2 の長手方向に、凹凸の向きを交互にして配置される。
連結部材 1 1 4 a は、凸状側の両中央において、左右方向 (矢印 a 方向) に回転 (揺動)
可能に円形リング 1 1 0 を連結する。他方、連結部材 1 1 4 b は、凹側の両端部において
上下方向 (矢印 b 方向) に回転可能に、各円形リング 1 1 0 、および、先端の円形リング
1 1 0 と先端リング 1 1 2 とを接続する。

また、連結部材 1 1 4 a および連結部材 1 1 4 b は、交互に配置されて、円形リング 1
1 0 を連結する。すなわち、円形リング 1 1 0 は、交互に、上下方向および左右方向に回
転可能に連結される。

【 0 0 5 1 】

左右方向に湾曲部 2 4 を湾曲させるワイヤ 7 0 および 7 2 は、図示を省略するワイヤガ
イドに案内されて、左右方向 (紙面上下方向) に離間して円形リング 1 1 0 内を挿通され
、一例として、ワイヤ 7 0 の先端が先端リング 1 1 2 の内面右側に、ワイヤ 7 2 の先端が
先端リング 1 1 2 の内面左側に、それぞれ、固定される。

さらに、図 5 では省略するが、湾曲部 2 4 では、上下方向に湾曲部 2 4 を湾曲させる前
記 2 本のワイヤ 8 8 および 9 0 が、ワイヤガイドに案内されて上下方向 (紙面に垂直方向)
に離間して円形リング 1 1 0 内を挿通され、一例として、ワイヤ 8 8 の先端が先端リン
グ 1 1 2 の内面上側に、ワイヤ 9 0 の先端が先端リング 1 1 2 の内面下側に、それぞれ、
固定される。

【 0 0 5 2 】

前出のように、湾曲の操作ツマミである L R ツマミ 3 6 を回転することにより、連結管
6 4 およびプーリ 6 8 が回転する。このプーリ 6 8 の回転方向に応じて、ワイヤ 7 0 およ
び 7 2 の一方が牽引され、他方が送り出され、牽引した側のワイヤを内側にして、湾曲部
2 4 が左もしくは右方向に湾曲する。ワイヤの牽引量すなわちプーリ 6 8 の回転量が多い
程、湾曲部 2 4 は大きく湾曲する。

従って、L R ツマミ 3 6 の回転量によって、湾曲部 2 4 の湾曲量 (湾曲角) を調整する

10

20

30

40

50

ことができる。

【 0 0 5 3 】

本発明の内視鏡 1 0 は、モータ等の駆動源を利用する電氣的な湾曲部 2 4 のブレーキ（ブレーキ機構）、および、湾曲部 2 4 の湾曲をアシストするアシスト機構を有するものであり、湾曲部 2 4 のブレーキを指示するブレーキスイッチ 4 4、ブレーキを解除する解除スイッチ 4 6、トルクセンサ 1 0 0（1 0 2）、湾曲量検出手段 1 0 6（1 0 8）、L R モータ 7 4（U D モータ 9 2）、および、モータの駆動を制御する制御手段 1 1 8 が配置される。

【 0 0 5 4 】

以下、図 4 を参照して、トルクセンサ 1 0 0、湾曲量検出手段 1 0 6 および制御手段 1 1 8 の作用、ならびに、内視鏡 1 0 における、湾曲部 2 4（湾曲操作手段）のブレーキについて、詳細に説明する。

なお、以下の説明は、図 4 を参照して、湾曲部 2 4 の左右方向のブレーキ（湾曲部 2 4 を左右方向に湾曲した状態で維持する機構）を説明するが、上下方向に関しても、ブレーキおよび湾曲のアシストは、同様に行なわれる。また、この点に関しては、後に説明する湾曲部 2 4 の湾曲のアシストに関しても、同様である。

【 0 0 5 5 】

湾曲量検出手段 1 0 6 によるプーリ 6 8 の回転角の測定結果は、常時、制御手段 1 1 8 に供給されている。

制御手段 1 1 8 は、ブレーキスイッチ 4 4 が押下され、その信号を受けると、ブレーキスイッチ 4 4 が押下された時点のプーリ 6 8 の回転角（すなわち、その時点における湾曲部 2 4 の湾曲量）を検知 / 記憶し、記憶した回転角を維持するように L R モータ 7 4 の駆動を制御する。

なお、記憶した回転角を維持するための L R モータ 7 4 の駆動制御方法には、特に限定はなく、例えば、P I D 制御など、この回転角を目標値とする各種の位置決め制御を利用すればよい。

【 0 0 5 6 】

湾曲部 2 4 は、湾曲されると、自身が有する反力によって、湾曲されていない直線状の状態すなわちストレートの状態に戻ろうとし、L R ツマミ 3 6 から手を離すと、この反力によって、自動的にストレート状態に戻る。そのため、ブレーキスイッチが入れられた時点におけるプーリ 6 8 の回転角を記憶し、この回転角を維持する電力値で L R モータ 7 4 を駆動してプーリ 6 8 を回転すれば、L R ツマミ 3 6 に操作力が全く掛かっていなくても、湾曲部 2 4 の反力と L R モータ 7 4 のトルクとを釣り合わせて、この湾曲状態で湾曲部 2 4 を維持して、ブレーキを掛けた状態にできる。

また、ブレーキを掛けた状態で、湾曲部 2 4 の湾曲量を変更するように L R ツマミ 3 6 が操作されても、位置決め制御等によって、L R ツマミ 3 6 の操作力を打ち消す、あるいは、操作を戻す方向に L R モータ 7 4 を駆動するので、湾曲部 2 4 の湾曲状態を維持すなわちブレーキを掛けた状態を維持することができる。

【 0 0 5 7 】

前述のように、操作部 1 4 には、ブレーキを解除して、湾曲部 2 4 を通常のストレート状態に戻すための解除スイッチ 4 6 も設けられる。

制御手段 1 1 8 は、解除スイッチ 4 6 が押下され、その信号を受けると、L R モータ 7 4 の駆動を停止して連結管 6 4 に掛けているトルクを開放し、湾曲部 2 4 のブレーキ状態を解除して、通常のストレート状態に戻す。

【 0 0 5 8 】

ここで、制御手段 1 1 8 は、解除スイッチ 4 6 からの信号に応じて、直ちに L R モータ 7 4 の駆動を停止するのではなく、緩やかに湾曲部 2 4 がストレート状態に戻るように、漸次、L R モータ 7 4 の駆動電流（駆動力（出力））を低減して、湾曲部 2 4 の湾曲角を、漸次、低減して、ストレート状態に戻す。

湾曲部 2 4 の湾曲を維持している L R モータ 7 4 の駆動を急激に停止すると、湾曲して

10

20

30

40

50

いた湾曲部 24 が、反力によって急激にストレート状態に戻り、人体の損傷等の事故が起こる可能性がある。これに対し、上述のように、LR モータ 74 の駆動電流を徐々に低減することにより、湾曲部 24 を緩やかにストレート状態に戻すことができ、湾曲部 24 が急激にストレート状態に戻ることに伴って、人体の損傷等を防止することができる。

【0059】

なお、以上の例では、LR モータ 74 (UD モータ 92) の駆動力を制御するためにモータ 74 の駆動電流値を用いているが、本発明は、これに限定はされず、LR モータ 74 の駆動力を制御する手段としては、例えばモータの駆動電圧も利用可能である。LR モータ 74 の回転速度が低速である場合、概ね、駆動電圧と駆動電流とは正比例となる。本発明の内視鏡 10 においては、湾曲部 24 を湾曲させる LR モータ 74 の回転速度は、基本的には、駆動電圧と駆動電流とが正比例する低速である。従って、本発明の内視鏡 10 においては、駆動電流のみならず、駆動電圧での LR モータ 74 の駆動制御も、好適に利用可能である。

さらに、図示例の内視鏡 10 では、湾曲部 24 にブレーキを掛けるための駆動手段として、LR モータ 74 を用いているが、本発明は、これに限定はされず、駆動手段としては、例えば、流体圧や電磁氣的な力によって牽引を補助するソレノイドなどの各種のものが利用可能である。

【0060】

このように、本発明によれば、LR モータ 74 等の駆動源を用いて、位置決め制御等によってブレーキを掛けた時点における湾曲量を維持するので、ブレーキを掛けるためのブレーキツマミやブレーキ部材(ブレーキパッド)等が不要となり、摩擦力を利用する機械的なブレーキを有する内視鏡に比して、部品点数を少なくして、操作部の重量やサイズを低減でき、内視鏡を操作する医師等の操作者の疲労や負担を低減することができる。

【0061】

なお、前述のように、図示例の内視鏡 10 は、左右方向のみならず、上下方向も同様にしてブレーキ/ブレーキ解除が可能であるが、LR ツマミ 36 および UD ツマミ 38 の両者によって、湾曲部 24 が湾曲されている場合には、ブレーキ/ブレーキ解除が指示された場合には、両方向の湾曲に対して、ブレーキ/ブレーキ解除が行なわれる。

あるいは、左右方向および上下方向に対して、独立してブレーキ/ブレーキ解除が行なえるようにしてもよい。

【0062】

また、図示例の内視鏡 10 は、好ましい態様として、左右方向および上下方向の両方向に対して、電氣的な機構によるブレーキを設定しているが、本発明は、これに限定はされない。

すなわち、本発明の内視鏡において、電氣的な機構によるブレーキは、左右方向および上下方向の何れか一方のみとし、他方は、従来の摩擦力による機械的な機構のブレーキを利用してもよい。

【0063】

ところで、内視鏡 10 は、湾曲部 24 にブレーキを掛けるための、左右方向の湾曲に対応する LR モータ 74、および上下方向の湾曲に対応する UD モータ 92 を有する。

図示例の内視鏡 10 は、好ましい態様として、これらを利用し、さらに、連結管 64 に掛かるトルクすなわち LR ツマミ 36 に掛かる操作力を検出するトルクセンサ 100、および、連結管 84 に掛かるトルクすなわち UD ツマミ 38 に掛かる操作力を検出するトルクセンサ 102 を設けることにより、湾曲部 24 の湾曲操作をアシストを行なう。

【0064】

同じく、図 4 を参照にして、湾曲部 24 を左右方向に湾曲する LR ツマミ 36 による操作を例に、LR モータ 74 による湾曲のアシストについて説明する。

【0065】

内視鏡 10 において、制御手段 118 は、所定の間隔(サンプリングタイミング)で、トルクセンサ 100 によるトルクの検出結果すなわち LR ツマミ 36 に掛けられた操作力

10

20

30

40

50

(操作トルク T_H) を検出する。

制御手段 118 は、検出された操作トルク T_H を基に、LR モータ 74 が加えるべきトルク (モータトルク T_M) すなわち LR モータ 74 によるアシスト量を算出する。一例として、アシスト量を定める比例定数を k として、

$$T_M = k T_H$$

制御手段 118 は、モータトルク T_M を算出したら、このモータトルク T_M を得るために必要な電流値 I を算出する。すなわち、モータ固有のトルク定数を K_T として、モータの性質「 $T_M = K_T I$ 」から、

$$I = (1 / K_T) T_M$$

によって、電流値 I を求める。あるいは、LR モータ 74 のトルクと電流値との関係を、予めテーブル化して持って、これを用いて電流値 I を求めてもよい。

さらに、制御手段 118 は、この電流値 I によって LR モータ 74 を駆動するように、例えば、定電流制御で LR モータ 74 を駆動する。

【0066】

これにより、内視鏡 10 の湾曲部 24 の湾曲操作にかかる操作者の負担を、アシスト量を定める比例定数を k に応じて軽減できる。

一例として、LR モータ 74 によるアシストが無い場合に、目的とする湾曲量まで湾曲部 24 を湾曲するのに必要なトルク (操作力) を T_L とする。

上述の補助を行なうことにより、

$$T_L = T_H + T_M$$

となる、ここで、

$$T_M = k T_H$$

であるので、

$$T_L = k T_H + T_H = (1 + k) T_H$$

従って、

$$T_H = [1 / (1 + k)] T_L$$

となり、操作者が、湾曲部 24 の湾曲操作を行なうのに必要なトルクは、「 $1 / (1 + k)$ 」倍に、軽減される。従って、常に、操作者による操作トルクと同じ力で LR モータ 74 がアシストを行なう場合 ($k = 1$ の場合) には、操作者によるトルク (操作力) を、湾曲に必要なトルクの 50% とすることができる。

【0067】

このように、基本的な湾曲操作を医師が行い、医師が LR ツマミ 36 を回転したトルク (操作手段に加えた操作力) に応じて、LR モータ 74 によってワイヤ 70 および 72 の牽引すなわち湾曲部 24 の湾曲をアシストすることにより、停電や LR モータ 74 の故障等が発生しても、LR ツマミ 36 によって湾曲部 24 の湾曲を操作して、挿入部 12 を安全に引き抜くことができる。

また、湾曲部 24 の湾曲は、基本的に、LR ツマミ 36 等の操作手段で行なうので、オペレータは、検査部位から湾曲部 24 にかかる反力を感じながら操作を行なうことができ、穿孔事故などを好適に防止でき、さらに、微妙な操作も行い易い。

【0068】

このような湾曲のアシストを行なう際には、制御手段 118 は、ブレーキスイッチ 44 が押下された時点で、アシストを行なうための LR モータ 74 および UD モータ 92 の駆動力を 0 とし、前記位置決め制御等によって湾曲部 24 の湾曲にブレーキを掛けてもよい。すなわち、ブレーキスイッチ 44 が押下されたら、その時点で、ブレーキに対応する駆動力のみで LR モータ 74 および UD モータ 92 を駆動するようにしてもよい。

一方で、湾曲のアシストを行なっている状態では、湾曲部 24 の湾曲のためのトルクは、駆動源である LR モータ 74 および UD モータ 92 によるトルクと、操作者による操作力のトルクとの和になっている。従って、この状態で、ブレーキスイッチ 44 によりブレーキが指示された際に、急激に湾曲のブレーキを掛けると、LR モータ 74 および UD モータ 92 の出力が急激に変動する可能性があり、この変動により操作者が違和感を感じて

10

20

30

40

50

しまう。これを防止するために、ブレーキスイッチ 44 が押下されたら、制御手段 118 は、アシストに対応する L R モータ 74 および U D モータ 92 の駆動電流を漸減して 0 とし、かつ、ブレーキに対応する L R モータ 74 および U D モータ 92 の駆動電流を漸増して、湾曲部 24 の湾曲にブレーキを掛けるようにしてもよい。

あるいは、ブレーキスイッチ 44 が押下された時点でアシストを行なうための L R モータ 74 および U D モータ 92 の駆動電流を 0 とするモード、および、ブレーキスイッチ 44 が押下されたら、アシストに対応する L R モータ 74 および U D モータ 92 の駆動電流を漸減して 0 とし、かつ、ブレーキに対応する L R モータ 74 および U D モータ 92 の駆動電流を漸増するモードを設定しておき、切り換え手段や選択手段等によって、いずれかのモードを選択できるようにしてもよい。

10

【0069】

また、前述のように、本発明の内視鏡 10 においては、解除スイッチ 46 が押下されてブレーキが解除された場合には、駆動源である L R モータ 74 および U D モータ 92 の駆動電流値（駆動力）を、漸次、低減して、ブレーキを解除する。

ここで、湾曲のアシスト機能を有する内視鏡 10 においては、ブレーキ解除に応じた L R モータ 74 および U D モータ 92 の駆動電流の漸減中（駆動電流の低減開始から出力 0 になるまでの間＝ブレーキの解除中）に、操作ツマミによる湾曲操作が行なわれた場合（すなわち、トルクセンサが操作によるトルクを検出した場合）には、その時点で、直ちに、ブレーキに対応する L R モータ 74 および U D モータ 92 の駆動力を 0 にして、湾曲のアシストのみに対応する駆動電流で L R モータ 74 および U D モータ 92 を駆動してもよい。すなわち、ブレーキ解除中に湾曲操作が行なわれたら、その時点で、アシストに対応する駆動力のみで L R モータ 74 および U D モータ 92 を駆動するようにしてもよい。

20

また、湾曲のアシストを行なう際に、ブレーキの解除中に湾曲操作が行なわれた時点で、ブレーキに対応する駆動電流を直ちに 0 にすると、やはり、先と同様に操作者に違和感を与えてしまう可能性が有る。従って、これを防止するために、ブレーキ解除の指示に応じて、ブレーキのための L R モータ 74 および U D モータ 92 の駆動電流の漸減は継続し、湾曲のアシストに対応する L R モータ 74 および U D モータ 92 の駆動電流を、漸次、増加するようにしてもよい。

さらに、ブレーキの解除中に湾曲操作が行なわれた時点でブレーキに対応する駆動電流を 0 にするモード、および、ブレーキの解除のための駆動電流の漸減とアシストのための駆動電流の漸増とを行なうモードを設定しておき、切り換え手段や選択手段等によって、いずれかのモードを選択できるようにしてもよい。

30

【0070】

このような湾曲部 24 のブレーキ操作、あるいはさらに湾曲操作のアシストは、コンピュータおよびソフトウェアによって実現してもよく、また、各種の構成を有する制御系によって実現してもよい。

図 6 (A) に、内視鏡 10 において、ブレーキスイッチ 44 の押下（ブレーキ on）により、湾曲のアシストのための L R モータ 74 の駆動電力（駆動力）を漸減 / ブレーキのための L R モータ 74 の駆動電力を漸増し、解除スイッチ 46 の押下（ブレーキ off）により、湾曲のアシストのための L R モータ 74 の駆動電力を漸増して操作力に対する所定割合とする制御を行なう制御系の一例をブロック図で概念的に示す。なお、図 6 (A) に示す例も、L R 方向の湾曲に対応する例であるが、U D 方向も同様に実現できるのは、先と同様である。

40

【0071】

図 6 に示す制御系は、第 1 スイッチ 120、第 1 サンプルホールド (S/H) 回路 122、第 1 加算器 124、PID 制御器 126、第 2 加算器 128、第 2 サンプルホールド回路 130、第 1 アンプ 132、第 3 加算器 134、操作力ゲインアンプ 136、第 2 スイッチ 138、アシストゲインアンプ 140、および、第 2 アンプ 144 を有して構成される。

図 6 において、上段はブレーキに関する制御系であり、下段（第 2 アンプ 144 まで）

50

は湾曲部 2 4 の湾曲のアシストに関する制御系である。

【 0 0 7 2 】

ブレーキが掛かっていない状態（ブレーキ off）では、第 1 スイッチ 1 2 0 および第 2 スイッチ 1 3 8 は on（接続状態）となっている。

従って、湾曲量検出手段 1 0 6 からの出力信号（電流）は、サンプルホールド回路 1 2 2 および第 1 加算器 1 2 4 に送られる。

また、トルクセンサ 1 0 0 からの出力信号（電流）は、アシストゲインアンプ 1 4 0 および操作力ゲインアンプ 1 3 6 に送られる。

【 0 0 7 3 】

ここで、ブレーキ off の状態では、第 1 アンプ 1 3 2 および第 2 アンプにおける K は「 1 」となっている。

従って、第 1 アンプ 1 3 2 における係数は「 $1 - 1 = 0$ 」であるので、湾曲量の位置決め制御を行なうブレーキ系からの電流（ブレーキ電流）は 0 であり、湾曲のアシストを行なうための電流（アシスト電流）のみが、駆動電流（モータ電流）として L R モータ 7 4 に供給される（図 6（B）アシスト期間）。

すなわち、アシストゲインアンプ 1 4 0 は、トルクセンサ 1 0 0 からの出力信号に、前記湾曲のアシスト量を定める比例定数 k に応じた係数を掛けて、湾曲のアシストを行なうトルクに対応する電流値とし、第 2 アンプ 1 4 4 が係数「 1 」を掛けてアシスト電流とし、第 3 加算器 1 3 4 が、このアシスト電流とブレーキ電流 0 とを加算して、モータ電流として L R モータ 7 4 に供給する。

また、この状態では、トルクセンサ 1 0 0 からの出力信号を受けた操作力ゲインアンプ 1 3 6 は、前記アシストゲインアンプ 1 4 0 に設定された比例定数 k に応じて、 $k + 1$ の係数を掛けて、その時点における湾曲の維持に必要な電流値として、第 2 サンプルホールド回路 1 3 0 に送る。

前述の計算式から明らかなように、アシスト動作中は、操作者による操作トルク T_H および L R モータ 7 4 が発生するトルク $T_M (= k T_H)$ と、湾曲部 2 4 の湾曲に必要なトルク T_L とが釣り合った状態となっている。すなわち、この状態では、「 $T_L = (1 + k) T_H$ 」となっている。従って、操作力ゲインアンプ 1 3 6 において、操作トルク T_H を $(1 + k)$ 倍する増幅率（係数）を設定することにより、操作力ゲインアンプ 1 3 6 の出力を、湾曲部 2 4 の湾曲を維持するトルクと一致させることができる。

【 0 0 7 4 】

この状態からブレーキスイッチ 4 4 が押下されると（ブレーキ on）、第 1 スイッチ 1 2 0 および第 2 スイッチ 1 3 8 が off（断）となり、この時点で供給された電流値を第 1 サンプルホールド回路 1 2 2 および第 2 サンプルホールド回路 1 3 0 が記憶する。すなわち、第 1 サンプルホールド回路 1 2 2 は、ブレーキ on 時点における湾曲量検出手段 1 0 6 の出力信号を目標電流値として記憶し、第 2 サンプルホールド回路 1 3 0 は、ブレーキ on 時点における湾曲量の維持に必要な電流値を記憶する。

第 1 サンプルホールド回路 1 2 2 は、この目標電流値を第 1 加算器 1 2 4 に出力し続ける。また、前述のように、第 1 加算器 1 2 4 には、湾曲量検出手段 1 0 6 からの出力信号も送られている。第 1 加算器 1 2 4 は、両者の差分を算出して、PID 制御器 1 2 6 に送り、PID 制御器 1 2 6 は、これらを用いて、目標値を維持するための L R モータ 7 4 の駆動電流値（位置決め電流値）を算出して、第 2 加算器 1 2 8 に送る。

従って、操作者が L R ツマミ 3 6 を操作して湾曲を維持している状態では、位置決め電流値は 0 になる。

【 0 0 7 5 】

また、第 2 サンプルホールド回路 1 3 0 は、記憶した電流値を第 2 加算器 1 2 8 に出力し続ける。

第 2 加算器 1 2 8 は、PID 制御器 1 2 6 から送られた位置決め電流値と、第 2 サンプルホールド回路 1 3 0 から送られた湾曲維持に必要な電流値とを加算して、第 1 アンプ 1 3 2 に出力する。第 1 アンプ 1 3 2 は、この電流値に係数「 $1 - K$ 」を掛けて、ブレーキ

電流として、第 2 加算器 1 3 4 に出力する。

第 2 加算器 1 3 4 は、前記アシスト電流と、このブレーキ電流とを加算して、モータ電流として L R モータ 7 4 に供給する。

【 0 0 7 6 】

ここで、図 6 (B) に示すように、第 1 アンプ 1 3 2 および第 2 アンプ 1 4 4 には、図示しない時定数制御手段が設けられており、ブレーキ on の時点で、K を「 1 」から、漸次、減少して「 0 」にする。

ブレーキ on となっても、第 2 アンプ 1 4 4 からのアシスト電流は出力され続けるが、このように K を漸減することにより、ブレーキ (湾曲維持) のためのブレーキ電流が漸増して、ブレーキ on 時における湾曲量の維持に対応する電流値となり、湾曲のアシストのためのアシスト電流は漸減して、0 となる (図 6 (B) ブレーキ on 遷移期間) 。

従って、このような構成を有することにより、アシスト電流からブレーキ電流への遷移、すなわち湾曲維持に必要な電流の一部から湾曲維持に必要な電流の全てへの遷移をスムーズに行なうことができ、操作者による操作力に対応する L R モータ 7 4 の駆動力 (アシスト力) を、スムーズに 0 に遷移できる。その結果、L R モータ 7 4 の急激な出力変動等に起因する違和感を、操作者に与えることを防止できる。

【 0 0 7 7 】

第 1 アンプ 1 3 2 および第 2 アンプ 1 4 4 における K が「 0 」となると、第 2 アンプ 1 4 4 における係数が「 0 」となり、アシスト電流が「 0 」となるので、第 2 加算器 1 3 4 から L R モータ 7 4 に送られるモータ電流は、第 2 サンプルホールド回路 1 3 3 から出力されるブレーキ on 時点における湾曲量を維持するための電流値と、P I D 制御器 1 2 6 から出力される湾曲量を目標量に維持するための位置決め制御電流値との和、すなわち、ブレーキ電流のみとなる (ブレーキ期間) 。

【 0 0 7 8 】

ブレーキを掛けている状態 (ブレーキ on) において、解除スイッチ 4 6 が押下 (ブレーキ off) されると、まず、図 6 (B) に示すように、第 1 アンプ 1 3 2 および第 2 アンプ 1 4 4 における K を漸増して、「 0 」から「 1 」にする。

前述のように、ブレーキ電流は、位置決め電流値と湾曲維持に必要な電流値との和である。従って、ブレーキ off と同時に、K を漸増することにより、ブレーキ on の際とは逆に、ブレーキのためのブレーキ電流が漸減して「 0 」になり、湾曲のアシストのためのアシスト電流は漸増して、湾曲のアシストに対応する電流値となる (ブレーキ off 遷移期間 = 前記ブレーキ解除中) 。

【 0 0 7 9 】

従って、このような構成を有することにより、操作者がブレーキ解除中に湾曲操作を行なった場合でも、ブレーキ電流からアシスト電流への移行、すなわち湾曲維持に必要な電流の全てから湾曲維持に必要な電流の一部への遷移をスムーズに行なうことができ、ブレーキのための L R モータ 7 4 の駆動力をスムーズに 0 に遷移でき、先と同様に、操作者に違和感を与えることを防止できる。

また、操作者がブレーキ解除中に湾曲操作を行なわない場合には、湾曲部 2 4 の湾曲を、ブレーキ on 時の状態からストレート状態に、緩やか、かつ、スムーズに戻すことができる。

【 0 0 8 0 】

第 1 アンプ 1 3 2 および第 2 アンプ 1 4 4 における K が「 1 」になった時点、すなわち、ブレーキ電流が「 0 」に経った時点で、第 1 スイッチ 1 2 0 および第 2 スイッチ 1 3 8 が on となり、ブレーキ off 状態のアシスト期間となる。

【 0 0 8 1 】

以上の説明から明らかなように、L R モータ 7 4 および U D モータ 9 2 等の駆動源を利用して電氣的なブレーキを実現する本発明によれば、別途、モータ等の駆動源を追加する必要なく、トルクセンサ 1 0 0 等の操作力検出手段を追加するだけで、ブレーキを構成する L R モータ 7 4 および U D モータ 9 2 を利用して、湾曲部 2 4 の湾曲操作をアシストす

10

20

30

40

50

るアシスト機構までも構成することができる。

すなわち、電氣的な機構を利用して湾曲部 2 4 のブレーキを構成する本発明によれば、摩擦力を利用する機械的なブレーキに比して部品点数を減らし、操作部 1 4 の重量減およびサイズ減を実現した上で、湾曲部 2 4 のブレーキのみならず、湾曲操作をアシストするアシスト機構まで実現できる。従って、本発明によれば、ブレーキによる操作部の重量およびサイズ低下による効果と、湾曲操作のアシストによる効果との相乗効果によって、内視鏡 1 0 の操作者の負担や疲労を大幅に低減できる。

【 0 0 8 2 】

このように、湾曲部 2 4 のブレーキを構成するための L R モータ 7 4 および U D モータ 9 2 によって、湾曲操作のアシストを行なう際には、上述の例のように検出された操作力に対して一定割合のアシストを行なう以外にも、各種の態様（バリエーション）が利用可能である。

10

【 0 0 8 3 】

例えば、湾曲部 2 4 の湾曲に必要な操作力は、一般的に、湾曲量（湾曲量）が大きくなるにしたがって大きくなる。これに対応して、L R ツマミ 3 6 に加えられた操作力の増加に応じて、連続的あるいは段階的に、L R モータ 7 4 によるアシストの割合を増加してもよい。

【 0 0 8 4 】

湾曲部 2 4 の湾曲が少ない中央付近では、アシスト角の変化に対して制御系が発振し易い傾向に有り、また、必要な操作力が非常に小さくアシストは不要である。これに対応して、L R ツマミ 3 6 に加えられた操作力が小さい場合には、L R モータ 7 4 によるアシストを行なわなくてもよい。すなわち、操作力が小さい領域に、いわば不感帯のような領域を設け、この不感帯ではアシストを行なわず、不感帯を超える操作力が加えられたら、操作力に応じたアシストを行なうようにしてもよい。

20

あるいは、操作力が所定値以下の小さい領域を、他の領域に比して操作力に対するアシスト力の割合が小さい領域としてもよい。例えば、前記不感帯に代えて、操作力が小さい領域を、操作力に対する応答（感度）が低い低感度域のようにして、この低感度域では、他の領域（操作力が所定値を超える領域）に比して、操作力に対する L R モータ 7 4 によるアシスト力の割合を小さくしてもよい。

【 0 0 8 5 】

逆に、L R ツマミ 3 6 に加えられた操作力が、非常に大きくなった場合には、湾曲部 2 4 の先に有る先端部 2 2 が、体内に引っ掛かっている可能性や、体内に強く押下している可能性がある。この際には、これ以上、無理に湾曲部 2 4 を湾曲すると、穿孔事故など人体を損傷してしまう可能性も有る。これに対応して、L R ツマミ 3 6 に加えられた操作力が所定の値を超えた場合には、L R モータ 7 4 によるアシストを行なわない（打ち切る）ようにしてもよい。

30

あるいは、L R ツマミ 3 6 に加えられた操作力が所定の値を超えた場合には、それ以上は L R モータ 7 4 によるアシスト力を増加せずに、一定とするようにしてもよい。すなわち、L R ツマミ 3 6 に加えられた操作力に応じて、L R モータ 7 4 によるアシスト力に限界を設けてもよい。

40

【 0 0 8 6 】

さらに、本発明において、L R モータ 7 4 および U D モータ 9 2 によって湾曲（操作）のアシストを行なう場合には、これらの態様を個々に行なうのに限定はされず、複数の態様を組み合わせ、湾曲のアシストを行なってもよい。

例えば、前記操作力が小さい領域に不感帯を設ける態様と、操作力が所定値を超えた領域で L R モータ 7 4 および U D モータ 9 2 によるアシストを打ち切る態様もしくはアシスト力に限界を設ける態様を組み合わせてもよい。

また、不感帯を設ける態様と、低感度域を設ける態様とを組み合わせ、第 1 の操作力までは不感帯として、第 1 の操作力を超える第 2 の操作力までは低感度域として、第 2 の操作力を超えた場合に、さらに、高い割合のアシスト力を加えるようにしてもよい。

50

さらに、アシスト力に限界を設ける態様と、アシストを打ち切る態様とを組み合わせ、第1の操作力までは、操作力に応じた所定割合の力でアシストを行い、第1の操作力を超える第2の操作力までは、第1の操作力におけるアシスト力を限界としてアシスト力を一定とし、第2の操作力を超えたら、アシストを行なわないようにしてもよい。

【0087】

以上、本発明の内視鏡について詳細に説明したが、本発明は、上記実施例に限定はされず、本発明の要旨を逸脱しない範囲において、各種の改良や変更を行なってもよいのは、もちろんである。

【符号の説明】

【0088】

10

10 内視鏡
12 挿入部
14 操作部
16 コネクタ
18 ユニバーサルコード

22 先端部
24 湾曲部
26 軟性部
28 鉗子口
30 吸引ボタン
32 送気/送水ボタン

20

36 L R ツマミ
38 U D ツマミ
40 L R ブレーキ
42 U D ブレーキ
44 再設定ボタン
46 解除ボタン
50 吸引コネクタ

52 L G 棒
54 S 端子

30

60ハウジング

60a 挿入部

60b 固定部

62 中心軸

64, 84 連結管

68, 86 プーリ

70, 72, 88, 90 ワイヤ

74 L R (中立点再設定) モータ

76 L R ブレーキ部材

78、80、96、98 ギア

40

92 U D (中立点再設定) モータ

94 U D ブレーキ部材

100, 102 トルクセンサ

106, 108 湾曲量検出手段

110 円形リング

112 先端リング

114a, 114b 連結部材

118 制御手段

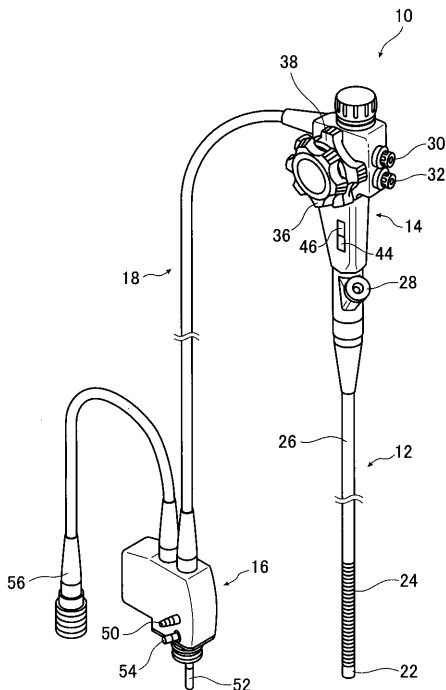
120 第1スイッチ

122 第1サンプルホールド回路

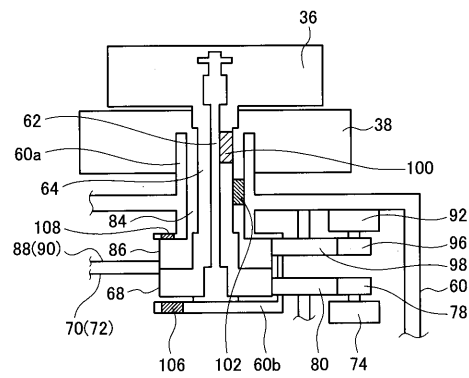
50

- 1 2 4 第 1 加 算 器
- 1 2 6 P I D 制 御 器
- 1 2 8 第 2 加 算 器
- 1 3 0 第 2 サンプルホールド回路
- 1 3 2 第 1 アンプ
- 1 3 4 第 3 加 算 器
- 1 3 6 操 作 力 ゲイン アンプ
- 1 3 8 第 2 スイッチ
- 1 4 0 アシストゲインアンプ
- 1 4 4 第 2 アンプ

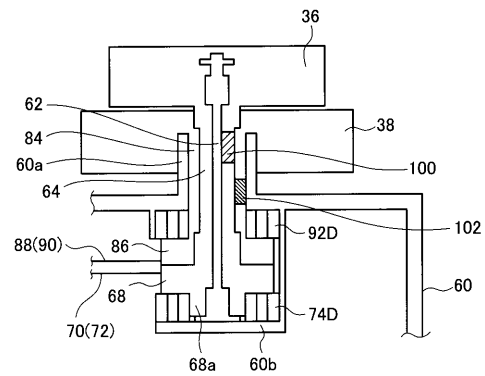
【 図 1 】



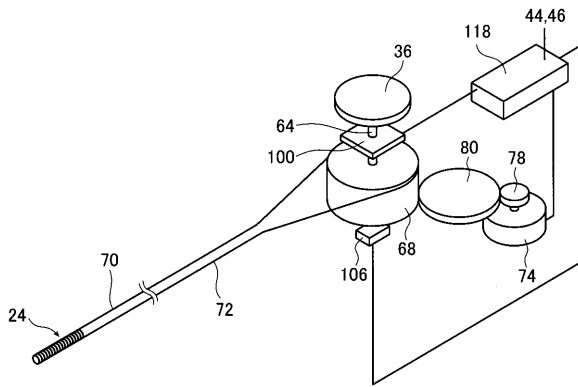
【 図 2 】



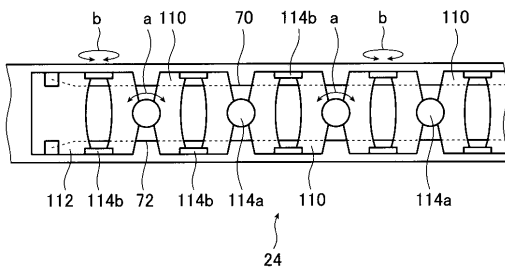
【 図 3 】



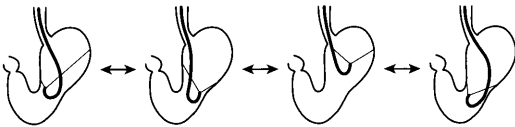
【 図 4 】



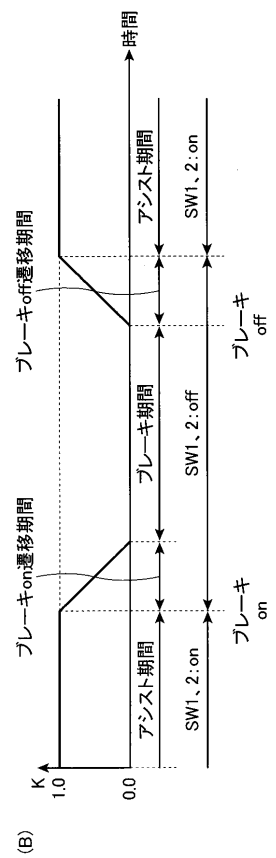
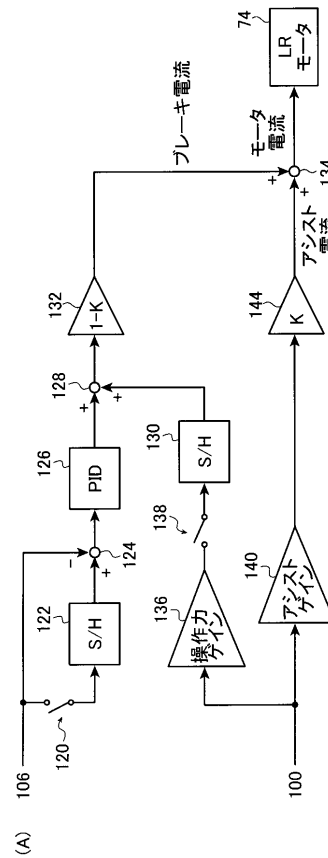
【 図 5 】



【 圖 7 】



【 図 6 】



专利名称(译)	内视镜		
公开(公告)号	JP2010187936A	公开(公告)日	2010-09-02
申请号	JP2009035585	申请日	2009-02-18
[标]申请(专利权)人(译)	富士胶片株式会社		
申请(专利权)人(译)	富士胶片株式会社		
[标]发明人	芦田毅 飯田孝之		
发明人	芦田 毅 飯田 孝之		
IPC分类号	A61B1/00 G02B23/24		
CPC分类号	A61B1/0016 A61B1/0052 A61B1/05 A61B1/2736		
FI分类号	A61B1/00.310.H G02B23/24.A A61B1/00.552 A61B1/005.523 A61B1/008.512		
F-TERM分类号	2H040/BA21 2H040/DA03 2H040/DA14 2H040/DA18 2H040/DA21 2H040/DA42 4C061/DD03 4C061/FF11 4C061/HH34 4C061/HH47 4C161/DD03 4C161/FF11 4C161/HH34 4C161/HH47		
其他公开文献	JP5331507B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

要解决的问题：提供一种内窥镜，其中通过电动机构实现弯曲部分的制动，而不使用诸如摩擦力的机械机构。弯曲部分使弯曲部分弯曲，通过操作弯曲部分弯曲弯曲部分的操作部分，通过弯曲部分弯曲弯曲部分的驱动部分，制动和制动释放的指示装置，和用于检测弯曲量的装置，根据制动指令检测此时的弯曲量，控制驱动装置以保持该弯曲量，并控制弯曲并逐渐降低驱动装置的驱动力以保持数量，从而解决了这个问题。

点域4

