

(19) 日本国特許庁(JP)

再公表特許(A1)

(11) 国際公開番号

WO2008/105393

発行日 平成22年6月3日 (2010.6.3)

(43) 国際公開日 平成20年9月4日 (2008.9.4)

(51) Int. Cl.	F I	テーマコード (参考)
A61B 1/00 (2006.01)	A61B 1/00 320B	4C038
H02K 33/16 (2006.01)	H02K 33/16 A	4C061
A61B 5/07 (2006.01)	A61B 5/07	5H633

審査請求 未請求 予備審査請求 未請求 (全 86 頁)

出願番号	特願2009-501238 (P2009-501238)	(71) 出願人	304050923
(21) 国際出願番号	PCT/JP2008/053256		オリンパスメディカルシステムズ株式会社
(22) 国際出願日	平成20年2月26日 (2008.2.26)		東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号
(31) 優先権主張番号	特願2007-46013 (P2007-46013)	(74) 代理人	100089118
(32) 優先日	平成19年2月26日 (2007.2.26)		弁理士 酒井 宏明
(33) 優先権主張国	日本国 (JP)	(72) 発明者	河野 宏尚
(31) 優先権主張番号	特願2007-199999 (P2007-199999)		東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オ
(32) 優先日	平成19年7月31日 (2007.7.31)		リンパスメディカルシステムズ株式会社内
(33) 優先権主張国	日本国 (JP)	(72) 発明者	片山 美穂
			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)	4C038 CC03 CC07
			4C061 AA01 AA04 CC06 UU06

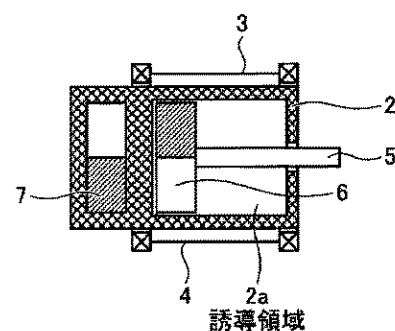
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 磁気アクチュエータ、磁気アクチュエータの動作方法、およびこれを用いたカプセル型内視鏡

(57) 【要約】

本発明は、設計の自由度を確保するとともにエネルギー効率の高い磁気アクチュエータ、磁気アクチュエータの動作方法およびこれを用いたカプセル型内視鏡を提供することを目的とする。本発明にかかる磁気アクチュエータは、ハウジング2と、ハウジング2内に設置された回転移動磁石6および固定磁石7と、ハウジング2外に配置されたコイル3、4と、ハウジング2内に設けられた誘導領域2aと、を備える。回転移動磁石6および固定磁石7は、磁化方向を含む平面内で相対的に回転可能である。コイル3、4は、回転移動磁石6および固定磁石7が互いに反発力を発生する方向に回転移動磁石6を相対的に回転させる磁界を発生する。回転移動磁石6は、発生した反発力によって相対的に移動する方向を誘導領域2aによって制御される。

[図5]



2a... INDUCTION REGION

【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

ハウジングと、

前記ハウジング内に、磁化方向を含む平面内で相対的に回転可能に設置された第 1 の永久磁石および第 2 の永久磁石と、

前記ハウジング外に、前記第 1 の永久磁石および前記第 2 の永久磁石が互いに反発力を発生する方向に前記第 1 の永久磁石および / または前記第 2 の永久磁石を相対的に回転させる磁界を発生する磁界発生部と、

前記ハウジング内に設けられ、発生した前記反発力によって前記第 1 の永久磁石および前記第 2 の永久磁石が相対的に移動する方向を制御する第 1 の誘導部分と、

を備えたことを特徴とする磁気アクチュエータ。

10

【請求項 2】

前記ハウジングは、前記磁界発生部に固定されていることを特徴とする請求項 1 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 3】

前記ハウジングは、前記磁界発生部に対する相対位置を変更でき、

前記磁界発生部は、複数方向の磁界を発生できる磁界方向変更部を備えたことを特徴とする請求項 1 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 4】

前記ハウジングは、被検体内に挿入されて前記被検体内で医療行為を行なうことができる挿入部分であり、

20

前記磁界発生部は、前記被検体外部に設置されていることを特徴とする請求項 3 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 5】

前記第 1 の永久磁石は、前記ハウジングに固定され、

前記第 2 の永久磁石は、前記第 1 の誘導部分内に前記第 2 の永久磁石の磁化方向を含む平面内で回転可能に設置され、

前記磁界発生部は、前記第 1 の誘導部分内に磁界を発生させることを特徴とする請求項 1 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 6】

30

前記第 1 の永久磁石は、前記第 1 の誘導部分内に前記ハウジングに対して回転が拘束された状態で設置され、

前記第 2 の永久磁石は、前記ハウジングに対して前記第 2 の永久磁石の磁化方向を含む平面内で回転可能に設置され、

前記磁界発生部は、前記第 2 の永久磁石に対して磁界を発生させることを特徴とする請求項 1 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 7】

前記ハウジング内に設けられ、前記発生した反発力によって前記第 1 の永久磁石および / または前記第 2 の永久磁石が相対的に移動する方向を制御する第 2 の誘導部分をさらに備え、

40

前記第 2 の永久磁石は、前記第 2 の誘導部分内に設置されることを特徴とする請求項 6 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 8】

前記ハウジング内に設けられた第 3 の永久磁石と、

前記ハウジング内に設けられた前記第 3 の永久磁石が移動する方向を制御する第 2 の誘導部分と、

をさらに備え、

前記第 2 の誘導部分は、前記第 1 の永久磁石に対応した位置に設けられ、

前記第 3 の永久磁石は、前記第 2 の誘導部分内に前記磁化方向を含む平面内で回転可能に設置され、

50

前記第 1 の永久磁石は、前記第 2 の永久磁石と前記第 3 の永久磁石との間に設置され、
前記磁界発生部は、前記第 3 の永久磁石が設置された誘導部分に磁界を発生させることを
特徴とする請求項 5 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 9】

前記磁界発生部は、
前記第 1 の誘導部分に磁界を発生させる第 1 の磁界発生部と、
前記第 2 の誘導部分に磁界を発生させる第 2 の磁界発生部と、
前記第 1 の磁界発生部における磁界の発生を制御する第 1 の磁界制御部と、
前記第 2 の磁界発生部における磁界の発生を制御する第 2 の磁界制御部と、
を備えたことを特徴とする請求項 8 に記載の磁気アクチュエータ。

10

【請求項 10】

前記第 1 の誘導部分内の永久磁石と前記第 2 の誘導部分内の永久磁石とは、同一の磁界
発生部が発生させる磁界によって移動するとともに、移動する磁界強度がそれぞれ異なる
ように設定されていることを特徴とする請求項 8 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 11】

前記第 1 の永久磁石および前記第 2 の永久磁石は、前記ハウジングに対して前記磁化方
向を含む平面内でそれぞれ回転可能に設置されるとともに、それぞれ異なる磁界強度を有
し、

前記第 2 の永久磁石は、前記第 1 の誘導部分内に設置され、
前記磁界発生部は、前記第 1 の永久磁石と前記第 1 の誘導部分内に磁界を発生させ、
前記磁界発生部は、前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石とが回転可能な平面内に
複数の磁界を発生する磁界方向変更部を備えたことを特徴とする請求項 1 に記載の磁気ア
クチュエータ。

20

【請求項 12】

前記第 1 の誘導部分は、前記第 2 の永久磁石が前記第 1 の永久磁石から引力または反発
力を受けるいずれかの状態である場合に、前記ハウジングに対して前記第 2 の永久磁石の
磁化方向を含む平面内の回転を拘束する回転拘束部を備えたことを特徴とする請求項 11
に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 13】

前記ハウジング内に設けられた第 3 の永久磁石をさらに備え、
前記第 2 の永久磁石は、前記第 1 の誘導部分内に設置され、
前記第 1 の誘導部分は、前記第 1 の永久磁石と前記第 3 の永久磁石との間に設置される
ことを特徴とする請求項 1 に記載の磁気アクチュエータ。

30

【請求項 14】

前記第 1 の永久磁石と前記第 3 の永久磁石とは、磁化方向が異なる向きになるように前
記ハウジング内に固定され、

前記第 2 の永久磁石は、前記ハウジングに対して前記第 2 の永久磁石の磁化方向を含む
平面内で回転可能に設置され、

前記磁界発生部は、前記第 1 の誘導部分に磁界を発生させることを特徴とする請求項 1
3 に記載の磁気アクチュエータ。

40

【請求項 15】

前記第 1 の永久磁石および前記第 3 の永久磁石は、前記ハウジングに対して各磁化方向
を含む平面内で回転可能に設置され、

前記第 2 の永久磁石は、前記ハウジングに対して回転が拘束された状態で設置され、

前記磁界発生部は、

前記第 1 の永久磁石に磁界を発生させる第 1 の磁界発生部と、

前記第 2 の永久磁石に磁界を発生させる第 2 の磁界発生部と、

前記第 1 の磁界発生部における磁界の発生を制御する第 1 の磁界制御部と、

前記第 2 の磁界発生部における磁界の発生を制御する第 2 の磁界制御部と、

を備えたことを特徴とする請求項 13 に記載の磁気アクチュエータ。

50

【請求項 16】

前記磁界発生部は、発生する磁界方向が、前記ハウジングに対して磁化方向を含む平面内の回転が拘束された永久磁石の磁化方向と所定の角度を有するように設置されたことを特徴とする請求項 3 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 17】

前記磁界発生部は、発生する磁界方向が、前記ハウジングに対して磁化方向を含む平面内の回転が拘束された永久磁石の磁化方向と所定の角度を有するように設置されたことを特徴とする請求項 13 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 18】

前記所定の角度は、 60° 以下であることを特徴とする請求項 16 に記載の磁気アクチュエータ。 10

【請求項 19】

前記所定の角度は、 60° 以下であることを特徴とする請求項 17 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 20】

前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石とは、磁力が異なることを特徴とする請求項 1 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 21】

前記ハウジングは、略円筒形状を有し、

前記第 1 の永久磁石および / または前記第 2 の永久磁石は、前記略円筒形状の径方向に対して磁化方向が固定されていることを特徴とする請求項 1 に記載の磁気アクチュエータ。 20

【請求項 22】

前記ハウジングは、略円筒形状を有し、

前記第 1 の永久磁石および / または前記第 2 の永久磁石は、前記略円筒形状の径方向に対して磁化方向が固定されていることを特徴とする請求項 13 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 23】

磁界発生部は、異なる磁界強度の磁界を発生し、

当該磁気アクチュエータは、前記磁界発生部が発生した各磁界強度に応じて異なる動作を行なうことを特徴とする請求項 1 に記載の磁気アクチュエータ。 30

【請求項 24】

磁界発生部は、異なる周波数の磁界を発生し、

当該磁気アクチュエータは、前記磁界発生部が発生した各周波数に応じて異なる動作を行なうことを特徴とする請求項 1 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 25】

前記略円筒形状であるハウジングの外表面に螺旋構造を設けたことを特徴とする請求項 20 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 26】

前記ハウジングは、略円筒形状を有し、 40

前記第 1 の永久磁石および / または前記第 2 の永久磁石は、磁化方向を前記略円筒形状の径方向から前記略円筒形状の軸方向に対して変更可能であり、前記略円筒形状の軸方向に変更された磁化方向を維持可能であることを特徴とする請求項 20 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 27】

前記磁気アクチュエータは、前記磁界発生部に対する前記ハウジングの位置および姿勢を検出する検出部をさらに備えたことを特徴とする請求項 3 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 28】

前記磁気アクチュエータは、前記磁界発生部に対する前記ハウジングの位置および姿勢 50

を検出する検出部をさらに備えたことを特徴とする請求項 18 に記載の磁気アクチュエータ。

【請求項 29】

被検体の内部に導入可能なカプセル型の筐体と、
前記筐体に対して独立して回転可能な永久磁石と、
外部の回転磁界に追従して回転する前記永久磁石の回転力を推進力に変換する推進力変換部と、
を備えたことを特徴とするカプセル型内視鏡。

【請求項 30】

前記永久磁石は、その磁化方向に対して垂直な軸周りに回転することを特徴とする請求項 29 に記載のカプセル型内視鏡。

10

【請求項 31】

前記永久磁石は、前記筐体の長手方向の軸に対して略垂直な軸周りに回転することを特徴とする請求項 29 に記載のカプセル型内視鏡。

【請求項 32】

前記永久磁石は、前記筐体の長手方向の軸に対して略平行な軸周りに回転し、
前記推進力変換部は、前記永久磁石の回転力を前記筐体の長手方向の推進力に変換することを特徴とする請求項 29 に記載のカプセル型内視鏡。

【請求項 33】

前記筐体の長手方向の軸に対して略平行な軸周りに回転する前記永久磁石の回転動作を前記筐体の長手方向の軸に対して垂直な軸周りの回転動作に変換する回転動作変換部を備えたことを特徴とする請求項 32 に記載のカプセル型内視鏡。

20

【請求項 34】

当該カプセル型内視鏡の重心は、前記筐体の長手方向に対して垂直な径方向の中心軸上に設定されることを特徴とする請求項 29 に記載のカプセル型内視鏡。

【請求項 35】

前記推進力変換部は、前記筐体の長手方向の中心軸を境とした前記筐体の片側に配置されることを特徴とする請求項 34 に記載のカプセル型内視鏡。

【請求項 36】

当該カプセル型内視鏡の重心は、前記径方向の中心軸上であって前記筐体の中心から前記推進力変換部側に外れた位置に設定されることを特徴とする請求項 35 に記載のカプセル型内視鏡。

30

【請求項 37】

当該カプセル型内視鏡の重心は、前記筐体の長手方向の中心軸上に設定されることを特徴とする請求項 29 に記載のカプセル型内視鏡。

【請求項 38】

前記推進力変換部は、前記筐体に対して複数配置され、
複数の前記推進力変換部は、前記筐体の長手方向の中心軸に関して対称的であることを特徴とする請求項 37 に記載のカプセル型内視鏡。

【請求項 39】

前記永久磁石は、前記筐体の内部であって前記径方向の中心軸上に配置されることを特徴とする請求項 34 に記載のカプセル型内視鏡。

40

【請求項 40】

前記永久磁石による当該カプセル型内視鏡の重量の偏りを補正する補正部材をさらに備えたことを特徴とする請求項 34 に記載のカプセル型内視鏡。

【請求項 41】

前記永久磁石の回転軸に対して固定された磁化方向の磁界を前記筐体の外部に発生させる磁界発生部を備えたことを特徴とする請求項 29 に記載のカプセル型内視鏡。

【請求項 42】

前記筐体は、当該カプセル型内視鏡の所定の機能を実行する機能実行部を液密に内包し

50

、
前記永久磁石および前記推進力変換部は、前記機能実行部を液密に内包する前記筐体の内部空間の外側に配置されることを特徴とする請求項 29 に記載のカプセル型内視鏡。

【請求項 43】

前記筐体に対して相対的に前記永久磁石を回転可能な状態から前記筐体に対して相対的に前記永久磁石を固定可能な状態に変更する状態変更部を備えたことを特徴とする請求項 29 に記載のカプセル型内視鏡。

【請求項 44】

動作に寄与する第 1 の永久磁石と第 2 の永久磁石とをハウジング内に備えた磁気アクチュエータの動作方法であって、

前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石とに印加する磁界を変化させる磁界変化ステップと、

前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石とが相対的に回転する回転ステップと、

前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石との相対的な距離が変化する距離変化ステップと、

を含むことを特徴とする磁気アクチュエータの動作方法。

【請求項 45】

動作に寄与する第 1 の永久磁石と第 2 の永久磁石と第 3 の永久磁石とをハウジング内に備えた磁気アクチュエータの動作方法であって、

前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石とに印加する磁界を変化させる第 1 の磁界変化ステップと、

前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石とが相対的に回転する第 1 の回転ステップと、

前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石との相対的な距離が変化する第 1 の距離変化ステップと、

前記第 2 の永久磁石と前記第 3 の永久磁石とに印加する磁界を変化させる第 2 の磁界変化ステップと、

前記第 2 の永久磁石と前記第 3 の永久磁石とが相対的に回転する第 2 の回転ステップと、

前記第 2 の永久磁石と前記第 3 の永久磁石との相対的な距離が変化する第 2 の距離変化ステップと、

を含むことを特徴とする磁気アクチュエータの動作方法。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

この発明は、磁力を用いて駆動する磁気アクチュエータ、磁気アクチュエータの動作方法、およびこれを用いたカプセル型内視鏡に関する。

【背景技術】

【0002】

従来から、例えばソレノイドコイルを磁化することによって磁石または強磁性体をソレノイドコイルの軸方向に移動させるアクチュエータが提案されている（たとえば、特許文献 1 参照）。また、カプセル型医療装置において用いられるアクチュエータとして、回転可能な磁石とネジ機構とを組み合わせ、回転磁界を印加することによって軸方向に移動するアクチュエータが提案されている（たとえば、特許文献 2 参照）。

【0003】

【特許文献 1】特開 2002 - 270423 号公報

【特許文献 2】特開 2003 - 325438 号公報

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0004】

10

20

30

40

50

しかしながら、ソレノイドコイルを使用する磁気アクチュエータにおいては、ソレノイドコイルにおいて発生する磁気引力によってアクチュエータを駆動しており、移動部分とソレノイドコイルとの距離が離れていると急激に出力が低下するため、ソレノイドコイルと移動部分とを密着させる必要があることから、アクチュエータの設計の自由度が制限されるという問題があった。また、ネジ機構を用いた磁気アクチュエータにおいては、回転運動をネジ機構で直動機構に変換するため、摩擦の影響でエネルギー効率が低下し、移動速度が遅くなる場合があることから、迅速な動作が求められるものには使用することができないという問題があった。

【 0 0 0 5 】

また、かかる磁気アクチュエータを用いた従来のカプセル型内視鏡は、アクチュエータの設計の自由度が制限されることに起因して装置設計の自由度が制限されるとともに、カプセル型筐体内の構造が複雑化してしまう。この結果、カプセル型内視鏡の装置規模が大型化し、被検体の体内にカプセル型内視鏡を導入し難くなるという問題があった。

【 0 0 0 6 】

本発明は、上記に鑑みてなされたものであって、設計の自由度を確保するとともにエネルギー効率の高い磁気アクチュエータ、磁気アクチュエータの動作方法、およびこれを用いたカプセル型内視鏡を提供することを目的とする。また、かかる磁気アクチュエータを用いたカプセル型内視鏡を小型化でき、磁気アクチュエータによって動作するカプセル型内視鏡を被検体の体内に容易に挿入できることを目的とする。

【課題を解決するための手段】

【 0 0 0 7 】

上述した課題を解決し、目的を達成するために、この発明にかかる磁気アクチュエータは、ハウジングと、前記ハウジング内に、磁化方向を含む平面内で相対的に回転可能に設置された第1の永久磁石および第2の永久磁石と、前記ハウジング外に、前記第1の永久磁石および前記第2の永久磁石が互いに反発力を発生する方向に前記第1の永久磁石および/または前記第2の永久磁石を相対的に回転させる磁界を発生する磁界発生部と、前記ハウジング内に設けられ、発生した前記反発力によって前記第1の永久磁石および前記第2の永久磁石が相対的に移動する方向を制御する第1の誘導部分と、を備えたことを特徴とする。

【 0 0 0 8 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記ハウジングは、前記磁界発生部に固定されていることを特徴とする。

【 0 0 0 9 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記ハウジングは、前記磁界発生部に対する相対位置を変更でき、前記磁界発生部は、複数方向の磁界を発生できる磁界方向変更部を備えたことを特徴とする。

【 0 0 1 0 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記ハウジングは、被検体内に挿入されて前記被検体内で医療行為を行なうことができる挿入部分であり、前記磁界発生部は、前記被検体外部に設置されていることを特徴とする。

【 0 0 1 1 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記第1の永久磁石は、前記ハウジングに固定され、前記第2の永久磁石は、前記第1の誘導部分内に前記第2の永久磁石の磁化方向を含む平面内で回転可能に設置され、前記磁界発生部は、前記第1の誘導部分内に磁界を発生させることを特徴とする。

【 0 0 1 2 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記第1の永久磁石は、前記第1の誘導部分内に前記ハウジングに対して回転が拘束された状態で設置され、前記第2の永久磁石は、前記ハウジングに対して前記第2の永久磁石の磁化方向を含む平面内で回転可能に設置され、前記磁界発生部は、前記第2の永久磁石に対して磁界を

10

20

30

40

50

発生させることを特徴とする。

【 0 0 1 3 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記ハウジング内に設けられ、前記発生した反発力によって前記第 1 の永久磁石および / または前記第 2 の永久磁石が相対的に移動する方向を制御する第 2 の誘導部分をさらに備え、前記第 2 の永久磁石は、前記第 2 の誘導部分内に設置されることを特徴とする。

【 0 0 1 4 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記ハウジング内に設けられた第 3 の永久磁石と、前記ハウジング内に設けられた前記第 3 の永久磁石が移動する方向を制御する第 2 の誘導部分と、をさらに備え、前記第 2 の誘導部分は、前記第 1 の永久磁石に対応した位置に設けられ、前記第 3 の永久磁石は、前記第 2 の誘導部分内に前記磁化方向を含む平面内で回転可能に設置され、前記第 1 の永久磁石は、前記第 2 の永久磁石と前記第 3 の永久磁石との間に設置され、前記磁界発生部は、前記第 3 の永久磁石が設置された誘導部分に磁界を発生させることを特徴とする。

【 0 0 1 5 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記磁界発生部は、前記第 1 の誘導部分に磁界を発生させる第 1 の磁界発生部と、前記第 2 の誘導部分に磁界を発生させる第 2 の磁界発生部と、前記第 1 の磁界発生部における磁界の発生を制御する第 1 の磁界制御部と、前記第 2 の磁界発生部における磁界の発生を制御する第 2 の磁界制御部と、を備えたことを特徴とする。

【 0 0 1 6 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記第 1 の誘導部分内の永久磁石と前記第 2 の誘導部分内の永久磁石とは、同一の磁界発生部が発生させる磁界によって移動するとともに、移動する磁界強度がそれぞれ異なるように設定されていることを特徴とする。

【 0 0 1 7 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記第 1 の永久磁石および前記第 2 の永久磁石は、前記ハウジングに対して前記磁化方向を含む平面内でそれぞれ回転可能に設置されるとともに、それぞれ異なる磁界強度を有し、前記第 2 の永久磁石は、前記第 1 の誘導部分内に設置され、前記磁界発生部は、前記第 1 の永久磁石と前記第 1 の誘導部分内に磁界を発生させ、前記磁界発生部は、前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石とが回転可能な平面内に複数の磁界を発生する磁界方向変更部を備えたことを特徴とする。

【 0 0 1 8 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記第 1 の誘導部分は、前記第 2 の永久磁石が前記第 1 の永久磁石から引力または反発力を受けるいずれかの状態である場合に、前記ハウジングに対して前記第 2 の永久磁石の磁化方向を含む平面内の回転を拘束する回転拘束部を備えたことを特徴とする。

【 0 0 1 9 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記ハウジング内に設けられた第 3 の永久磁石をさらに備え、前記第 2 の永久磁石は、前記第 1 の誘導部分内に設置され、前記第 1 の誘導部分は、前記第 1 の永久磁石と前記第 3 の永久磁石との間に設置されることを特徴とする。

【 0 0 2 0 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記第 1 の永久磁石と前記第 3 の永久磁石とは、磁化方向が異なる向きになるように前記ハウジング内に固定され、前記第 2 の永久磁石は、前記ハウジングに対して前記第 2 の永久磁石の磁化方向を含む平面内で回転可能に設置され、前記磁界発生部は、前記第 1 の誘導部分に磁界を発生させることを特徴とする。

【 0 0 2 1 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記第 1 の永久磁石および前記第 3 の永久磁石は、前記ハウジングに対して各磁化方向を含む平面内で回転可能に設置され、前記第 2 の永久磁石は、前記ハウジングに対して回転が拘束された状態で設置され、前記磁界発生部は、前記第 1 の永久磁石に磁界を発生させる第 1 の磁界発生部と、前記第 2 の永久磁石に磁界を発生させる第 2 の磁界発生部と、前記第 1 の磁界発生部における磁界の発生を制御する第 1 の磁界制御部と、前記第 2 の磁界発生部における磁界の発生を制御する第 2 の磁界制御部と、を備えたことを特徴とする。

【 0 0 2 2 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記磁界発生部は、発生する磁界方向が、前記ハウジングに対して磁化方向を含む平面内の回転が拘束された永久磁石の磁化方向と所定の角度を有するように設置されたことを特徴とする。

10

【 0 0 2 3 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記所定の角度は、 60° 以下であることを特徴とする。

【 0 0 2 4 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石とは、磁力が異なることを特徴とする。

【 0 0 2 5 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記ハウジングは、略円筒形状を有し、前記第 1 の永久磁石および / または前記第 2 の永久磁石は、前記略円筒形状の径方向に固定されていることを特徴とする。

20

【 0 0 2 6 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、磁界発生部は、異なる磁界強度の磁界を発生し、当該磁気アクチュエータは、前記磁界発生部が発生した各磁界強度に応じて異なる動作を行なうことを特徴とする。

【 0 0 2 7 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、磁界発生部は、異なる周波数の磁界を発生し、当該磁気アクチュエータは、前記磁界発生部が発生した各周波数に応じて異なる動作を行なうことを特徴とする。

【 0 0 2 8 】

30

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記略円筒形状であるハウジングの外表面に螺旋構造を設けたことを特徴とする。

【 0 0 2 9 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記ハウジングは、略円筒形状を有し、前記第 1 の永久磁石および / または前記第 2 の永久磁石は、磁化方向を前記略円筒形状の径方向から前記略円筒形状の軸方向に対して変更可能であり、前記略円筒形状の軸方向に変更された磁化方向を維持可能であることを特徴とする。

【 0 0 3 0 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータは、上記の発明において、前記磁気アクチュエータは、前記磁界発生部に対する前記ハウジングの位置および姿勢を検出する検出部をさらに備えたことを特徴とする。

40

【 0 0 3 1 】

また、この発明にかかるカプセル型内視鏡は、被検体の内部に導入可能なカプセル型の筐体と、前記筐体に対して独立して回転可能な永久磁石と、外部の回転磁界に追従して回転する前記永久磁石の回転力を推進力に変換する推進力変換部と、を備えたことを特徴とする。

【 0 0 3 2 】

また、この発明にかかるカプセル型内視鏡は、上記の発明において、前記永久磁石は、その磁化方向に対して垂直な軸周りに回転することを特徴とする。

【 0 0 3 3 】

50

また、この発明にかかるカプセル型内視鏡は、上記の発明において、前記永久磁石は、前記筐体の長手方向の軸に対して略垂直な軸周りに回転することを特徴とする。

【0034】

また、この発明にかかるカプセル型内視鏡は、上記の発明において、前記永久磁石は、前記筐体の長手方向の軸に対して略平行な軸周りに回転し、前記推進力変換部は、前記永久磁石の回転力を前記筐体の長手方向の推進力に変換することを特徴とする。

【0035】

また、この発明にかかるカプセル型内視鏡は、上記の発明において、前記筐体の長手方向の軸に対して略平行な軸周りに回転する前記永久磁石の回転動作を前記筐体の長手方向の軸に対して垂直な軸周りの回転動作に変換する回転動作変換部を備えたことを特徴とする。

10

【0036】

また、この発明にかかるカプセル型内視鏡は、上記の発明において、当該カプセル型内視鏡の重心は、前記筐体の長手方向に対して垂直な径方向の中心軸上に設定されることを特徴とする。

【0037】

また、この発明にかかるカプセル型内視鏡は、上記の発明において、前記推進力変換部は、前記筐体の長手方向の中心軸を境とした前記筐体の片側に配置されることを特徴とする。

【0038】

20

また、この発明にかかるカプセル型内視鏡は、上記の発明において、当該カプセル型内視鏡の重心は、前記径方向の中心軸上であって前記筐体の中心から前記推進力変換部側に外れた位置に設定されることを特徴とする。

【0039】

また、この発明にかかるカプセル型内視鏡は、上記の発明において、当該カプセル型内視鏡の重心は、前記筐体の長手方向の中心軸上に設定されることを特徴とする。

【0040】

また、この発明にかかるカプセル型内視鏡は、上記の発明において、前記推進力変換部は、前記筐体に対して複数配置され、複数の前記推進力変換部は、前記筐体の長手方向の中心軸に関して対称的であることを特徴とする。

30

【0041】

また、この発明にかかるカプセル型内視鏡は、上記の発明において、前記永久磁石は、前記筐体の内部であって前記径方向の中心軸上に配置されることを特徴とする。

【0042】

また、この発明にかかるカプセル型内視鏡は、上記の発明において、前記永久磁石による当該カプセル型内視鏡の重量の偏りを補正する補正部材をさらに備えたことを特徴とする。

【0043】

また、この発明にかかるカプセル型内視鏡は、上記の発明において、前記永久磁石の回転軸に対して固定された磁化方向の磁界を前記筐体の外部に発生させる磁界発生部を備えたことを特徴とする。

40

【0044】

また、この発明にかかるカプセル型内視鏡は、上記の発明において、前記筐体は、当該カプセル型内視鏡の所定の機能を実行する機能実行部を液密に内包し、前記永久磁石および前記推進力変換部は、前記機能実行部を液密に内包する前記筐体の内部空間の外側に配置されることを特徴とする。

【0045】

また、この発明にかかるカプセル型内視鏡は、上記の発明において、前記筐体に対して相対的に前記永久磁石を回転可能な状態から前記筐体に対して相対的に前記永久磁石を固定可能な状態に変更する状態変更部を備えたことを特徴とする。

50

【 0 0 4 6 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータの動作方法は、動作に寄与する第 1 の永久磁石と第 2 の永久磁石とをハウジング内に備えた磁気アクチュエータの動作方法であって、前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石とに印加する磁界を変化させる磁界変化ステップと、前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石とが相対的に回転する回転ステップと、前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石との相対的な距離が変化する距離変化ステップと、を含むことを特徴とする。

【 0 0 4 7 】

また、この発明にかかる磁気アクチュエータの動作方法は、動作に寄与する第 1 の永久磁石と第 2 の永久磁石と第 3 の永久磁石とをハウジング内に備えた磁気アクチュエータの動作方法であって、前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石とに印加する磁界を変化させる第 1 の磁界変化ステップと、前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石とが相対的に回転する第 1 の回転ステップと、前記第 1 の永久磁石と前記第 2 の永久磁石との相対的な距離が変化する第 1 の距離変化ステップと、前記第 2 の永久磁石と前記第 3 の永久磁石とに印加する磁界を変化させる第 2 の磁界変化ステップと、前記第 2 の永久磁石と前記第 3 の永久磁石とが相対的に回転する第 2 の回転ステップと、前記第 2 の永久磁石と前記第 3 の永久磁石との相対的な距離が変化する第 2 の距離変化ステップと、を含むことを特徴とする。

【 発明の効果 】

【 0 0 4 8 】

本発明は、ハウジング内に磁化方向を含む平面内で相対的に回転可能に設置された第 1 の永久磁石および第 2 の永久磁石と、ハウジング外に第 1 の永久磁石および第 2 の永久磁石が互いに反発力を発生する方向に第 1 の永久磁石および / または第 2 の永久磁石を相対的に回転させる磁界を発生する磁界発生部と、ハウジング内に設けられ、発生した反発力によって第 1 の永久磁石および第 2 の永久磁石が相対的に移動する方向を制御する第 1 の誘導部分とを備えることによって、設計の自由度を確保するとともにエネルギー効率の高い磁気アクチュエータを実現することが可能になる。

【 0 0 4 9 】

また、本発明にかかる磁気アクチュエータを用いることによって、磁気アクチュエータによって各種動作を行うカプセル型内視鏡のカプセル内部構造を単純化でき、これによって、磁気アクチュエータを搭載したカプセル型内視鏡の小型化を促進できるとともに、磁気アクチュエータによって動作するカプセル型内視鏡を被検体の体内に容易に挿入できるという効果を奏する。

【 図面の簡単な説明 】

【 0 0 5 0 】

【 図 1 】 図 1 は、実施の形態 1 にかかる磁気アクチュエータの正面図である。

【 図 2 】 図 2 は、図 1 に示す磁気アクチュエータの右側面図である。

【 図 3 】 図 3 は、図 1 における A - A 線で図 1 に示す磁気アクチュエータを径方向に切断した図である。

【 図 4 】 図 4 は、図 1 における B - B 線で図 1 に示す磁気アクチュエータを径方向に切断した図である。

【 図 5 】 図 5 は、図 3 における C - C 線で図 1 に示す磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。

【 図 6 】 図 6 は、図 1 に示す回転移動磁石が回転動作可能となる磁界強度を説明する図である。

【 図 7 】 図 7 は、図 1 に示すコイルが印加する磁界強度の時間依存を示す図である。

【 図 8 】 図 8 は、図 1 に示す磁気アクチュエータの軸方向の断面図である。

【 図 9 】 図 9 は、図 1 に示す磁気アクチュエータの軸方向の断面図である。

【 図 10 】 図 10 は、実施の形態 1 における変形例 1 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。

10

20

30

40

50

- 【図 1 1】図 1 1 は、図 1 0 に示すコイルが印加する磁界強度の時間依存を示す図である。
- 【図 1 2】図 1 2 は、図 1 0 に示す磁気アクチュエータの軸方向の断面図である。
- 【図 1 3】図 1 3 は、図 1 0 に示す磁気アクチュエータの軸方向の断面図である。
- 【図 1 4】図 1 4 は、図 1 0 に示す磁気アクチュエータの軸方向の断面図である。
- 【図 1 5】図 1 5 は、図 1 0 に示す磁気アクチュエータの軸方向の断面図である。
- 【図 1 6】図 1 6 は、実施の形態 1 における変形例 2 にかかる磁気アクチュエータを径方向に切断した図である。
- 【図 1 7】図 1 7 は、図 1 6 に示すコイルが印加する磁界強度の時間依存を示す図である。
- 【図 1 8】図 1 8 は、図 1 6 に示す磁気アクチュエータの径方向の断面図である。
- 【図 1 9】図 1 9 は、図 1 6 に示す磁気アクチュエータの軸方向の断面図である。
- 【図 2 0】図 2 0 は、図 1 6 に示す磁気アクチュエータの径方向の断面図である。
- 【図 2 1】図 2 1 は、図 1 6 に示す磁気アクチュエータの軸方向の断面図である。
- 【図 2 2】図 2 2 は、実施の形態 1 における変形例 3 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。
- 【図 2 3】図 2 3 は、図 2 2 に示す磁気アクチュエータの動作を説明する図である。
- 【図 2 4】図 2 4 は、図 2 2 に示す磁気アクチュエータの動作を説明する図である。
- 【図 2 5】図 2 5 は、図 2 2 に示す磁気アクチュエータの動作を説明する図である。
- 【図 2 6】図 2 6 は、図 2 2 に示す磁気アクチュエータの他の構成を示す図である。
- 【図 2 7】図 2 7 は、図 2 6 に示すコイルに供給される電流値の時間依存を示す図である。
- 【図 2 8】図 2 8 は、図 2 6 に示す磁気アクチュエータの動作を説明する断面図である。
- 【図 2 9】図 2 9 は、図 2 2 に示す磁気アクチュエータの他の構成を示す図である。
- 【図 3 0】図 3 0 は、図 2 9 に示すコイルが印加する磁界強度の時間依存を示す図である。
- 【図 3 1】図 3 1 は、図 2 2 に示す磁気アクチュエータの他の構成を示す図である。
- 【図 3 2】図 3 2 は、図 2 2 に示す磁気アクチュエータの他の構成を示す図である。
- 【図 3 3】図 3 3 は、実施の形態 1 における変形例 4 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。
- 【図 3 4】図 3 4 は、図 3 3 に示す磁気アクチュエータの動作を説明する図である。
- 【図 3 5】図 3 5 は、図 3 3 に示す磁気アクチュエータの他の構成を示す図である。
- 【図 3 6】図 3 6 は、実施の形態 1 における変形例 5 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。
- 【図 3 7】図 3 7 は、実施の形態 2 にかかる磁気アクチュエータの正面図である。
- 【図 3 8】図 3 8 は、図 3 7 における F - F 線で図 3 7 に示す磁気アクチュエータを径方向に切断した図である。
- 【図 3 9】図 3 9 は、図 3 7 における G - G 線で図 3 7 に示す磁気アクチュエータを径方向に切断した図である。
- 【図 4 0】図 4 0 は、図 3 8 における H - H 線で図 3 7 に示す磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。
- 【図 4 1】図 4 1 は、図 3 7 に示す磁気アクチュエータの動作を説明する図である。
- 【図 4 2】図 4 2 は、図 3 7 に示す磁気アクチュエータの動作を説明する図である。
- 【図 4 3】図 4 3 は、実施の形態 2 における変形例 1 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。
- 【図 4 4】図 4 4 は、図 4 3 に示すコイルが印加する磁界強度の時間依存を示す図である。
- 【図 4 5】図 4 5 は、図 4 3 に示す磁気アクチュエータの軸方向の断面図である。
- 【図 4 6】図 4 6 は、実施の形態 2 における変形例 2 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。

10

20

30

40

50

【図 4 7】図 4 7 は、図 4 6 に示す磁気アクチュエータの動作を説明する図である。

【図 4 8】図 4 8 は、実施の形態 3 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。

【図 4 9】図 4 9 は、図 4 8 に示す磁気アクチュエータを I - I 線で径方向に切断した断面図である。

【図 5 0】図 5 0 は、図 4 8 に示すコイルが印加する磁界強度の時間依存を示す図である。

【図 5 1】図 5 1 は、図 4 8 に示す磁気アクチュエータの軸方向の断面図である。

【図 5 2】図 5 2 は、実施の形態 3 における変形例 1 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。

【図 5 3】図 5 3 は、図 5 2 に示す磁気アクチュエータの他の構成を示す図である。

【図 5 4】図 5 4 は、実施の形態 4 におけるカプセル誘導システムの構成を示す模式図である。

【図 5 5】図 5 5 は、図 5 4 に示すカプセル型内視鏡の内部構造を示す模式図である。

【図 5 6】図 5 6 は、図 5 5 に示す局注機構を説明する図である。

【図 5 7】図 5 7 は、実施の形態 4 における変形例 1 にかかるカプセル型内視鏡を説明する図である。

【図 5 8】図 5 8 は、実施の形態 4 における変形例 2 にかかるカプセル型内視鏡を説明する図である。

【図 5 9】図 5 9 は、図 5 8 に示すカプセル型内視鏡の他の例を説明する図である。

【図 6 0】図 6 0 は、実施の形態 4 における変形例 3 にかかるカプセル型内視鏡を説明する図である。

【図 6 1】図 6 1 は、実施の形態 4 における変形例 4 にかかるカプセル型内視鏡を説明する図である。

【図 6 2】図 6 2 は、実施の形態 4 における変形例 5 にかかるカプセル型内視鏡を説明する図である。

【図 6 3】図 6 3 は、実施の形態 4 における変形例 6 にかかるカプセル型内視鏡を説明する図である。

【図 6 4】図 6 4 は、図 6 3 に示すカプセル型内視鏡の動作を説明する図である。

【図 6 5】図 6 5 は、実施の形態 4 における変形例 7 にかかるカプセル型内視鏡を説明する図である。

【図 6 6】図 6 6 は、図 6 5 に示すカプセル型内視鏡が印加される磁界の磁界強度の時間依存を示す図である。

【図 6 7】図 6 7 は、図 6 5 に示すカプセル型内視鏡の軸方向の断面図である。

【図 6 8】図 6 8 は、実施の形態 5 にかかるカプセル型内視鏡の軸方向の断面図である。

【図 6 9】図 6 9 は、実施の形態 5 における変形例 1 にかかるカプセル型内視鏡を説明する図である。

【図 7 0】図 7 0 は、実施の形態 6 にかかるカプセル型内視鏡の軸方向の断面図である。

【図 7 1】図 7 1 は、図 7 0 に示す局注機構の断面構造を示す図である。

【図 7 2】図 7 2 は、図 7 0 に示すカプセル型内視鏡が所定の動作を行なうために要する磁界強度を説明する図である。

【図 7 3】図 7 3 は、図 7 0 に示すカプセル型内視鏡に印加される磁界を説明する図である。

【図 7 4】図 7 4 は、図 7 0 に示すカプセル型内視鏡に印加される磁界を説明する図である。

【図 7 5】図 7 5 は、実施の形態 6 における変形例 1 にかかるカプセル型内視鏡の軸方向の断面図である。

【図 7 6】図 7 6 は、図 7 5 に示すカプセル型内視鏡の動作を説明する図である。

【図 7 7】図 7 7 は、実施の形態 7 にかかるカプセル型内視鏡を軸方向の所定の面で切断した図である。

10

20

30

40

50

【図 7 8】図 7 8 は、図 7 7 における J - J 線で図 7 7 に示す磁気アクチュエータを径方向に切断した図である。

【図 7 9】図 7 9 は、図 7 7 における K - K 線で図 7 7 に示す磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。

【図 8 0】図 8 0 は、図 7 7 に示すカプセル型内視鏡の所定の各状態において印加される磁界の磁界強度を示す図である。

【図 8 1】図 8 1 は、図 7 7 に示すカプセル型内視鏡の軸方向の断面図である。

【図 8 2】図 8 2 は、実施の形態 7 における変形例 1 にかかるカプセル型内視鏡の断面図である。

【図 8 3】図 8 3 は、図 8 2 に示すカプセル型内視鏡の所定の各状態において印加される磁界の磁界強度を示す図である。

【図 8 4】図 8 4 は、実施の形態 7 における変形例 2 にかかるカプセル型内視鏡の断面図である。

【図 8 5】図 8 5 は、図 8 4 に示すカプセル型内視鏡の所定の各状態において印加される磁界の磁界強度を示す図である。

【図 8 6】図 8 6 は、実施の形態 7 における変形例 3 にかかるカプセル型内視鏡の断面図である。

【図 8 7】図 8 7 は、図 8 6 に示すカプセル型内視鏡の所定の各状態において印加される磁界の磁界強度を示す図である。

【図 8 8】図 8 8 は、実施の形態 7 における変形例 4 にかかるカプセル型内視鏡の断面図である。

【図 8 9】図 8 9 は、図 8 8 に示すカプセル型内視鏡の所定の各状態において印加される磁界の磁界強度を示す図である。

【図 9 0】図 9 0 は、実施の形態 7 の変形例 5 にかかるカプセル型内視鏡の一構成例を示す模式図である。

【図 9 1】図 9 1 は、カプセル型内視鏡のキャタピラ機構が外部の回転磁界によって動作する状態を示す模式図である。

【図 9 2】図 9 2 は、本発明の実施の形態 7 の変形例 6 にかかるカプセル型内視鏡の一構成例を示す縦断面模式図である。

【図 9 3】図 9 3 は、実施の形態 7 の変形例 7 にかかるカプセル型内視鏡の一構成例を示す模式図である。

【図 9 4】図 9 4 は、カプセル型内視鏡の両側のキャタピラ機構が外部の回転磁界によって動作する状態を示す模式図である。

【図 9 5】図 9 5 は、実施の形態 7 の変形例 8 にかかるカプセル型内視鏡の一構成例を示す模式図である。

【図 9 6】図 9 6 は、図 9 5 に示すカプセル型内視鏡の R - R 線断面図である。

【図 9 7】図 9 7 は、実施の形態 7 の変形例 9 にかかるカプセル型内視鏡の一構成例を示す模式図である。

【図 9 8】図 9 8 は、実施の形態 8 にかかる磁気スイッチの断面図である。

【符号の説明】

【0051】

1, 11, 21, 31, 41 a ~ 41 d, 51 a, 51 b, 61, 201, 211, 221, 301, 311, 321 磁気アクチュエータ

2, 12, 32, 52, 52 b, 202, 212, 222, 302ハウジング

2 a, 32 a, 32 b, 52 a, 52 c, 202 a, 212 a, 222 a 誘導領域

3, 3 a, 3 b, 3 c, 4, 4 a, 4 b, 4 c, 43 a, 43 c, 44 a, 44 c, 203, 204, 203 a, 203 b, 204 a, 204 b, 303 a ~ 303 d, 304 a ~ 304 d コイル

5, 5 a, 5 b 移動部材

6, 6 a, 6 b 回転移動磁石

10

20

30

40

50

7, 7 a, 7 b	固定磁石	
8	高摩擦部材	
9	摩擦低減部材	
2 0 6, 2 0 6 a, 2 0 6 b	回転磁石	
2 0 7	移動磁石	
2 0 2 b	突起部	
3 1 0	エンコーダ	
4 0 0	カプセル誘導システム	
4 0 1, 4 0 1 a ~ 4 0 1 h, 5 0 1, 5 0 1 a, 6 0 1, 6 0 1 a, 7 0 1, 7 0 1 a ~ 7 0 1 i	カプセル型内視鏡	10
4 0 2	位置検出用コイル	
4 0 3	磁界発生部	
4 1 1	受信部	
4 1 2	位置算出部	
4 1 3	制御部	
4 1 5	表示部	
4 1 6	入力部	
4 1 7	記憶部	
4 1 8	磁界制御部	
4 1 9	電力供給部	20
4 2 1, 4 2 1 c	位置検出用発振コイル	
4 2 2	撮像系	
4 2 3	アンテナ	
4 2 4	電池	
4 2 5	バルーン	
4 2 6	薬剤	
4 2 7	針	
4 2 7 a	回転針	
4 3 0	局注機構	
4 3 3	貫通穴	30
4 3 4	注入口	
4 4 1	被放出部	
4 4 2	固定部	
4 4 3	膜	
4 5 2	高周波発熱部材	
4 6 1	ブラシ	
4 6 2	螺旋溝	
4 7 1	係止板	
4 7 2	腸壁	
4 7 3	係止機構	40
4 8 1	ステント	
4 8 4 a, 4 8 4 b	筐体	
4 8 4	開閉機構	
4 8 5	浮き	
4 8 5 a, 4 8 5 b	凹部	
4 9 1	鉗子機構	
4 9 2	鉗子	
5 0 3	チューブ	
5 0 4	弁	
6 0 3	螺旋突起	50

6 1 1 切断刃
 6 1 2 生体組織
 7 1 1 , 7 3 8 , 7 3 9 , 7 4 6 , 7 4 7 , 7 5 5 a , 7 5 7 a , 7 6 5 歯車
 7 1 2 , 7 4 1 キャタピラ
 7 2 1 , 7 5 2 , 7 5 3 タイヤ
 7 3 1 , 7 4 0 , 7 5 1 , 7 6 1 筐体
 7 3 2 , 7 3 3 , 7 4 2 , 7 4 3 車輪
 7 3 4 , 7 3 6 , 7 4 4 , 7 4 5 , 7 5 4 , 7 5 5 車軸
 7 3 5 , 7 3 7 , 7 5 6 , 7 6 4 回転磁石
 7 5 7 回転軸
 7 6 2 a ~ 7 6 2 d 回転部
 7 6 3 螺旋突起
 8 0 1 磁気スイッチ
 8 1 1 , 8 1 2 電極
 8 1 3 導電部材

10

【発明を実施するための最良の形態】

【0052】

以下、図面を参照して、この発明の実施の形態について説明する。なお、この実施の形態によりこの発明が限定されるものではない。また、図面の記載において、同一部分には同一の符号を付している。また、図面は模式的なものであり、各部の厚みと幅との関係、各部の比率などは、現実と異なることに留意する必要がある。図面の相互間においても、互いの寸法の関係や比率が異なる部分が含まれている。

20

【0053】

(実施の形態1)

まず、実施の形態1について説明する。図1は、実施の形態1にかかる磁気アクチュエータの正面図であり、図2は、図1に示す磁気アクチュエータの右側面図である。図1および図2に示すように、実施の形態1にかかる磁気アクチュエータ1においては、端部が閉塞された略円筒形状の外装部品であるハウジング2外部に、磁界を発生できるコイル3およびコイル3と相対して配置されたコイル4が固定されている。また、図1および図2に示すように、磁気アクチュエータ1においては、ハウジング2の軸方向に移動可能である移動部材5を有する。移動部材5は、ハウジング2の右端部に移動部材5が軸方向に移動可能とするための通過口が設けられており、図1の矢印に示すように、ハウジング2の内外を出入する。この移動部材5の軸方向における移動によって、被駆動装置における所定動作の駆動が制御される。

30

【0054】

つぎに、磁気アクチュエータ1の内部について説明する。図3は、図1におけるA - A線で磁気アクチュエータ1を径方向に切断した図であり、図4は、図1におけるB - B線で磁気アクチュエータ1を径方向に切断した図である。また、図5は、図3におけるC - C線で磁気アクチュエータ1を軸方向に切断した図である。

【0055】

図3および図5に示すように、ハウジング2内においては、移動部材5と接続する円柱状の回転移動磁石6が設けられている。また、ハウジング2内には、ハウジング2内の内部空間として回転移動磁石6の径サイズに対応した内径を有し、移動部材5が磁気アクチュエータ1内に引き込まれた場合に、移動部材5の右端部が突出しない程度の軸方向の長さを有する誘導領域2aが設けられている。回転移動磁石6は、この誘導領域2a内に設けられている。また、図4および図5に示すように、ハウジング2内においては、内部空間を仕切る仕切りを隔てて回転移動磁石6と相対するように固定磁石7がハウジング2内に固定された状態で設けられている。固定磁石7は、磁化方向が磁気アクチュエータ1の径方向となるように固定されている。そして、回転移動磁石6は、磁気アクチュエータ1の軸心を中心として回転可能である。

40

50

【 0 0 5 6 】

回転移動磁石 6 および回転移動磁石 6 の右端部に接続する移動部材 5 は、誘導領域 2 a 内をハウジング 2 の軸方向に沿って図 5 の左右に移動可能である。この誘導領域 2 a は、ハウジング 2 の軸方向に沿うように、後述するように発生した反発によって回転移動磁石 6 が移動する方向を制御する。回転移動磁石 6 は、図 3 および図 5 に示すように、固定磁石 7 の磁化方向を含む平面内で回転可能に配置されており、誘導領域 2 a の位置に対応してハウジング 2 外部に固定配置されたコイル 3 , 4 が誘導領域 2 a 内に発生させた磁界によって、図 3 の矢印に示すように磁気アクチュエータ 1 の径方向に回転可能である。

【 0 0 5 7 】

ハウジング 2 外に設けられたコイル 3 , 4 は、接続する図示しない電力供給部から所定の電力を供給されることによって、誘導領域 2 a 内に所定の磁界強度である磁界を発生させる。ハウジング 2 は、コイル 3 , 4 に固定されている。コイル 3 , 4 は、発生する磁界方向が、ハウジング 2 に対して磁化方向を含む平面内の回転が拘束された固定磁石 7 の磁化方向と所定の角度を有するように設置される。すなわち、図 3 の直線 1 c に示すように、コイル 3 , 4 は、固定磁石 7 の磁化方向を示す直線 1 g と所定の角度 を有するように設置される。

【 0 0 5 8 】

ここで、図 6 の曲線 1 k 1 , 1 k 2 に、 -60° から 60° の角度 で配置されたコイル 3 , 4 における回転移動磁石 6 が回転動作可能となる磁界強度を示す。図 6 の曲線 1 k 1 , 1 k 2 に示すように、角度 の絶対値が 60° を超える場合、回転移動磁石 6 が回転可能となる磁界強度は急激に増加するため、回転移動磁石 6 は回転できない。角度 の絶対値が 0° より大きく 60° 以下である場合、回転移動磁石 6 が回転可能となる。したがって、回転移動磁石 6 が回転するには、コイル 3 , 4 と固定磁石 7 の磁化方向を示す直線 1 g とが成す角度 の絶対値は、 0° より大きく 60° 以下であることが望ましい。また、図 6 の曲線 1 k 1 , 1 k 2 に示すように、角度 が 5° 以上 40° 以下である場合、凹形状である曲線 1 k 1 , 1 k 2 の底部分を含むため、他の角度と比較して小さな磁界強度で回転移動磁石 6 が回転動作可能となる。このため、コイル 3 , 4 と固定磁石 7 の磁化方向を示す直線 1 g とが成す角度 は、 5° 以上 40° 以下であることがさらに望ましい。さらに、コイル 3 , 4 と固定磁石 7 の磁化方向を示す直線 1 g とが成す角度 を 5° 以上 30° 以下とすることによって、コイル 3 , 4 が印加する磁界の磁界強度が比較的小さい「G 1」程度で回転移動磁石 6 を安定して回転させることができる。

【 0 0 5 9 】

つぎに、図 7 ~ 図 9 を参照して、磁気アクチュエータ 1 の動作について説明する。図 7 は、コイル 3 , 4 が印加する磁界強度の時間依存を示す図であり、図 8 は、図 7 に示す時間 t_1 における磁気アクチュエータ 1 の軸方向の断面図であり、図 9 は、図 7 に示す時間 t_2 における磁気アクチュエータ 1 の軸方向の断面図である。なお、磁気アクチュエータ 1 における角度 は、約 5° から約 30° のいずれかである。

【 0 0 6 0 】

まず、図 7 および図 8 に示すように、時間 t_1 において、図 5 に示す OFF 状態である磁気アクチュエータ 1 に対して、コイル 3 , 4 は、回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度 G 1 以上の磁界 M 1 を誘導領域 2 a 内の径方向に印加する。磁界 M 1 の方向は、図 8 に示すように、図 8 の下方向である。このため、回転移動磁石 6 は、磁界 M 1 によって、矢印 Y 1 1 に示すように、磁界 M 1 の磁界の向きにしたがって図 8 の下方向に半回転する。この場合、回転移動磁石 6 の磁界の向きと固定磁石 7 との磁界の向きが一致するため、回転移動磁石 6 と固定磁石 7 との間において反発力 H 1 が発生する。言い換えると、コイル 3 , 4 は、回転移動磁石 6 と固定磁石 7 とが互いに反発力を発生する方向に回転移動磁石 6 を相対的に回転させる磁界を発生している。

【 0 0 6 1 】

固定磁石 7 との間が発生した反発力 H 1 によって、回転移動磁石 6 は、図 9 の矢印 Y 1 2 に示すように、誘導領域 2 a に沿って図 9 の右方向に移動する。回転移動磁石 6 に接続

する移動部材 5 は、回転移動磁石 6 の右方向の移動にともなって、図 9 の矢印 Y 1 3 に示すように、磁気アクチュエータ 1 の右側面から図 9 の右方向に突出する。この結果、磁気アクチュエータ 1 が ON 状態とされる。

【 0 0 6 2 】

そして、図 9 に示す磁気アクチュエータ 1 の ON 状態を維持するには、図 7 の時間 t_2 において示すように、回転移動磁石 6 の位置を誘導領域 2 a の右端部に維持すればよい。さらに、回転移動磁石 6 の磁界の方向をコイル 3 , 4 が発生させた磁界の方向と一致させた状態すなわち回転移動磁石 6 を再び回転させないように維持すればよい。ここで、回転移動磁石 6 は、磁気アクチュエータ 1 が駆動状態であるときには固定磁石 7 から離れてしまっているため、磁界強度 G_1 より小さい磁界強度 G_2 で回転移動磁石 6 の磁界の向きを磁界 M 1 と同じ方向に維持できる。このため、図 9 に示す磁気アクチュエータ 1 の ON 状態を維持するには、図 7 に示すように、ON 状態後の時間 t_2 において、回転移動磁石 6 が再度半回転しない程度の磁界強度 G_2 で、磁界 M 1 と同方向の磁界を印加すれば足りる。

10

【 0 0 6 3 】

そして、磁気アクチュエータ 1 を OFF 状態とするには、図 7 の時間 t_3 において示すように、コイル 3 , 4 における磁界の印加を停止すればよい。この場合、回転移動磁石 6 を図 8 および図 9 の下方向に維持する磁界がなくなるため、回転移動磁石 6 は、図 8 および図 9 の上方向に回転し、固定磁石 7 との間で生じる引力によって、ハウジング 2 の中に引き込まれる。この結果、回転移動磁石 6 と接続する移動部材 5 もハウジング 2 内に引き込まれるため、磁気アクチュエータ 1 は、図 5 に示す OFF 状態となる。

20

【 0 0 6 4 】

このように、実施の形態 1 にかかる磁気アクチュエータ 1 は、回転移動磁石 6 と固定磁石 7 との間に生じた反発力を利用して、移動部材 5 を磁気アクチュエータ 1 外に突出させて磁気アクチュエータ 1 を駆動するため、従来技術にかかる磁気アクチュエータと比して、迅速な動作を可能としている。また、実施の形態 1 によれば、一度 ON 状態となった後には磁界強度を下げて ON 状態を維持できるため、エネルギー効率が高い磁気アクチュエータを実現することができる。

【 0 0 6 5 】

なお、実施の形態 1 においては、圧力センサ、接触センサ、通過センサ、回転センサ、コイルなどの磁気センサをさらに設けて、磁気アクチュエータ 1 の動作を検出してもよい。

30

【 0 0 6 6 】

(変形例 1)

つぎに、実施の形態 1 における変形例 1 について説明する。図 1 0 は、変形例 1 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。図 1 0 に示すように、変形例 1 にかかる磁気アクチュエータ 1 1 は、磁気アクチュエータ 1 と比して、図 1 0 の回転移動磁石 6 の左側に配置された固定磁石 7 a とともに、図 1 0 の誘導領域 2 a 内に設置された回転移動磁石 6 の右側に固定して配置された固定磁石 7 b の二つの固定磁石を有する。言い換えると、回転移動磁石 6 が設置された誘導領域 2 a は、固定磁石 7 a , 7 b の間に設置される。固定磁石 7 b と固定磁石 7 a とは、磁化方向が異なる向きになるようにハウジング 1 2 内に固定配置されている。誘導領域 2 a は、固定磁石 7 a と固定磁石 7 b との間に設置されることとなる。回転移動磁石 6 は、ハウジング 1 2 に対して回転移動磁石 6 の磁化方向を含む平面内で回転可能に設置される。

40

【 0 0 6 7 】

つぎに、図 1 1 ~ 図 1 5 を参照して、磁気アクチュエータ 1 1 の動作について説明する。図 1 1 は、コイル 3 , 4 が印加する磁界強度の時間依存を示す図であり、図 1 2 は、図 1 1 に示す時間 t_{11} における磁気アクチュエータ 1 1 の軸方向の断面図であり、図 1 3 は、図 1 1 に示す時間 t_{12} における磁気アクチュエータ 1 1 の軸方向の断面図であり、図 1 4 は、図 1 1 に示す時間 t_{13} における磁気アクチュエータ 1 1 の軸方向の断面図で

50

あり、図 15 は、図 11 に示す時間 t_{14} における磁気アクチュエータ 11 の軸方向の断面図である。なお、磁気アクチュエータ 11 における角度 θ は、磁気アクチュエータ 1 と同様に約 5° から約 30° のいずれかである。

【0068】

まず、磁気アクチュエータ 11 を OFF 状態から ON 状態に変化させる場合について説明する。図 11 および図 12 に示すように、コイル 3, 4 は、時間 t_{11} において、図 10 に示す OFF 状態である磁気アクチュエータ 11 に対して、回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度 G_1 であって図 12 の下方向の向きを有する磁界 M_1 を誘導領域 2a 内の径方向に印加する。このため、回転移動磁石 6 は、矢印 Y_{14} に示すように、磁界 M_1 の磁界の向きにしたがって図 12 の下方向に半回転し、この結果、回転移動磁石 6 と固定磁石 7a との間において反発力 H_1 が発生する。

10

【0069】

そして、固定磁石 7 との間が発生した反発力 H_1 によって、回転移動磁石 6 は、図 13 の矢印 Y_{15} に示すように、誘導領域 2a に沿って図 13 の右方向に移動して移動部材 5 が磁気アクチュエータ 11 から突出し、磁気アクチュエータ 11 が ON 状態となる。誘導領域 2a 内に沿って右方向に移動した回転移動磁石 6 は、固定磁石 7b との間で発生した引力によって固定磁石 7b と回転移動磁石 6 との間の仕切りに引き寄せられた状態となる。このため、図 11 に示すように、磁気アクチュエータ 11 は、磁気アクチュエータ 11 が ON 状態となった時間 t_{12} 以降は、コイル 3, 4 における磁界の印加を停止した場合であっても、ON 状態を維持することができる。

20

【0070】

つぎに、磁気アクチュエータ 11 を ON 状態から OFF 状態に変化させる場合について説明する。図 11 の時間 t_{13} において、図 14 に示すように、回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度 G_1 であって、時間 t_{11} において印加した磁界 M_1 と逆の向きである上方向の向きを有する磁界 M_2 を誘導領域 2a 内の径方向に印加する。このため、回転移動磁石 6 は、矢印 Y_{16} に示すように、磁界 M_2 の磁界の向きにしたがって図 14 の上方向に半回転し、この結果、回転移動磁石 6 と固定磁石 7b との間において反発力 H_2 が発生する。そして、固定磁石 7b との間が発生した反発力 H_2 によって、回転移動磁石 6 は、図 15 の矢印 Y_{17} に示すように、誘導領域 2a に沿って図 15 の左方向に移動して移動部材 5 がハウジング 12 内に引き入れられ、磁気アクチュエータ 11 が OFF 状態となる。誘導領域 2a 内に沿って左方向に移動した回転移動磁石 6 は、固定磁石 7a との間で発生した引力によって固定磁石 7a と回転移動磁石 6 との間の仕切りに引き寄せられた状態となる。このため、図 11 に示すように、磁気アクチュエータ 11 は、磁気アクチュエータ 11 が OFF 状態となった時間 t_{14} 以降は、コイル 3, 4 における磁界の印加を停止した場合であっても、OFF 状態を維持することができる。

30

【0071】

変形例 1 によれば、回転移動磁石 6 の両側に磁界の向きがそれぞれ逆である固定磁石を設けることによって、ON 状態または OFF 状態の変化時のみに磁界を発生すれば足りるため、エネルギー効率をさらに向上させた磁気アクチュエータを実現することができる。さらに、変形例 1 によれば、各 ON 状態または OFF 状態において、回転移動磁石 6 が固定磁石に吸着した状態になるので、ON 状態または OFF 状態のいずれの状態でも、ON 状態または OFF 状態における強い維持力を発生することができる。

40

【0072】

(変形例 2)

つぎに、実施の形態 1 における変形例 2 について説明する。図 16 は、変形例 2 にかかる磁気アクチュエータをコイルが設けられている箇所に対応させて径方向に切断した図である。図 16 に示すように、変形例 2 にかかる磁気アクチュエータ 21 は、磁界を発生する一組のコイル 3, 4 を有する磁気アクチュエータ 11 に比して、磁界を発生する 2 組のコイル 3a, 3b, 4a, 4b を有する。コイル 3a とコイル 4a とが一組となって磁界を発生し、コイル 3b とコイル 4b とが一組となってコイル 3a, 4a が発生する磁界と

50

逆向きの磁界を発生する。図 16 に示すように、コイル 3a, 4a は、磁気アクチュエータ 11 と同様に、固定磁石 7 の磁化方向を示す直線と 60° 以下の所定の角度を有するように設置される。そして、コイル 3b, 4b は、固定磁石 7 の磁化方向を示す直線と -60° 以下の所定の角度を有するように設置される。

【0073】

つぎに、図 17 ~ 図 21 を参照して、磁気アクチュエータ 21 の動作について説明する。図 17 は、コイル 3a, 3b, 4a, 4b が印加する磁界強度の時間依存を示す図であり、図 18 は、図 17 に示す時間 $t_{21} \sim t_{22}$ における磁気アクチュエータ 21 の径方向の断面図であり、図 19 は、図 17 に示す時間 $t_{21} \sim t_{22}$ における磁気アクチュエータ 21 の軸方向の断面図であり、図 20 は、図 17 に示す時間 $t_{23} \sim t_{24}$ における磁気アクチュエータ 21 の径方向の断面図であり、図 21 は、図 17 に示す時間 $t_{23} \sim t_{24}$ における磁気アクチュエータ 21 の軸方向の断面図である。図 17 における曲線 11 は、コイル 3a, 4a が印加する磁界の磁界強度を示し、曲線 12 は、コイル 3b, 4b が印加する磁界の磁界強度を示す。図 19 は、図 18 における D - D 線断面図に対応し、図 21 は、図 20 における E - E 線断面図に対応する。

【0074】

まず、磁気アクチュエータ 21 を OFF 状態から ON 状態に変化させる場合について説明する。この場合、二組のコイルのうちコイル 3a, 4a が磁界を発生する。図 17 の曲線 11、図 18 (1) に示すように、コイル 3a, 4a は、時間 t_{21} において、OFF 状態である磁気アクチュエータ 21 に対して、回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度 G_1 であって図 18 の右下方向の向きを有する磁界 M3 を誘導領域 2a 内の径方向に印加する。このため、図 18 (2) および図 19 (1) の矢印 Y18a に示すように、回転移動磁石 6 は、磁界 M3 の磁界の向きにしたがって図 18 (2) および図 19 (1) の下方向に時計回りに半回転する。この結果、図 19 (1) に示すように、回転移動磁石 6 と固定磁石 7a との間において反発力 H3 が発生し、回転移動磁石 6 は、図 19 (2) の矢印 Y18b に示すように、誘導領域 2a に沿って図 19 (2) の右方向に移動し、磁気アクチュエータ 21 が ON 状態となる。その後、回転移動磁石 6 は、固定磁石 7b との間で発生した引力によって固定磁石 7b と回転移動磁石 6 との間の仕切りに引き寄せられた状態となるため、図 17 および図 18 (3) に示すように、磁気アクチュエータ 21 は、ON 状態となった時間 t_{22} 以降は、コイル 3a, 4a における磁界の印加を停止した場合であっても、ON 状態を維持することができる。

【0075】

つぎに、磁気アクチュエータ 21 を ON 状態から OFF 状態に変化させる場合について説明する。この場合、二組のコイルのうちコイル 3b, 4b が磁界を発生する。図 17 の時間 t_{23} において、図 17 の曲線 12、図 20 (1) に示すように、コイル 3b, 4b は、ON 状態である磁気アクチュエータ 21 に対して、回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度 G_1 以上であって図 20 の右上方向の向きを有する磁界 M4 を誘導領域 2a 内の径方向に印加する。このため、図 20 (2) および図 21 (1) の矢印 Y19a に示すように、回転移動磁石 6 は、磁界 M4 の磁界の向きにしたがって図 20 (2) および図 21 (1) の上方向に半時計回りに半回転する。すなわち、回転移動磁石 6 は、コイル 3a, 4a によって磁界が印加された場合と逆方向に半回転する。この結果、図 21 (1) に示すように、回転移動磁石 6 と固定磁石 7b との間において反発力 H4 が発生し、回転移動磁石 6 は、図 21 (2) の矢印 Y19b に示すように、誘導領域 2a に沿って図 21 (2) 左方向に移動し、移動部材 5 が磁気アクチュエータ 21 のハウジング 12 内に引き込まれ、磁気アクチュエータ 21 が OFF 状態となる。その後、回転移動磁石 6 は、固定磁石 7a との間で発生した引力によって固定磁石 7a と回転移動磁石 6 との間の仕切りに引き寄せられた状態となるため、図 17 および図 20 (3) に示すように、磁気アクチュエータ 21 は、OFF 状態となった時間 t_{24} 以降は、コイル 3b, 4b における磁界の印加を停止した場合であっても、OFF 状態を維持することができる。

【0076】

10

20

30

40

50

変形例 2 によれば、二組のコイルを設け、ON 状態または OFF 状態の変化時に異なる向きの磁界を印加することによって、ON 状態における回転移動磁石 6 の回転方向と OFF 状態における回転移動磁石 6 の回転方向とを逆にすることができるため、移動部材 5 を同一方向に回転させるべきではない場合に適用することが可能になる。

【0077】

(変形例 3)

つぎに、実施の形態 1 における変形例 3 について説明する。図 22 は、変形例 3 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。図 22 に示すように、変形例 3 にかかる磁気アクチュエータ 31 は、磁気アクチュエータ 1 と比して、ハウジング 32 内に、固定磁石 7 とともに、移動部材 5a, 5b とそれぞれ接続する複数の回転移動磁石 6a, 6b を有する。固定磁石 7 は、回転移動磁石 6a, 6b の間に設置される。磁気アクチュエータ 31 は、回転移動磁石 6a に対応した誘導領域 32a、コイル 3a, 4a と、回転移動磁石 6b に対応した誘導領域 32b、コイル 3c, 4c とを有するハウジング 32 を備える。誘導領域 32a は、回転移動磁石 6a が移動する方向を制御し、回転移動磁石 6a は、誘導領域 32a 内に磁化方向を含む平面内で回転可能に設置され、誘導領域 32b は、固定磁石 7 に対応した位置に設けられ、回転移動磁石 6b が移動する方向を制御し、回転移動磁石 6b は、誘導領域 32b 内に磁化方向を含む平面内で回転可能に設置される。コイル 3a, 4a とコイル 3c, 4c とは、誘導領域 32a に加え、回転移動磁石 6b が設置された誘導領域 32b 内に対しても磁界を発生させる。コイル 3a, 4a は、誘導領域 32a 内に磁界を発生させ、図示しない第 1 の外部装置に接続して電力を供給されている。コイル 3a, 4a は、第 1 の外部装置によって磁界の発生を制御されている。コイル 3c, 4c は、誘導領域 32a 内に磁界を発生させ、第 1 の外部装置とは異なる第 2 の外部装置に接続して電力を供給されている。コイル 3c, 4c は、第 2 の外部装置によって磁界の発生を制御されている。

【0078】

つぎに、図 23 ~ 図 25 を参照して、磁気アクチュエータ 31 の動作について説明する。まず、回転移動磁石 6a に接続する移動部材 5a を磁気アクチュエータ 31 から突出させ ON 状態とする場合について説明する。この場合、移動部材 5a に対応するコイル 3a, 4a が磁界を発生し、回転移動磁石 6a が回転可能である磁界強度 G1 であって図 23 の下方向の向きを有する磁界 M5 を誘導領域 32a 内の径方向に印加する。このため、図 23 の矢印 Y21 に示すように、回転移動磁石 6a は、磁界 M5 の磁界の向きにしたがって図 23 の下方向に半回転する。この結果、図 23 に示すように、回転移動磁石 6a と固定磁石 7 との間において反発力 H5 が発生し、回転移動磁石 6a は、図 24 の矢印 Y22 に示すように、誘導領域 32a に沿って図 24 の右方向に移動し、移動部材 5a が突出し、ON 状態となる。なお、磁気アクチュエータ 31 においては、磁気アクチュエータ 1 と同様に、移動部材 5a を突出させて ON 状態となった後に、コイル 3a, 4a が磁界強度 G1 よりも強度が低く回転移動磁石 6a が再度半回転しない程度の磁界強度 G2 を印加することによって、ON 状態を維持することが可能である。

【0079】

また、図 25 (1) に示すように、回転移動磁石 6b に接続する移動部材 5b を磁気アクチュエータ 31 から突出させ ON 状態とする場合には、移動部材 5b に対応するコイル 3c, 4c が、回転移動磁石 6b が回転可能である磁界強度 G1 であって図 25 (1) の下方向の向きを有する磁界 M6 を誘導領域 32b 内の径方向に印加する。このため、図 25 (1) の矢印 Y23 に示すように、回転移動磁石 6b は、磁界 M6 の磁界の向きにしたがって図 25 (1) の下方向に半回転し、回転移動磁石 6b と固定磁石 7 との間において反発力 H6 が発生する。この結果、回転移動磁石 6b は、図 25 (2) の矢印 Y24 に示すように、誘導領域 32b に沿って図 25 (2) の左方向に移動し、移動部材 5b が突出し、ON 状態となる。なお、磁気アクチュエータ 31 においては、磁気アクチュエータ 1 と同様に、移動部材 5b を突出させて ON 状態となった後に、コイル 3c, 4c が磁界強度 G1 よりも強度が低く回転移動磁石 6b が再度半回転しない程度の磁界強度 G2 を印加

することによって、ON状態を維持することが可能である。

【0080】

このように、変形例3によれば、一つの固定磁石7によって二つの回転移動磁石の駆動が可能であるため、磁気アクチュエータ1と比して、さらに省スペース化を図ることが可能になる。さらに、変形例3によれば、コイル3a, 4aおよびコイル3c, 4cを異なる外部装置によって異なるタイミングで磁界を発生させることによって、移動部材5a, 5bをそれぞれ異なるタイミングで動作させるほか、コイル3a, 4aおよびコイル3c, 4cを同一の外部装置によって磁界を発生させることによって、移動部材5a, 5bを同時に動作させてもよい。

【0081】

なお、変形例3においては、異なる磁界強度を与えることによって、回転移動磁石6a, 6bを移動させ、移動部材5a, 5bの動作の切り替えを行ってもよい。たとえば、図26に示すように、磁気アクチュエータ31におけるコイル3a, 3c, 4a, 4cに代えて、巻き数が異なるコイル43a, 43c, 44a, 44cを有する磁気アクチュエータ41aについて説明する。磁気アクチュエータ41aにおいては、コイル43aとコイル43cとは、直列に接続されており、コイル44aとコイル44cとは、直列に接続されている。また、コイル43a, 43c, 44a, 44cは、同一の外部装置の電力供給によって磁界を発生する。また、コイル44a, 44cは、コイル43a, 43cと比較し巻き数が多いため、同一の電力を供給された場合、コイル43a, 43cよりも大きな磁界強度である磁界を発生できる。

【0082】

つぎに、図27および図28を参照して磁気アクチュエータ41aの動作について説明する。図27は、コイル43a, 43c, 44a, 44cに供給される電流値の時間依存を示す図であり、図28は、図27に示す時間t41~t44における磁気アクチュエータ41aの軸方向の断面図である。まず、移動部材5bをON状態とする場合について説明する。この場合、図27に示すように、時間t41において、コイル43a, 43c, 44a, 44cに対して、コイル43c, 44cにおいて回転移動磁石6bが回転可能である磁界強度G1の磁界を発生できる電流値A11以上の電流が供給される。この結果、図28(1)に示すように、コイル43c, 44cは誘導領域32bの径方向に磁界強度G1の磁界M7を印加する。このため、図28(1)に示すように、回転移動磁石6bは、磁界M7の磁界の向きにしたがって半回転し、回転移動磁石6bと固定磁石7との間において反発力H7が発生する。この結果、回転移動磁石6bは、図28(2)に示すように、誘導領域32bに沿って図28(2)の左方向に移動し、移動部材5bがON状態となる。そして、移動部材5bのON状態を維持するためには、コイル43a, 43c, 44a, 44cに対して、コイル43c, 44cにおいて移動部材5bのON状態を維持可能である磁界強度G2の磁界を発生できる電流値A21以上の電流を供給すれば足りる。

【0083】

つぎに、移動部材5aをON状態とする場合について説明する。この場合、図27に示すように、時間t42において、コイル43a, 43c, 44a, 44cに対して、コイル43a, 44aにおいて回転移動磁石6aが回転可能である磁界強度G1よりも大きい磁界強度の磁界を発生できる電流値A12が供給される。この結果、図28(2)に示すように、コイル43a, 44aは誘導領域32aの径方向に磁界強度G1の磁界M8を印加する。このため、図28(2)に示すように、回転移動磁石6aは、磁界M8の磁界の向きにしたがって半回転し、回転移動磁石6aと固定磁石7との間において反発力H8が発生する。この結果、回転移動磁石6aは、図28(3)に示すように、誘導領域32aに沿って図28(3)の左方向に移動し、移動部材5aがON状態となる。そして、移動部材5aのON状態を維持するためには、コイル43a, 43c, 44a, 44cに対して、コイル43a, 44aにおいて移動部材5aのON状態を維持可能である磁界強度G2よりも大きい磁界強度の磁界を発生できる電流値A22を供給すれば足りる。

【0084】

つぎに、移動部材 5 a を OFF 状態にする場合について説明する。この場合、図 2 7 に示すように、時間 t 4 3 において、コイル 4 3 a , 4 3 c , 4 4 a , 4 4 c に対して供給する電流値を、コイル 4 3 a , 4 4 a において移動部材 5 a の ON 状態を維持可能である磁界強度 G 2 を発生できる電流値 A 2 2 よりも低くすればよい。この結果、図 2 8 (3) に示すように、誘導領域 3 2 a 内には、コイル 4 3 a , 4 4 a によって印加される磁界の向きと同等の向きを維持することができなくなり、上方向に回転する。そして、回転移動磁石 6 a は、固定磁石 7 との間による引力によって、固定磁石 7 側に移動し、これにともなって、固定移動磁石 6 a に接続する移動部材 5 a は、磁気アクチュエータ 4 1 a のハウジング 3 2 内に引き込まれ、OFF 状態となる。そして、図 2 7 に示すように、時間 t 4 4 において、コイル 4 3 a , 4 3 c , 4 4 a , 4 4 c に対して供給する電流値を停止して磁界の印加を停止することによって、図 2 8 (4) に示すように、誘導領域 3 2 b 内には、コイル 4 3 c , 4 4 c によって印加される磁界の向きと同等の向きを維持することができなくなり、上方向に回転する。そして、回転移動磁石 6 b は、固定磁石 7 との間による引力によって、固定磁石 7 側に移動し、これにともなって、固定移動磁石 6 b に接続する移動部材 5 b は、磁気アクチュエータ 4 1 a のハウジング 3 2 内に引き込まれ、OFF 状態となる。

10

【 0 0 8 5 】

このように、各回転移動磁石 6 a , 6 b が移動するために供給される電流値が異なるように設定できるコイル 4 3 a , 4 4 a , 4 3 c , 4 4 c とコイル 4 3 a , 4 4 a , 4 3 c , 4 4 c に電力を供給する外部装置とを設けることによって、移動部材 5 a , 5 b の動作を切り替え、動作自由度の高い磁気アクチュエータ 4 1 a を実現することができる。

20

【 0 0 8 6 】

また、巻き数の異なるコイルを設けるほか、各回転移動磁石 6 a , 6 b が移動する磁界強度が異なるように設定して移動部材 5 a , 5 b の動作切り替えを行ってもよい。たとえば、図 2 9 の磁気アクチュエータ 4 1 b に示すように、固定磁石 7 と各回転移動磁石 6 a , 6 b との距離を変えて、各回転移動磁石 6 a , 6 b が移動する磁界強度が異なるように設定する。この場合、回転移動磁石 6 a は、厚さ D 1 の仕切りで固定磁石 7 と隔てられており、回転移動磁石 6 b は、D 1 よりも厚い厚さ D 2 の仕切りで固定磁石 7 と隔てられている。このため、回転移動磁石 6 b は、回転移動磁石 6 a と比較して、固定磁石 7 との間の引力の作用が低いため、回転移動磁石 6 a よりも弱い磁界強度の磁界の印加によって回転可能となる。

30

【 0 0 8 7 】

このため、図 3 0 に示すように、磁気アクチュエータ 4 1 b においては、時間 t 4 5 において、コイル 3 , 4 は、回転移動磁石 6 b が回転可能である磁界強度 G 1 1 よりも強い磁界強度の磁界を誘導領域 3 2 a , 3 2 b 内に印加することによって、回転移動磁石 6 b を回転させ、回転移動磁石 6 b と固定磁石 7 との間における反発力をもとに、回転移動磁石 6 b を移動させて、移動部材 5 b を ON 状態とする。そして、コイル 3 , 4 は、磁界強度 G 2 1 を下限として磁界強度を弱くし、移動部材 5 b の ON 状態を維持する。つぎに、コイル 3 , 4 は、図 3 0 の時間 t 4 6 において、回転移動磁石 6 a が回転可能である磁界強度 G 1 2 よりも強い磁界強度の磁界を誘導領域 3 2 a , 3 2 b 内に印加することによって、回転移動磁石 6 a を回転させ、回転移動磁石 6 a と固定磁石 7 との間における反発力をもとに、回転移動磁石 6 a を移動させて、移動部材 5 a を ON 状態とする。そして、コイル 3 , 4 は、磁界強度 G 2 2 を下限として誘導領域 3 2 a , 3 2 b 内に印加する磁界強度を弱くし、移動部材 5 a の ON 状態を維持する。そして、図 3 0 の時間 t 4 7 において、コイル 3 , 4 は、誘導領域 3 2 a , 3 2 b 内に印加する磁界の磁界強度を G 2 2 以下に弱めて、回転移動磁石 6 a を固定磁石 7 側に移動させて移動部材 5 a を OFF 状態とする。さらに、図 3 0 の時間 t 4 8 において、コイル 3 , 4 は、回転移動磁石 6 a に印加する磁界を停止し、回転移動磁石 6 b を固定磁石 7 側に移動させて移動部材 5 b を OFF 状態とする。

40

【 0 0 8 8 】

50

このように、回転移動磁石 6 a , 6 b と固定磁石 7 との間の距離を変えて回転移動磁石 6 a , 6 b が移動可能となる磁界強度を変えることによって、一組のコイルを用いるにもかかわらず移動部材 5 a , 5 b を別々に駆動させることができ、動作自由度の高い磁気アクチュエータ 4 1 b を実現することができる。

【 0 0 8 9 】

また、図 3 1 の磁気アクチュエータ 4 1 c に示すように、回転移動磁石 6 a , 6 b のサイズを変えて、回転移動磁石 6 a , 6 b が移動可能となる磁界強度を変えてもよい。磁気アクチュエータ 4 1 c においては、磁石サイズが S 2 である回転移動磁石 6 b よりも大きな磁石サイズ S 1 の回転移動磁石 6 a を備えることによって、回転移動磁石 6 b を回転移動磁石 6 a よりも弱い磁界強度の磁界の印加によって回転可能としている。また、図 3 2 の磁気アクチュエータ 4 1 d に示すように、回転移動磁石 6 a において、固定磁石 7 との間に設けられた仕切りと接触する面上に、摩擦力が高い高摩擦部材 8 を設けることによって、回転移動磁石 6 a , 6 b が移動可能となる磁界強度を変えてもよい。回転移動磁石 6 a は、回転移動磁石 6 b と比して回転時における摩擦力が高く回転が抑制されるため、回転移動磁石 6 b と比較し大きな磁界強度で回転可能となる。磁気アクチュエータ 4 1 c , 4 1 d においては、磁気アクチュエータ 4 1 b と同様に、図 3 0 に示すように誘導領域 3 2 a , 3 2 b に印加する磁界の磁界強度を変えることによって、移動部材 5 a , 5 b の駆動を制御することができる。

【 0 0 9 0 】

(変形例 4)

つぎに、実施の形態 1 における変形例 4 について説明する。図 3 3 は、変形例 4 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。図 3 3 に示すように、変形例 4 にかかる磁気アクチュエータ 5 1 a は、磁気アクチュエータ 1 と比して、回転移動磁石 6 における磁気アクチュエータ 5 1 a の径方向の回転を阻害しないように回転移動磁石 6 を内部に収容した筐体 5 6 と、この筐体 5 6 の下端に移動部材 5 が接続されている。また、ハウジング 5 2 内には、回転移動磁石 6 が配置され、この回転移動磁石 6 が図 3 3 に示す磁気アクチュエータ 5 1 a 内において図 3 3 の上下方向に移動可能とする内部空間である誘導領域 5 2 a が設けられている。また、固定磁石 7 は、磁気アクチュエータ 5 1 a の軸心に対して傾斜した角度で、磁気アクチュエータ 5 1 a 内に固定されている。

【 0 0 9 1 】

つぎに、磁気アクチュエータ 5 1 a の動作について説明する。まず、磁気アクチュエータ 5 1 a を OFF 状態から ON 状態とするためには、図 3 4 (1) に示すように、まず、コイル 3 , 4 は、回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度よりも強い磁界強度の磁界 M 9 を誘導領域 5 2 a 内に印加する。この結果、図 3 4 (1) の矢印 Y 2 5 に示すように、回転移動磁石 6 は、磁界 M 9 の磁界の向きにしたがって図 3 4 (1) の下方向に半回転する。そして、図 3 4 (2) に示すように、回転移動磁石 6 と固定磁石 7 との間において反発力 H 9 が発生する。この反発力 H 9 によって、回転移動磁石 6 は、図 3 4 (3) の矢印 Y 2 6 に示すように、誘導領域 5 2 a に沿って図 3 4 の下方向に移動する。この回転移動磁石 6 の移動によって、移動部材 5 が磁気アクチュエータ 5 1 a のハウジング 5 2 から突出し、磁気アクチュエータ 5 1 a が ON 状態となる。なお、磁気アクチュエータ 5 1 a の ON 状態を維持するためには、回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度よりも弱い磁界強度であって、回転移動磁石 6 の誘導領域 5 2 a の下端部における配置状態を維持できる程度に強い磁界強度で磁界を印加し続ける必要がある。

【 0 0 9 2 】

このように、変形例 4 によれば、固定磁石 7 の向きおよび誘導領域 5 2 a における回転移動磁石 6 の移動方向を変えることによって、磁気アクチュエータの径方向に移動部材 5 を移動することができ、さらに設計自由度の高い磁気アクチュエータを実現することが可能になる。

【 0 0 9 3 】

なお、図 3 5 の磁気アクチュエータ 5 1 b に示すように、ハウジング 5 2 b 内に誘導領

域 5 2 c を磁気アクチュエータ 5 1 b の軸心に対して傾斜した角度で設けることによって、移動部材 5 を磁気アクチュエータの軸心に対して傾斜した角度で駆動させることも可能である。この磁気アクチュエータ 5 1 b を OFF 状態から ON 状態とするためには、図 3 5 (1) に示すように、コイル 3 , 4 は、回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度よりも強い磁界強度の磁界 M 1 0 を誘導領域 5 2 c 内に印加し、図 3 5 (1) の矢印 Y 2 7 に示すように、回転移動磁石 6 を回転させる。そして、図 3 5 (2) に示すように、回転移動磁石 6 と固定磁石 7 との間において反発力 H 1 0 が発生し、この反発力 H 1 0 によって、回転移動磁石 6 は、図 3 5 (3) の矢印 Y 2 8 に示すように、誘導領域 5 2 c に沿って磁気アクチュエータの軸心に対して図 3 5 (3) の下方向に傾斜した角度で移動する。この回転移動磁石 6 の移動によって、移動部材 5 が磁気アクチュエータ 5 1 b のハウジング 5 2 b から突出し、磁気アクチュエータ 5 1 b が ON 状態となる。なお、磁気アクチュエータ 5 1 b の ON 状態を維持するためには、磁気アクチュエータ 5 1 a と同様に、回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度よりも弱い磁界強度であって、回転移動磁石 6 の誘導領域 5 2 c の下端部における配置状態を維持できる程度に強い磁界強度で磁界を印加し続ける必要がある。

10

【 0 0 9 4 】

(変形例 5)

つぎに、実施の形態 1 における変形例 5 について説明する。図 3 6 は、変形例 5 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。図 3 6 (1) に示すように、変形例 5 にかかる磁気アクチュエータ 6 1 は、磁気アクチュエータ 1 と比して、回転移動磁石 6 の表面上に、誘導領域 2 a と回転移動磁石 6 との摩擦を軽減する摩擦低減部材 9 を有する。さらに、誘導領域 2 a の内表面上においても、回転移動磁石 6 と接触する領域すべてに摩擦低減部材 9 が設けられている。このため、磁気アクチュエータ 6 1 においては、回転移動磁石 6 が、摩擦低減部材 9 が設けられていない場合と比較し、弱い磁界強度で回転可能となる。

20

【 0 0 9 5 】

したがって、図 3 6 (1) の矢印 Y 2 9 に示すように、コイル 3 , 4 は、回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度 G 1 よりも弱い磁界強度の磁界 M 1 1 を印加することによって、回転移動磁石 6 は回転可能である。さらに、回転移動磁石 6 の表面上に設けられた摩擦低減部材 9 と、誘導領域 2 a の表面上に設けられた摩擦低減部材 9 とが互いに接触するため、図 3 6 (2) および図 3 6 (3) に示すように、固定磁石 7 との間で発生した反発力 H 1 1 に起因する移動も円滑に行われ、図 3 6 (3) の矢印 Y 3 0 に示すように、移動部材 5 が磁気アクチュエータ 6 1 のハウジング 2 外に突出し ON 状態となる。

30

【 0 0 9 6 】

このように、変形例 6 によれば、摩擦低減部材 9 を設けて回転移動磁石 6 の移動時における摺動性を向上させることによって、磁気アクチュエータ 6 1 に印加する磁界の磁界強度を低減でき、エネルギー効率をさらに向上させた磁気アクチュエータ 6 1 を実現することができる。

【 0 0 9 7 】

なお、回転移動磁石 6 の表面上または誘導領域 2 a の内表面上のいずれかに摩擦低減部材 9 を設けた場合であっても、磁気アクチュエータ 1 と比較し、回転移動磁石 6 の移動時における摺動性を向上させることができるため、磁気アクチュエータのエネルギー効率を向上させることが可能になる。

40

【 0 0 9 8 】

(実施の形態 2)

つぎに、実施の形態 2 について説明する。図 3 7 は、実施の形態 2 にかかる磁気アクチュエータの正面図であり、図 3 8 は、図 3 7 における F - F 線で磁気アクチュエータを径方向に切断した図であり、図 3 9 は、図 3 7 における G - G 線で磁気アクチュエータを径方向に切断した図である。また、図 4 0 は、図 3 8 における H - H 線で磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。

50

【 0 0 9 9 】

図 3 7 に示すように、実施の形態 2 にかかる磁気アクチュエータ 2 0 1 においては、端部が閉塞された略円筒形状の外装部品であるハウジング 2 0 2 外部に、磁気を発生できるコイル 2 0 3 およびコイル 2 0 3 と相対して配置されたコイル 2 0 4 が固定されている。また、磁気アクチュエータ 2 0 1 は、磁気アクチュエータ 1 と同様に、ハウジング 2 0 2 の軸方向に移動可能である移動部材 5 を有する。

【 0 1 0 0 】

また、図 3 9 および図 4 0 に示すように、ハウジング 2 0 2 内においては、内部空間を仕切る仕切りを隔てて移動磁石 2 0 7 と相対するように回転磁石 2 0 6 が設けられている。回転磁石 2 0 6 は、磁気アクチュエータ 2 0 1 の軸心を中心として回転可能である。すなわち、回転磁石 2 0 6 は、ハウジング 2 0 2 に対して回転磁石 2 0 6 の磁化方向を含む平面内で回転可能に配置されており、回転磁石 2 0 6 の配置位置に対応してハウジング 2 0 2 外部に固定配置されたコイル 2 0 3 , 2 0 4 が誘導領域 2 0 2 a 内に発生させた磁界によって、図 3 8 の矢印に示すように磁気アクチュエータ 2 0 1 の径方向に回転可能である。

10

【 0 1 0 1 】

また、コイル 2 0 3 , 2 0 4 は、実施の形態 1 と同様に、図示しない接続する外部装置による電力の供給によって、回転磁石 2 0 6 に対して磁界を発生させる。そして、コイル 2 0 3 , 2 0 4 は、直線 1 c 2 に示すように、移動磁石 2 0 7 の磁化方向を示す直線 1 g 2 と所定の角度 θ を有するように設置される。所定の角度 θ は、実施の形態 1 と同様に、 60° 以下であることを要し、特に、 5° 以上 40° 以下であることが望ましく、さらに、 5° 以上 30° 以下とすることによって、コイル 2 0 3 , 2 0 4 が印加する磁界の磁界強度を弱くできるとともに、回転磁石 2 0 6 の安定した回転を実現することができる。

20

【 0 1 0 2 】

また、図 3 8 ~ 図 4 0 に示すように、ハウジング 2 0 2 内には、ハウジング 2 0 2 内の内部空間として移動磁石 2 0 7 の径サイズに対応した内径を有し、移動部材 5 が磁気アクチュエータ 2 0 1 のハウジング 2 0 2 内に引き込まれた場合に、移動部材 5 の右端部が突出しない程度の軸方向の長さを有する誘導領域 2 0 2 a が設けられている。移動磁石 2 0 7 は、この誘導領域 2 0 2 a 内にハウジング 2 0 2 に対して回転が拘束された状態で設置されている。また、移動磁石 2 0 7 は、ハウジング 2 0 2 の径方向に磁化方向が固定された状態で配置されている。移動磁石 2 0 7 は、凹部 2 0 7 t を有する。誘導領域 2 0 2 a の内表面には、突起部 2 0 2 b が設けられており、この突起部 2 0 2 b と移動磁石 2 0 7 の凹部 2 0 7 t とが噛み合うことによって、図 3 9 の矢印に示すように、移動磁石 2 0 7 における磁気アクチュエータ 2 0 1 の径方向の回転が拘束される。このため、移動磁石 2 0 7 は、回転することなく、誘導領域 2 0 2 a 内を図 4 0 の左右方向に移動する。したがって、移動磁石 2 0 7 に接続する移動部材 5 も、回転することなく磁気アクチュエータ 2 0 1 の内外を出入する。

30

【 0 1 0 3 】

つぎに、図 4 1 および図 4 2 を参照して、磁気アクチュエータ 2 0 1 の動作について説明する。まず、図 4 0 に示す OFF 状態の磁気アクチュエータ 2 0 1 を ON 状態にするには、図 4 1 に示すように、コイル 2 0 3 , 2 0 4 は、回転磁石 2 0 6 が回転可能である磁界強度の磁界 M 1 2 を磁気アクチュエータ 2 0 1 の径方向に印加する。この結果、回転磁石 2 0 6 は、磁界 M 1 2 によって、矢印 Y 3 1 に示すように、磁界 M 1 2 の磁界の向きにしたがって図 4 1 の下方向に半回転する。この結果、回転磁石 2 0 6 と移動磁石 2 0 7 との間において反発力 H 1 2 が発生する。

40

【 0 1 0 4 】

移動磁石 2 0 7 との間が発生した反発力 H 1 2 によって、回転磁石 2 0 6 は、図 4 2 の矢印 Y 3 2 に示すように、誘導領域 2 0 2 a に沿って図 4 2 の右方向に移動する。回転磁石 2 0 6 に接続する移動部材 5 は、回転磁石 2 0 6 の右方向の移動にともなって、図 4 2

50

の矢印 Y 3 3 に示すように、磁気アクチュエータ 2 0 1 の右側面から図 4 2 の右方向に突出する。この結果、磁気アクチュエータ 2 0 1 が ON 状態とされる。そして、磁気アクチュエータ 2 0 1 においては、磁気アクチュエータ 1 と同様に、移動部材 5 を突出させて ON 状態となった後に、コイル 2 0 3 , 2 0 4 が、回転磁石 2 0 6 が回転可能である磁界強度よりも強度が低い回転磁石 2 0 6 が再度半回転しない程度の磁界強度を印加することによって、ON 状態を維持することが可能である。さらに、磁気アクチュエータ 2 0 1 においては、磁気アクチュエータ 1 と同様に、コイル 2 0 3 , 2 0 4 による磁界の印加を停止することによって、ON 状態から OFF 状態にすることが可能である。

【 0 1 0 5 】

このように、実施の形態 2 によれば、回転磁石 2 0 6 と移動磁石 2 0 7 との間に生じた反発力を利用して磁気アクチュエータ 2 0 1 を駆動するため、実施の形態 1 における効果と同様の効果を奏することが可能になる。また、実施の形態 2 によれば、磁気アクチュエータ 2 0 1 動作時に移動部材 5 が回転しないため、移動部材 5 を回転させるべきではない場合に適用することが可能になり、さらに設計の自由度を向上させることが可能になる。また、磁気アクチュエータ 2 0 1 においては、磁界を発生させるコイル 3 , 4 を誘導領域 2 a に対応する領域すべてに配置した磁気アクチュエータ 1 と比して、コイル 2 0 3 , 2 0 4 を回転磁石 2 0 6 近傍に設ければ足りるため、コイルを小型化でき、さらにエネルギー効率を向上させることができる。

【 0 1 0 6 】

(変形例 1)

つぎに、実施の形態 2 における変形例 1 について説明する。図 4 3 は、変形例 1 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。図 4 3 に示すように、変形例 1 にかかる磁気アクチュエータ 2 1 1 は、磁気アクチュエータ 2 0 1 と比して、回転が拘束された状態でハウジング 2 1 2 内に設置された移動磁石 2 0 7 の左側に配置された回転磁石 2 0 6 a とともに、回転が拘束された移動磁石 2 0 7 の右側に配置された回転磁石 2 0 6 b の二つの回転磁石を有する。この回転磁石 2 0 6 a , 2 0 6 b は、ハウジング 2 1 2 に対して各磁化方向を含む平面内で回転可能に設置される。また、ハウジング 2 1 2 外には、回転磁石 2 0 6 a に磁界を印加するコイル 2 0 3 a , 2 0 4 a と、回転磁石 2 0 6 b に磁界を印加するコイル 2 0 3 b , 2 0 4 b が設置されている。コイル 2 0 3 a , 2 0 4 a およびコイル 2 0 3 b , 2 0 4 b は、コイル 2 0 3 , 2 0 4 と同様に、移動磁石 2 0 7 の磁化方向を示す直線 1 g 2 と 6 0 ° 以下の所定の角度 2 を有するように設置される。また、磁気アクチュエータ 2 1 1 においては、磁気アクチュエータ 2 0 1 と比して、移動部材 5 は、移動磁石 2 0 7 の径方向の端部に接続しており、磁気アクチュエータ 2 1 1 外に常に突出した状態で、図 4 3 の左右方向に移動可能である。コイル 2 0 3 a , 2 0 4 a は、図示しない第 1 の電力供給部によってそれぞれの磁界の発生を制御されている。コイル 2 0 3 b , 2 0 4 b は、図示しない第 2 の電力供給部によってそれぞれの磁界の発生を制御されている。

【 0 1 0 7 】

つぎに、図 4 4 および図 4 5 を参照して、磁気アクチュエータ 2 1 1 の動作について説明する。図 4 4 は、コイル 2 0 3 a , 2 0 4 a , 2 0 3 b , 2 0 4 b が印加する磁界強度の時間依存を示す図であり、図 4 5 は、図 4 3 に示す磁気アクチュエータ 2 1 1 の軸方向の断面図である。図 4 4 における曲線 1 2 1 は、コイル 2 0 3 a , 2 0 4 a が印加する磁界の磁界強度を示し、曲線 1 2 2 は、コイル 2 0 3 b , 2 0 4 b が印加する磁界の磁界強度を示す。

【 0 1 0 8 】

まず、移動部材 5 を図 4 5 (1) に示す位置 P 1 に位置させる場合について説明する。図 4 4 の曲線 1 2 2 および図 4 5 (1) に示すように、時間 t 2 1 1 において、コイル 2 0 3 b , 2 0 4 b は、回転磁石 2 0 6 b に対して、回転磁石 2 0 6 b が回転可能である磁界強度 G 3 であって移動磁石 2 0 7 の磁界の向きと一致する向きの磁界 M 1 3 を印加する。このため、回転磁石 2 0 6 b は、図 4 5 (1) に示すように、磁界 M 1 3 の磁界と同じ

向きとなり、回転磁石 206b と移動磁石 207 との間において反発力 H13 が発生する。移動磁石 207 は、この反発 H13 によって誘導領域 212a の左側の位置 P1 に移動することとなる。ここで、回転磁石 206a には、磁界が印加されていないため、回転磁石 206a は移動磁石 207 の磁界の向きと逆となるように回転する。この結果、移動磁石 207 と回転磁石 206a との間が発生した引力によって、移動磁石 207 に接続する移動部材 5 は、図 45 (1) に示すように、誘導領域 212a の左側の位置 P1 に安定して位置することができる。このように、移動部材 5 を誘導領域 212a の左側の位置 P1 に移動させるためには、コイル 203b, 204b に所定強度の磁界を発生させればよい。

【0109】

つぎに、移動部材 5 を図 45 (2) に示す位置 P2 に移動させる場合について説明する。図 44 の曲線 121 および図 45 (2) に示すように、時間 t212 において、コイル 203a, 204a は、回転磁石 206a に対して、回転磁石 206a が回転可能である磁界強度 G3 以上であって移動磁石 207 の磁界の向きと一致する向きの磁界 M14 を印加する。このため、回転磁石 206a は、図 45 (2) に示すように、磁界 M14 の磁界と同じ向きとなり、回転磁石 206a と移動磁石 207 との間において反発力 H14 が発生する。移動磁石 207 は、この反発力 H14 の作用によって図 45 (2) に示す矢印 Y35 の方向に移動する。さらに、図 44 および図 45 (2) に示すように、コイル 203b, 204b における磁界印加は継続するため、移動磁石 207 に接続する移動部材 5 は、回転磁石 206a との間の反発 H14 および回転磁石 206b との間の反発力 H13 の双方の作用によって、誘導領域 212a 中央の位置 P2 に位置可能となる。このように、移動部材 5 を誘導領域 212a の中央の位置 P2 に移動させるためには、コイル 203a, 204a およびコイル 203b, 204b の双方に所定強度の磁界を発生させればよい。

【0110】

つぎに、移動部材 5 を図 45 (3) に示す位置 P3 に位置させる場合について説明する。図 44 の曲線 122 および図 45 (3) に示すように、時間 t213 において、コイル 203b, 204b による磁界の印加を停止する。このため、回転磁石 206a のみに、回転磁石 206b が回転可能である磁界強度 G3 以上であって移動磁石 207 の磁界の向きと一致する向きの磁界 M14 が印加されている。したがって、図 45 (3) に示すように、回転磁石 206a は、移動磁石 207 の磁界の向きと一致する向きを維持するため、回転磁石 206a と移動磁石 207 との間における反発力 H14 は維持されたままである。この結果、移動磁石 207 は、この反発力 H14 によって誘導領域 212a の右側の位置 P3 に移動することとなる (図 45 (3) の矢印 Y37 参照)。なお、回転磁石 206b には、磁界が印加されていないため、回転磁石 206b は移動磁石 207 の磁界の向きと逆となるように回転する (図 45 (3) の矢印 Y36 参照)。この結果、移動磁石 207 と回転磁石 206b との間が発生した引力によって、移動磁石 207 に接続する移動部材 5 は、図 45 (3) に示すように、誘導領域 212a の右側の位置 P3 に安定して位置することができる。このように、移動部材 5 を誘導領域 212a の中央の位置 P3 に移動させるためには、コイル 203a, 204a に所定強度の磁界を発生させればよい。

【0111】

このように、変形例 1 によれば、各コイルにおける磁界の発生を制御することによって、移動部材 5 の 3 種類の配置位置を制御することが可能になり、被駆動装置に対してさらに複雑な制御を行なうことが可能になる。

【0112】

(変形例 2)

つぎに、実施の形態 2 における変形例 2 について説明する。図 46 は、変形例 2 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。図 46 に示すように、変形例 2 にかかる磁気アクチュエータ 221 は、磁気アクチュエータ 201 と比して、ハウジング 222 内に、回転磁石 206 が設置された誘導領域 222a を有する。この誘導領域 222a

は、回転磁石 206 と移動磁石 207 との間に発生した反発力によって回転磁石 206 が相対的に移動する方向を制御する。このため、回転磁石 206 が磁気アクチュエータ 221 の軸方向に移動可能である。そして、磁気アクチュエータ 221 は、移動磁石 207 に接続する移動部材 5a とともに、回転磁石 206 に接続する移動部材 5b をさらに備える。移動部材 5b は、回転磁石 206 の回転にともなって回転する。

【0113】

つぎに、図 47 を参照して磁気アクチュエータ 221 の動作について説明する。図 47 (1) に示すように、コイル 203, 204 は、回転磁石 206 が回転可能である磁界強度であって移動磁石の磁界の向きと一致する向きの磁界 M15 を回転磁石 206 に印加する。この場合、回転磁石 206 は、図 47 (1) の矢印 Y38 に示すように、磁界 M15 にしたがって図 47 (1) の下方向に半回転する。この結果、回転磁石 206 と移動磁石 207 との間において反発力 H15 が発生する。そして、発生した反発力 H15 によって、移動磁石 207 は、図 47 (2) の矢印 Y39 に示すように、誘導領域 202a に沿って図 47 (2) の右方向に移動し、移動部材 5a は、移動磁石 207 の右方向の移動にともなって、図 47 (2) の右方向に突出する。また、発生した反発力 H15 によって、回転磁石 206 は、図 47 (2) の矢印 Y40 に示すように、誘導領域 222a に沿って図 47 (2) の左方向に移動し、移動部材 5b は、回転磁石 206 の移動にともなって、図 47 (2) の左方向に突出する。

【0114】

このように、変形例 2 によれば、回転磁石 206 に対しても誘導領域 222a を設けることによって、移動部材による 2 方向の同時駆動が可能になるため、磁気アクチュエータ 201 と比して、省スペース化を図ることが可能になる。

【0115】

(実施の形態 3)

つぎに、実施の形態 3 について説明する。図 48 は、実施の形態 3 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。図 49 は、図 48 に示す磁気アクチュエータを I-I 線で径方向に切断した断面図である。

【0116】

図 48 に示すように、実施の形態 3 にかかる磁気アクチュエータ 301 は、回転移動磁石 6 と、回転可能である回転磁石 206 とを有する。回転移動磁石 6 は、誘導領域 2a 内に設置され回転し誘導領域 2a 内を磁気アクチュエータ 301 の軸方向に移動可能である。回転磁石 206 と回転移動磁石 6 とは、ハウジング 302 に対して磁化方向を含む平面内でそれぞれ回転可能に配置されている。また、回転磁石 206 は、エンコーダ 310 と接続している。エンコーダ 310 は、回転磁石 206 の回転動作にともなって回転する。また、回転移動磁石 6 は、回転磁石 206 と比してサイズが大きい。言い換えると、回転磁石 206 と回転移動磁石 6 とは、それぞれ異なる磁界強度を有する。このため、回転移動磁石 6 は、回転磁石 206 が回転可能となる磁界強度よりも強い磁界強度の磁界が印加されることによって回転可能になる。

【0117】

図 49 に示すように、磁気アクチュエータ 301 は、コイル 303a, 304a、コイル 303b, 304b、コイル 303c, 304c、コイル 303d, 304d の 4 組のコイルを有する。この各組のコイルは、回転移動磁石 6 および誘導領域 2a に対して磁界を順次発生させることによって、回転移動磁石 6 および回転磁石 206 が回転可能な平面内に複数の磁界を発生して、磁気アクチュエータ 301 の軸心を中心に回転する回転磁界を印加できる。磁気アクチュエータ 301 においては、磁気アクチュエータ 301 に印加する磁界の磁界強度を変えることによって、図 48 の上図に示す A 状態あるいは図 48 の下図に示す B 状態のいずれかの状態で、回転磁石 206 を回転させ、エンコーダ 310 を回転させることが可能である。

【0118】

つぎに、図 48、図 49 とともに図 50、図 51 を参照して、磁気アクチュエータ 30

1の動作について説明する。図50の曲線131は、コイル303a, 304a、コイル303b, 304b、コイル303c, 304c、コイル303d, 304dのうち、コイル303a, 304aが印加する磁界強度の時間依存を示す図であり、図51は、図50に示す時間t312~t313における磁気アクチュエータ301の軸方向の断面図である。

【0119】

まず、図50の時間t311~t312においては、曲線131に示すように、コイル303a, 304a、コイル303b, 304b、コイル303c, 304c、コイル303d, 304dの各組のコイルに磁界強度G41を下回る磁界強度の磁界を順次発生させ、磁気アクチュエータ301に回転磁界M16を印加する。この場合、印加される回転磁界M16の磁界強度が弱いので、回転磁石206と回転移動磁石6とは、互いの引力によって仕切りを介して一体となって回転する。この結果、図48の上図における矢印Y41に示すように、回転磁石206に接続するエンコーダ310は、回転磁石206の回転にともなって回転する。

【0120】

つぎに、移動部材5を突出させ磁気アクチュエータ301をON状態とするためには、回転移動磁石6および回転磁石206の磁化方向を検出し、実施の形態1と同様に、検出した磁化方向との角度差が60°以内となる強磁界を発生させる。たとえば、検出した磁化方向が図49に示す直線1m3である場合には、この直線1m3と60°以内の角度3を有する直線1g3に対応するコイル303a, 304aが強磁界を発生する。この場合、エンコーダ310の回転の有無によって、回転磁石6が回転することを確認してから、移動部材5を突出させるための磁界を印加する。図50の時間t312において、図51(1)に示すように、コイル303a, 304aは、誘導領域2a内の径方向に、回転移動磁石6が印加される磁界の向きと同一の向きに固定される磁界強度G42を少なくとも超える磁界強度の磁界M18を印加する。この場合、回転移動磁石6は、図51(1)の矢印Y43に示すように、磁界M18の向きにしたがって、図51(1)の下方方向に磁界が向くように回転する。この結果、回転移動磁石6と回転磁石206との間において反発力H18が発生する。

【0121】

この反発力H18によって、回転移動磁石6と回転磁石206とは反発し、図51(2)の矢印Y44に示すように、回転移動磁石6は、誘導領域2aに沿って、図51(2)の右方向に移動する。この場合、移動部材5も回転移動磁石6の移動にしたがって、磁気アクチュエータ301のハウジング302外に突出し、磁気アクチュエータ301はON状態となる。

【0122】

さらに、磁気アクチュエータ301をON状態としたまま移動部材5を回転させる場合について説明する。この場合、図50の時間t313において、図48の下図に示すように、コイル303a, 304a、コイル303b, 304b、コイル303c, 304c、コイル303d, 304dの各組のコイルに磁界強度G41を上回る磁界強度の磁界を順次発生させ、磁気アクチュエータ301に回転磁界M17を印加する。この磁界強度G41は、図48の上図に示すA状態に変化する閾値である。この磁界強度G41を上回る磁界強度の回転磁界M17を印加し続けることによって、図48の下図に示すB状態を維持することができ、図48の下図における矢印Y42に示すように、磁気アクチュエータ301をON状態としたまま移動部材5を回転させることができる。また、回転磁界M17の印加によって、回転磁石206も回転するため、回転磁石206に接続するエンコーダ310の回転を検出することによって、移動部材5の回転動作が正常に行われているかを判断することが可能になる。

【0123】

このように、実施の形態3によれば、回転磁石206にエンコーダ310を接続することによって、エンコーダ310による回転動作と移動部材5による突出動作の2種類の動

作が可能になるため、駆動装置に対してさらに複雑な制御を行なうことが可能になる。

【 0 1 2 4 】

(変形例 1)

つぎに、実施の形態 3 における変形例 1 について説明する。図 5 2 は、変形例 1 にかかる磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。図 5 2 に示すように、変形例 1 にかかる磁気アクチュエータ 3 1 1 は、磁気アクチュエータ 3 0 1 と比して、回転移動磁石 6 の回転磁石 2 0 6 側の表面上に高摩擦部材 8 を設けた構造を有する。回転移動磁石 6 は、回転磁石 2 0 6 側の仕切りと接触していた場合には、高摩擦部材 8 によって回転が拘束される。

【 0 1 2 5 】

このため、図 5 2 (1) に示すように、回転磁界 M 1 6 が印加されていた場合であっても、回転移動磁石 6 は回転しない。そして、図 5 2 (2) に示すように、強い磁界強度である磁界 M 1 8 が印加されることによって、磁界 M 1 8 の磁界の向きにしたがって矢印 Y 4 3 a のように回転磁石 2 0 6 が回転し、回転移動磁石 6 の磁界の向きと回転磁石 2 0 6 の磁界の向きとが一致する。この結果、回転移動磁石 6 と回転磁石 2 0 6 との間に反発力 H 1 8 が発生し、図 5 2 (3) に示すように、反発力 H 1 8 によって、回転移動磁石 6 が回転磁石 2 0 6 側の仕切りから離れて、図 5 2 (3) の右方向に移動し、磁気アクチュエータ 3 1 1 は、ON 状態となる。この場合、回転移動磁石 6 表面上の高摩擦部材 8 が回転磁石 2 0 6 側の仕切りから離れるため、回転移動磁石 6 は、回転の拘束が解除され、回転可能になる。この結果、図 5 2 (3) に示すように、回転移動磁石 6 は、回転磁界 M 1 7 の印加によって、回転磁石 2 0 6 とともに例えば図 5 2 (3) の矢印 Y 4 5 の方向に回転する。

【 0 1 2 6 】

このように、変形例 1 によれば、回転移動磁石 6 の回転磁石 2 0 6 側に高摩擦部材 8 を設けることによって、移動部材 5 が突出して磁気アクチュエータ 3 1 1 が ON 状態となった場合にのみ、回転移動磁石 6 を回転させることが可能になる。

【 0 1 2 7 】

また、図 5 3 の磁気アクチュエータ 3 2 1 に示すように、回転移動磁石 6 において、回転磁石 2 0 6 側と逆側の面に高摩擦部材 8 を設けてもよい。図 5 3 (1) に示すように、回転磁界 M 1 6 を印加された場合、回転移動磁石 6 は、回転磁石 2 0 6 側に位置するため、高摩擦部材 8 は他の部材と接触することがない。この場合、回転移動磁石 6 は、高摩擦部材 8 による回転の拘束を受けることがないため、矢印 Y 4 6 に示すように、矢印 Y 4 1 のように回転する回転磁石 2 0 6 と同様に回転可能である。一方、図 5 3 (2) に示すように、磁気アクチュエータ 3 2 1 が ON 状態である場合、すなわち、移動部材 5 が磁気アクチュエータ 3 2 1 のハウジング 3 0 2 外に突出した状態である場合、回転移動磁石 6 上の高摩擦部材 8 とハウジング 3 0 2 の内表面が接触した状態となる。この場合に、磁気アクチュエータ 3 2 1 に回転磁界 M 1 7 が印加された場合、回転移動磁石 6 の回転が拘束され、回転磁石 6 のみが矢印 Y 4 2 に示すように回転する。

【 0 1 2 8 】

磁気アクチュエータ 3 2 1 によれば、回転移動磁石 6 に対し回転磁石 2 0 6 側と逆側に高摩擦部材 8 を設けることによって、移動部材 5 が磁気アクチュエータ 3 2 1 のハウジング 3 0 2 内に引き入れられ磁気アクチュエータ 3 2 1 が OFF 状態となった場合にのみ、回転移動磁石 6 を回転させることが可能になる。このように、誘導領域 2 a 内に、回転移動磁石 6 が回転磁石 2 0 6 から引力または反発力を受けるいずれかの状態である場合に、ハウジングに対して回転移動磁石 6 の磁化方向を含む平面内の回転を拘束する高摩擦部材を備えることによって、回転移動磁石 6 の回転を拘束した動作を実現することができる。

【 0 1 2 9 】

(実施の形態 4)

つぎに、実施の形態 4 について説明する。実施の形態 1 ~ 3 については、磁気アクチュエータ本体について説明したが、実施の形態 4 においては、実施の形態 1 ~ 3 において説

10

20

30

40

50

明した磁気アクチュエータを、被検体内に挿入されて被検体内で医療行為を行なうことができるカプセル型内視鏡に応用した場合について具体的に説明する。

【0130】

図54は、実施の形態4におけるカプセル誘導システムの構成を示す模式図である。図54に示すように、実施の形態4におけるカプセル誘導システム400は、被検体の口から飲み込まれることによって被検体内の体腔内に導入され外部装置と通信するカプセル型のカプセル型内視鏡401と、マトリクス上に固定配置された位置検出用コイル402と、被検体周囲に設けられ3次元の回転磁界を発生できる磁界発生部403と、カプセル型内視鏡401から送信された画像情報を含む各情報に対応する信号を受信する受信部411と、位置検出用コイル402に誘起された電圧をもとに磁界発生部403に対するカプセル型内視鏡401の位置および姿勢を算出して検出する位置算出部412と、カプセル誘導システム400の各構成部位を制御する制御部413と、カプセル型内視鏡401によって撮像された画像を表示出力する表示部415と、カプセル誘導システム400における各種操作を指示する指示情報を制御部413に入力する入力部416と、カプセル型内視鏡401によって撮像された画像情報および位置算出部412によって算出されたカプセル型内視鏡401の位置情報を記憶する記憶部417と、位置検出用コイル402および磁界発生部403に關与する磁界を制御する磁界制御部418と、磁界制御部418の制御にしたがった電力を位置検出用コイル402および磁界発生部403に供給する電力供給部419を備える。

【0131】

つぎに、実施の形態4にかかるカプセル型内視鏡401について説明する。図55は、図54に示すカプセル型内視鏡401の内部構造を示す模式図である。図55に示すように、カプセル型内視鏡401は、位置検出のための磁界を発する位置検出用発振コイル421と、位置検出用の所定の体腔内を撮像する撮像系422と、受信部411に所定の信号を送信するアンテナ423と、カプセル型内視鏡401の各構成部位に電力を供給する電池424と、薬剤426を貯蔵するバルーン425と、バルーン425内に貯蔵された薬剤426を被検体内の所望部位に注射するための針427と、針427による薬剤の注射を制御する局注機構430とを備える。ここで、局注機構430内に、実施の形態1において説明された磁気アクチュエータ1が応用されている。

【0132】

つぎに、図56(1)を参照して、局注機構430について説明する。略円筒形状を有する局注機構430は、図56に示すように、回転移動磁石6と、局注機構430の径方向に磁化方向が固定して配置された固定磁石7と、突出時にバルーン425における薬剤を注入する注入口434と接続する貫通穴433を有する針427を有する。回転移動磁石6は、局注機構430の径方向に回転可能であり、局注機構430内に設けられた中空領域である誘導領域2a内を上下方向に移動可能である。固定磁石7は、局注機構430の径方向と一致する向きの磁界を有するように配置されている。針427は、回転移動磁石6の下端部に接続し、回転移動磁石6における図56の上下方向の移動にともなって図56の上下方向に移動する。また、局注機構430は、磁気アクチュエータ1と異なり、回転移動磁石6が回転可能である磁界を発生する磁界発生部403は、局注機構430が設けられたカプセル型内視鏡401を飲み込んだ被検体外部に設置されている。また、磁気アクチュエータ1におけるハウジング2は、被検体内に挿入されて被検体内で医療行為を行なうことができるカプセル型内視鏡401本体に対応する。なお、カプセル型内視鏡401は、被検体内の体腔内を移動するため、被検体外部に設置された磁界発生部403に対する相対位置を変更することができ、磁界発生部403は、磁界制御部418の制御のもと、3次元の回転磁界を発生できるため、複数方向の磁界を発生可能である。

【0133】

そして、図56を参照して、局注機構430の動作について説明する。カプセル誘導システム400においては、カプセル型内視鏡401から送信された画像情報において、操作者が病変を発見した場合には、入力部416の操作により、病変部への薬剤注入を指示

する。この場合、カプセル誘導システム 400 においては、磁界制御部 418 の制御によって、電力供給部 419 によって磁界発生部 403 に電力が供給され、磁界発生部 403 から磁界 M51 が発生される。すなわち、図 56 (1) に示すように、針 427 が局注機構 430 に収納された状態のカプセル型内視鏡 401 に対して、図 56 (2) に示す磁界 M51 が磁界発生部 403 から発生される。また、磁界発生部 403 は、位置算出部 412 によって算出されたカプセル型内視鏡 401 における固定磁石 7 の磁化方向に対し 60° 以下の角度差を有する磁界 M51 を発生させる。この磁界 M51 は、回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度であるとともに、図 56 (2) の右方向の向きに示されたカプセル型内視鏡 401 の方向に対し 60° 以下の角度差を有する磁界である。

【0134】

このため、図 56 (2) の矢印 Y51 に示すように、回転移動磁石 6 は、磁界 M51 の磁界の向きにしたがって図 56 (2) の右方向に半回転する。回転移動磁石 6 が半回転することによって、局注機構 430 の軸心の左側に位置していた貫通穴 433 が局注機構 430 の軸心の右側に位置する。そして、図 56 (2) に示すように、回転移動磁石 6 と固定磁石 7 との間において反発力 H51 が発生し、回転移動磁石 6 は、図 56 (3) に示すように、誘導領域 2a に沿って図 56 (3) の下方向に移動する。これにともなって、図 56 (3) の矢印 Y52 に示すように、回転移動磁石 6 に接続する針 427 も図 56 (3) の下方向に移動する。針 427 の下方向の移動によって、局注機構 430 の軸心の右側に位置していた貫通穴 433 も下方向に移動し、注入口 434 と接続する。この結果、図 56 (3) の矢印 Y53 に示すように、バルーン 425 内の薬剤 426 が注入口 434 および貫通穴 433 を介して、針 427 内部から被検体内の所望部位に注入される。

【0135】

このように、実施の形態 4 によれば、複雑な水密機構を備える必要がなく、カプセル型内視鏡 401 内に磁石を設置した簡易な構造によって、針 427 による薬剤 426 の注入制御を可能にする。また、実施の形態 4 によれば、回転移動磁石 6 と固定磁石 7 との間に生じた反発力を利用して、針 427 をカプセル型内視鏡 401 外に突出させるため、カプセル型内視鏡 401 内の電池 424 を使用する必要がない。このため、実施の形態 4 によれば、カプセル型内視鏡 401 内の電池 424 容量を増加させる必要がないため、カプセル型内視鏡 401 の小型化を可能にし、被検体内への挿入性を向上させることができる。

【0136】

(変形例 1)

つぎに、図 57 を参照して、実施の形態 4 における変形例 1 について説明する。変形例 1 においては、磁気アクチュエータ 1 を留置カプセルにおける薬剤放出について適用した場合について説明する。

【0137】

図 57 に示すように、変形例 1 にかかる留置用のカプセル型内視鏡 401 a においては、被放出部 441 にカプセル型内視鏡 401 a を固定させるための固定部 442 と、バルーン 425 内の薬剤 426 を注入する注入口 434 と針 427 との間に開閉可能である膜 443 とが設けられている。

【0138】

回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度の磁界がカプセル型内視鏡 401 a に印加されていない場合には、バルーン 425 と膜 443 との間に設けられカプセル型内視鏡 401 a の径方向に磁化方向が固定された固定磁石 7 との間に生じる引力によって、回転移動磁石 6 は、図 57 (1) における誘導領域 2a の上方向に安定して位置する。この場合、回転移動磁石 6 と固定磁石 7 とが引き合い回転移動磁石 6 が誘導領域 2a の上方向に位置することによって、回転移動磁石 6 と注入口 434 の間に設けられた膜 443 は、注入口 434 を塞ぐこととなる。

【0139】

そして、図 57 (2) に示すように、磁界発生部 403 が位置算出部 412 によって算出されたカプセル型内視鏡 401 a における固定磁石 7 の磁化方向に対し 60° 以下の角

10

20

30

40

50

度差を有するとともに回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度の磁界 M 5 2 を発生させることによって、回転移動磁石 6 は、磁界 M 5 2 の磁界の向きにしたがって、図 5 7 (2) の矢印 Y 5 4 に示すように、図 5 7 (2) の右方向に半回転する。図 5 7 (2) に示すように、回転移動磁石 6 が半回転することによって、回転移動磁石 6 と固定磁石 7 との間において反発力 H 5 2 が発生し、回転移動磁石 6 は、図 5 7 (2) の矢印 Y 5 5 に示すように、誘導領域 2 a に沿って図 5 7 (3) の下方向に移動する。これにともなって、図 5 7 (3) に示すように、回転移動磁石 6 によって注入口 4 3 4 を塞いでいた膜 4 4 3 も下方向にたわむ。この結果、図 5 7 (3) の矢印 Y 5 6 に示すように、膜 4 4 3 によって塞がれていた注入口 4 3 4 が開放され、バルーン 4 2 5 内の薬剤 4 2 6 は、注入口 4 3 4 を介して針 4 2 7 に吐出され、針 4 2 7 から被放出部 4 4 1 内の所望部位に注入される。

10

【 0 1 4 0 】

さらに、磁界発生部 4 0 3 による磁界の印加を停止することによって、回転移動磁石 6 は、固定磁石 7 との引力によって誘導領域 2 a 内を図 5 7 の上方向に移動し、これにともなって、膜 4 4 3 が注入口 4 3 4 を塞ぐ。この結果、バルーン 4 2 5 内の薬剤 4 2 6 の放出が停止する。

【 0 1 4 1 】

このように、変形例 1 によれば、注入口 4 3 4 を開閉可能である膜 4 4 3 を挟んで固定磁石 7 および回転移動磁石 6 を設けることによって、膜 4 4 3 の開閉を行なって薬剤 4 2 6 のカプセル型内視鏡 4 0 1 a の放出を制御することが可能になる。

【 0 1 4 2 】

20

(変形例 2)

つぎに、図 5 8 を参照して、実施の形態 4 における変形例 2 について説明する。変形例 2 においては、図 5 8 (1) に示すように、高周波磁場を印加することによって組織を焼くことができる高周波加熱治療カプセルについて磁気アクチュエータ 1 を適用した場合について説明する。図 5 8 に示すように、変形例 2 にかかる高周波加熱治療カプセルであるカプセル型内視鏡 4 0 1 b は、回転移動磁石 6 に接続し高周波磁場で発熱可能である高周波発熱部材 4 5 2 を備える。高周波発熱部材 4 5 2 の突出状況および高周波発熱部材 4 5 2 が組織を焼く様子は、撮像系 4 2 2 によって確認可能である。また、位置検出用発振コイル 4 2 1 の検出方向は、カプセル型内視鏡 4 0 1 b の径方向であり、カプセル型内視鏡 4 0 1 b の径方向に回転可能に設置された回転移動磁石 6 を回転させるために要する磁界の向きと一致している。このため、位置算出部 4 1 2 は、回転移動磁石 6 の磁界の向きは検出した位置検出用発振コイル 4 2 1 と同じ向きであると判断することが可能である。

30

【 0 1 4 3 】

図 5 8 (1) において撮像系 4 2 2 の観察により治療対象である組織にカプセル型内視鏡 4 0 1 b が到達した場合、図 5 8 (2) に示すように、磁界発生部 4 0 3 は、位置算出部 4 1 2 によって算出されたカプセル型内視鏡 4 0 1 b の軸方向に対し 6 0 ° 以下の角度差を有するとともに回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度の磁界 M 5 3 を発生させる。磁界発生部 4 0 3 が発生する磁場は、静磁場である。この結果、回転移動磁石 6 は、磁界 M 5 3 の磁界の向きにしたがって、図 5 8 (2) の矢印 Y 5 7 a に示すように、図 5 8 (2) の上方向に半回転する。そして、図 5 8 (2) に示すように、回転移動磁石 6 が半回転することによって、回転移動磁石 6 と固定磁石 7 との間において反発力 H 5 3 が発生し、回転移動磁石 6 は、図 5 8 (3) の矢印 Y 5 7 b に示すように、誘導領域 2 a に沿って図 5 8 (3) の右方向に移動する。これにともなって、図 5 8 (3) に示すように、回転移動磁石 6 に接続する高周波発熱部材 4 5 2 も図 5 8 (3) の右方向に移動し、カプセル型内視鏡 4 0 1 b 外に突出する。そして、磁界発生部 4 0 3 は、カプセル型内視鏡 4 0 1 b に高周波磁場 W b を印加することによって高周波発熱部材 4 5 2 を発熱させ、この結果、治療対象である組織を焼くことが可能になる。

40

【 0 1 4 4 】

このように、変形例 2 によれば、磁場発生部 4 0 3 が発生する周波数を制御し磁界発生部 4 0 3 が発生した各周波数に応じて回転移動磁石 6 に接続する高周波発熱部材の突出お

50

よび高周波発熱部材の発熱という異なる動作を行なうことが可能になる。

【 0 1 4 5 】

また、図 5 9 (1) に示すように、位置検出用発振コイル 4 2 1 c の検出方向が、カプセル型内視鏡 4 0 1 c の軸方向であり、カプセル型内視鏡 4 0 1 c の径方向に回転可能に設置された回転移動磁石 6 を回転させるために要する磁界の向きと一致しないカプセル型内視鏡 4 0 1 c について説明する。

【 0 1 4 6 】

この場合、図 5 9 (2) に示すように、磁界発生部 4 0 3 は、位置算出部 4 1 2 によって算出されたカプセル型内視鏡 4 0 1 c の方向に垂直な平面内で回転磁界 M 5 3 a を発生させる。この結果、回転移動磁石 6 は、磁界 M 5 3 a の磁界にしたがって、図 5 9 (2) の矢印 Y 5 7 c に示すように、図 5 9 (2) の上方向に半回転する。そして、回転移動磁石 6 が半回転することによって発生した図 5 9 (2) に示す反発力 H 5 3 a によって、回転移動磁石 6 は、図 5 9 (3) の矢印 Y 5 7 d に示すように、誘導領域 2 a に沿って図 5 9 (3) の右方向に移動する。

【 0 1 4 7 】

これにともなって、図 5 9 (3) に示すように、回転移動磁石 6 に接続する高周波発熱部材 4 5 2 も図 5 9 (3) の右方向に移動し、カプセル型内視鏡 4 0 1 c 外に突出する。そして、図 5 9 (3) に示すように、高周波発熱部材 4 5 2 が撮像系 4 2 2 の視野内の領域 S 4 まで突出した場合には、撮像系 4 2 2 によって高周波発熱部材 4 5 2 の突出が確認できる。このように、撮像系 4 2 2 によって高周波発熱部材 4 5 2 の突出が確認できた場合、磁界発生部 4 0 3 は、磁界の方向を固定磁石 7 の磁界の向きに固定した磁界 M 5 3 b を印加する。その後、図 5 9 (4) に示すように、磁界発生部 4 0 3 による高周波磁場 W b の印加によって、突出した高周波発熱部材 4 5 2 が発熱し、治療対象である組織を焼く。なお、高周波発熱部材 4 5 2 の突出は、撮像系 4 2 2 以外の接触センサ、通過検出センサなどの磁気アクチュエータの動作が確認できるセンサをカプセル型内視鏡 4 0 1 c 内に設けて確認してもよい。この場合、磁界発生部 4 0 3 は、受信部 4 1 1 が受信したセンサの検出結果をもとに磁界の印加を制御すればよい。

【 0 1 4 8 】

(変形例 3)

つぎに、図 6 0 を参照して、実施の形態 4 における変形例 3 について説明する。変形例 3 においては、図 6 0 (1) に示すように、生検ブラシによって組織を取得するブラシ生検カプセルについて磁気アクチュエータ 1 を適用した場合について説明する。図 6 0 に示すように、変形例 3 にかかる生検ブラシカプセルであるカプセル型内視鏡 4 0 1 d は、誘導領域 2 a 内に設けられた螺旋溝 4 6 2 に沿って回転移動磁石 6 が回転移動することによって、回転移動磁石 6 に接続する生検用のブラシ 4 6 1 が回転しながらカプセル型内視鏡 4 0 1 d 外に突出する。

【 0 1 4 9 】

図 6 0 (1) において、生検対象の組織にカプセル型内視鏡 4 0 1 d が到達した場合、図 6 0 (2) に示すように、磁界発生部 4 0 3 は、カプセル型内視鏡 4 0 1 d の軸方向に対し 6 0 ° 以下の角度差を有するとともに回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度の磁界 M 5 4 を印加する。この結果、回転移動磁石 6 は、磁界 M 5 4 の磁界の向きにしたがって、図 6 0 (2) に示すように半回転し、回転移動磁石 6 と固定磁石 7 との間において発生した反発力 H 5 4 によって図 6 0 (2) の矢印 Y 5 8 に示すように、螺旋溝 4 6 2 に沿って回転しながら誘導領域 2 a に沿って図 6 0 (2) の右方向に移動する。これにともなって、図 6 0 (3) の矢印 Y 5 9 に示すように、回転移動磁石 6 に接続するブラシ 4 6 1 も回転しながら、矢印 Y 6 0 に示すようにカプセル型内視鏡 4 0 1 d 外に突出する。この結果、取得対象である組織は、回転しながら突出するブラシ 4 6 1 によって、被検体から擦り取られる。

【 0 1 5 0 】

このように、変形例 3 によれば、螺旋溝 4 6 2 に沿って回転移動磁石 6 を回転移動させ

ることによって、移動時の回転量とブラシ 4 6 1 の突出量を制御することができるため、ブラシ 4 6 2 を回転させながら突出して正確な生検を行なうことが可能になる。

【 0 1 5 1 】

(変形例 4)

つぎに、図 6 1 を参照して、実施の形態 4 における変形例 4 について説明する。図 6 1 (1) に示すように、変形例 4 にかかるカプセル型内視鏡 4 0 1 e は、磁気アクチュエータ 1 を適用した係止機構 4 7 3 を用いて係止板 4 7 1 を突出させることによって、腸壁 4 7 2 にカプセル型内視鏡を係止できる。

【 0 1 5 2 】

図 6 1 (1) において、係止領域にカプセル型内視鏡 4 0 1 e が到達した場合、図 6 1 (2) に示すように、磁界発生部 4 0 3 は、カプセル型内視鏡 4 0 1 e の軸方向に対し 6 0 ° 以下の角度差を有するとともに回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度の磁界 M 5 5 を印加する。この結果、回転移動磁石 6 は、磁界 M 5 5 の磁界の向きにしたがって、図 6 1 (2) の矢印 Y 6 1 に示すように半回転し、回転移動磁石 6 と固定磁石 7 との間において発生した反発力 H 5 5 によって、誘導領域 2 a に沿って図 6 1 (3) の上方向に移動する。これにともなう、図 6 1 (3) の矢印 Y 6 2 に示すように、回転移動磁石 6 に接続する係止板 4 7 1 がカプセル型内視鏡 4 0 1 e 外に突出する。この結果、カプセル型内視鏡 4 0 1 e は、腸壁 4 7 2 などの所定の体腔内に係止することができ、生検などの各処理を安定して行なうことができる。

【 0 1 5 3 】

(変形例 5)

つぎに、図 6 2 を参照して、実施の形態 4 における変形例 5 について説明する。図 6 2 (1) に示すように、変形例 5 にかかるカプセル型内視鏡 4 0 1 f は、磁気アクチュエータ 1 を適用して、カプセル型内視鏡 4 0 1 f の筐体を開閉して、筐体内に収納されるステント 4 8 1 を開放してマーキングを行なう。固定磁石 7 は、カプセル型内視鏡 4 0 1 f の左側部分を構成する筐体 4 8 4 a と接続しカプセル型内視鏡 4 0 1 f の筐体の開閉を制御する開閉機構 4 8 4 内に固定して設けられている。回転移動磁石 6 は、カプセル型内視鏡 4 0 1 f の右側部分を構成する筐体 4 8 4 b にカプセル型内視鏡 4 0 1 f の径方向に回転可能に配置されている。固定磁石 7 の軸心には、筐体 4 8 4 b と接続する移動部材 5 が誘導領域 2 a を左右方向に移動可能に挿入されている。このため、移動部材 5 は、回転移動磁石 6 の右方向への移動による筐体 4 8 4 b の移動にともなう、誘導領域 2 a に沿って固定磁石 7 の軸心を通って移動することとなる。

【 0 1 5 4 】

図 6 2 (1) において、マーキングを所望する領域にカプセル型内視鏡 4 0 1 f が到達した場合、図 6 2 (2) に示すように、磁界発生部 4 0 3 は、カプセル型内視鏡 4 0 1 f の径方向に対し 6 0 ° 以下の角度差を有するとともに回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度の磁界 M 5 6 を印加する。この場合、回転移動磁石 6 は、磁界 M 5 6 の磁界の向きにしたがって、図 6 2 (2) の矢印 Y 6 3 に示すように半回転する。そして、図 6 2 (3) の矢印 Y 6 4 に示すように、回転移動磁石 6 は、固定磁石 7 との間において発生した反発力 H 5 6 によって、誘導領域 2 a に沿って図 6 2 (3) の右方向に移動する。これにともなう、移動部材 5 も、固定磁石 7 の軸心を通って誘導領域 2 a に沿って図 6 2 (3) の右方向に移動する。この結果、図 6 2 (3) に示すように、移動部材 5 の右方向の移動によって、移動部材 5 が接続する筐体 4 8 4 b 全体も右方向 (図 6 2 (3) の矢印 Y 6 5 参照) に移動してカプセル型内視鏡 4 0 1 f が開く。そして、ステント 4 8 1 は、カプセル型内視鏡 4 0 1 f 外に開放されて広がる (図 6 2 (3) の矢印 Y 6 6 参照) ことによって、図 6 2 (4) に示すようにマーキングを所望する領域に留置する。そして、磁界発生部 4 0 3 による磁界印加が停止することによって、図 6 2 (4) に示すように、固定磁石 7 と回転移動磁石 6 との間の引力によって、移動部材 5 が誘導領域 2 a に沿って左側 (図 6 2 (4) の矢印 Y 6 7 参照) に移動し、筐体 4 8 4 a と筐体 4 8 4 b とが接触して、カプセル型内視鏡 4 0 1 f が閉じる。このように、磁気アクチュエータ 1 を用いることに

よって、ステント 481 を円滑に開放することが可能になる。

【0155】

(変形例 6)

つぎに、図 63 および図 64 を参照して、実施の形態 4 における変形例 6 について説明する。図 63 (1) に示すように、変形例 6 にかかるカプセル型内視鏡 401g は、浮き 485 が装着された状態の場合には、水面 Wg 近くで浮くことができる。そして、カプセル型内視鏡 401g は、図 63 (2) に示すように、浮き 485 と分離した状態の場合にはカプセル型内視鏡 401g の比重が変化するため、水中に沈む。カプセル型内視鏡 401g においては、図 63 (1) に示すように、浮き 485 を装着して水に浮かせた状態で観察した後に、図 63 (2) に示すように、浮き 485 を外すことによって、水底からの観察が可能になる。

10

【0156】

つぎに、カプセル型内視鏡 401g から浮き 485 が外れる動作について説明する。図 64 (1) に示すように、カプセル型内視鏡 401g は、磁界の向きが同じである固定磁石 7a, 7b と、固定磁石 7a, 7b の間に設けられ固定磁石 7a, 7b と磁界の向きが逆である固定磁石 7c を有する。カプセル型内視鏡 401g は、固定磁石 7a, 7b, 7c の各間に設けられた各誘導領域 32a, 32b 内に、それぞれ設置された回転移動磁石 6a, 6b を有する。回転移動磁石 6a, 6b は、それぞれ移動部材 5a, 5b が接続する。移動部材 5a は、回転移動磁石 6a の移動にともなって、固定磁石 7a の軸心を図 64 (1) の左右方向に移動可能であり、移動部材 5b は、回転移動磁石 6b の移動にともなって、固定磁石 7b の軸心を図 64 (1) の左右方向に移動可能である。移動部材 5a, 5b が浮き 485 に設けられた凹部 485a, 485b にそれぞれ係着することによって、浮き 485 はカプセル型内視鏡 401g に装着される。

20

【0157】

そして、カプセル型内視鏡 401g から浮き 485 を外す場合には、図 64 (2) に示すように、磁界発生部 403 は、カプセル型内視鏡 401g の軸方向に対し 60° 以下の角度差を有するとともに回転移動磁石 6a, 6b が回転可能である磁界強度の磁界 M57 を印加する。この結果、回転移動磁石 6a, 6b は、磁界 M57 の磁界の向きにしたがって、図 64 (2) の矢印 Y68, Y69 に示すようにそれぞれ半回転し、各回転移動磁石 6a, 6b とそれぞれ対応する固定磁石 7a, 7b との間において発生した反発力 H57a, H57b によって、誘導領域 32a, 32b に沿ってカプセル型内視鏡 401g 内に移動する。このため、回転移動磁石 6a に接続する移動部材 5a は、図 64 (3) の矢印 Y70a に示すように、固定磁石 7a の軸心を通り過ぎて左方向に移動し、カプセル型内視鏡 401g 内に収容される。また、回転移動磁石 6b に接続する移動部材 5b は、図 64 (3) の矢印 Y70b に示すように、固定磁石 7b の軸心を通り過ぎて右方向に移動し、カプセル型内視鏡 401g 内に収容される。すなわち、浮き 485 の凹部 485a, 485b にそれぞれ係着していた移動部材 5a, 5b が凹部 485a, 485b から外れカプセル型内視鏡 401g 内に収容される。

30

【0158】

このため、図 64 (3) の矢印 Y71 に示すように、浮き 485 は、カプセル型内視鏡 401g から外れて、水面に向かって上昇し、カプセル型内視鏡 401g は、矢印 Y72 に示すように、水中に沈むこととなる。なお、反発力 H57a, 57b によってカプセル型内視鏡 401g 内部に移動した回転移動磁石 6a, 6b は、固定磁石 7c との間で発生する引力によって、固定磁石 7c に近接した状態を維持する。この結果、移動部材 5a, 5b もカプセル型内視鏡 401g 内に収納された状態を維持し、カプセル型内視鏡 401g 外に突出することはない。

40

【0159】

このように、カプセル型内視鏡 401g においては、磁界を一次的に印加することによって、浮き 485 を外すことができるため、高いエネルギー効率で広範囲の観察を円滑に行なうことができる。

50

【 0 1 6 0 】

(変形例 7)

つぎに、実施の形態 4 における変形例 7 について説明する。図 6 5 に示すように、変形例 7 にかかるカプセル型内視鏡 4 0 1 h は、撮像系 4 2 2 の観察により生検対象の組織にカプセル型内視鏡 4 0 1 h が到達した場合に、磁気アクチュエータ 2 0 1 を適用した鉗子機構 4 9 1 を用いて、生検を行なう。

【 0 1 6 1 】

つぎに、図 6 6 および図 6 7 を参照して、カプセル型内視鏡 4 0 1 h における鉗子機構 4 9 1 の動作について説明する。図 6 6 は、磁界発生部 4 0 3 が印加する磁界強度の時間依存を示す図であり、図 6 7 は、図 6 6 に示す時間 $t_{411} \sim t_{414}$ におけるカプセル型内視鏡 4 0 1 h の軸方向の断面図である。カプセル型内視鏡 4 0 1 h は、図 6 7 (1) に示すように、回転磁石 2 0 6 a に加え、カプセル型内視鏡 4 0 1 h への鉗子 4 9 2 収納時に移動磁石 2 0 7 の軸心に挿入された部材が接触する回転磁石 2 0 6 b を備える。カプセル型内視鏡 4 0 1 h は、鉗子 4 9 2 がカプセル型内視鏡 4 0 1 h 内に収納された図 6 7 (1) に示す C 状態で体腔内を移動する。カプセル型内視鏡 4 0 1 h が C 状態である場合には、図 6 6 に示すように、磁界発生部 4 0 3 は、磁界の発生を停止している。

【 0 1 6 2 】

まず、図 6 6 における時間 t_{411} において、カプセル型内視鏡 4 0 1 h が図 6 7 (1) に示す C 状態で移動し生検対象の組織にカプセル型内視鏡 4 0 1 h が到達した場合、磁界発生部 4 0 3 は、鉗子 4 9 2 を突出させるために、図 6 7 (2) に示すように、磁界強度 G_{58a} よりも強い磁界強度の磁界 M_{58} を発生する。この磁界強度 G_{58a} は、C 状態における回転磁石 2 0 6 a を移動磁石 2 0 7 の磁界の向きと同じ向きに回転可能とする磁界強度である。このため、図 6 7 (2) の矢印 Y_{73} に示すように、回転磁石 2 0 6 a は、磁界 M_{58} の向きと同じ向きに回転し、回転磁石 2 0 6 a と移動磁石 2 0 7 との間において反発力 H_{58} が発生する。移動磁石 2 0 7 は、この反発力 H_{58} によって図 6 7 (2) の右方向に移動する。この場合、回転磁石 2 0 6 b および回転磁石 2 0 6 b に接続する鉗子 4 9 2 も移動磁石 2 0 7 の移動にともなって、図 6 7 (2) の右方向に移動するため、図 6 7 (2) の矢印 Y_{74} に示すように、鉗子 4 9 2 の刃部分がカプセル型内視鏡 4 0 1 h から突出した D 状態に変化する。なお、図 6 6 の $t_{411} \sim t_{412}$ の間において、鉗子 4 9 2 が突出した後は、回転磁石 2 0 6 a の磁界の向きを移動磁石 2 0 7 の磁界の向きと同じ向きに維持できる磁界強度 G_{58b} よりも強い磁界強度の磁界の印加によって、図 6 7 (2) に示す D 状態を維持することが可能である。

【 0 1 6 3 】

つぎに、図 6 6 の時間 t_{412} において、鉗子 4 9 2 を開く場合には、図 6 7 (3) に示すように、磁界発生部 4 0 3 は、磁界強度 G_{59a} よりも強い磁界強度の磁界 M_{59} を発生する。この磁界強度 G_{59a} は、D 状態における移動磁石 2 0 7 と近接する回転磁石 2 0 6 b を移動磁石 2 0 7 の磁界の向きと同じ向きに回転可能とする磁界強度である。このため、図 6 7 (3) の矢印 Y_{75} に示すように、回転磁石 2 0 6 b は、磁界 M_{59} の向きと同じ向きに回転し、回転磁石 2 0 6 b と移動磁石 2 0 7 との間において反発力 H_{59} が発生する。回転磁石 2 0 6 b は、この反発力 H_{59} によって図 6 7 (3) の右方向に移動する。この場合、回転磁石 2 0 6 b は、図 6 7 (3) の右方向に移動することによって、鉗子 4 9 2 の足部分に圧力を付加するため、図 6 7 (3) の矢印 Y_{76} に示すように、鉗子 4 9 2 の足部分が縮み鉗子 4 9 2 の刃部分が開く E 状態に変化する。なお、図 6 6 の $t_{412} \sim t_{413}$ の間において、鉗子 4 9 2 の刃部分が開いた後は、回転磁石 2 0 6 b の磁界の向きを移動磁石 2 0 7 の磁界の向きと同じ向きに維持できる磁界強度 G_{59b} よりも強い磁界強度の磁界の印加によって、図 6 7 (3) に示す E 状態を維持することが可能である。

【 0 1 6 4 】

そして、図 6 6 の時間 t_{413} において、生検のために鉗子 4 9 2 の刃部分を閉じる場合には、磁界発生部 4 0 3 によって印加される磁界の磁界強度を G_{59b} よりも弱くする

ことによって、回転磁石 206b に対する回転拘束を解除する。この結果、回転磁石 206b は、回転して移動磁石 207 と引き合うため、カプセル型内視鏡 401h は、図 67 (2) に示す D 状態に変化する。そして、図 66 の時間 t414 において、鉗子 492 をカプセル型内視鏡 401h 内に収納する場合には、磁界発生部 403 による磁界の印加を停止することによって、回転磁石 206a の回転拘束を解除する。この結果、回転磁石 206b は、回転して移動磁石 207 と引き合うため、カプセル型内視鏡 401h は、図 67 (1) に示す C 状態に変化する。このように、変形例 7 によれば、磁界発生部 403 が発生する磁界強度を変化させることによって、鉗子 492 の各状態を変化させて生検を行なうことが可能になる。

【0165】

10

(実施の形態 5)

つぎに、実施の形態 5 について説明する。実施の形態 5 においては、実施の形態 1, 2 において説明した複数の磁気アクチュエータを用いて複数の構成部位の動作を制御したカプセル型内視鏡について説明する。なお、実施の形態 5 におけるカプセル誘導システムは、実施の形態 4 におけるカプセル誘導システム 400 と同様の構成を有する。

【0166】

図 68 は、実施の形態 5 にかかるカプセル型内視鏡の軸方向の断面図である。図 68 (1) に示すように、実施の形態 5 にかかるカプセル型内視鏡 501 は、複数の磁気アクチュエータ 1 を適用し、薬剤弁の開閉処理および針の穿刺処理を行なう。

【0167】

20

カプセル型内視鏡 501 においては、磁界発生部 403 による磁界が印加されていない場合、図 68 (1) に示すように、回転移動磁石 6a と固定磁石 7 との間における引力によって、回転移動磁石 6a に接続するとともにチューブ 503 を押圧して薬剤 426 の流動を停止する弁 504 は閉じられている。また、図 68 (1) に示すように、回転移動磁石 6b と固定磁石 7 との間における引力によって、回転移動磁石 6b は、カプセル型内視鏡 501 奥側に固定配置される固定磁石 7 側に位置するため、回転移動磁石 6b に接続する針 427 はカプセル型内視鏡 501 内に収納されている。

【0168】

また、回転移動磁石 6a と固定磁石 7 とによって構成される磁気アクチュエータと、実施の形態 1 における磁気アクチュエータ 41a ~ 41d のいずれかと同様に、回転移動磁石 6b と固定磁石 7 とによって構成される磁気アクチュエータは、異なる磁界強度で駆動されるように、磁石サイズまたは回転移動磁石 6a, 6b と固定磁石 7 とのギャップが設定されている。カプセル型内視鏡 501 においては、薬剤を無駄なく局注するために、針 427 の穿刺後に弁 504 が開くように制御することが望ましい。すなわち、針 427 を制御する回転移動磁石 6b を、弁 504 を制御する回転移動磁石 6a よりも弱い磁界強度で回転可能とすることが望ましい。このため、回転移動磁石 6b の磁石サイズを回転移動磁石 6a の磁石サイズよりも小さくし、または、回転移動磁石 6b と固定磁石 7 とのギャップを回転移動磁石 6a と固定磁石 7 とのギャップよりも大きくすればよい。

30

【0169】

つぎに、カプセル型内視鏡 501 の動作について説明する。図 68 (1) において、局注対象領域にカプセル型内視鏡 501 が到達した場合、図 68 (2) に示すように、磁界発生部 403 は、カプセル型内視鏡 501 に対し回転移動磁石 6b が回転可能である磁界強度の磁界 M60b を印加する。この結果、回転移動磁石 6b は、磁界 M60b の磁界の向きにしたがって、図 68 (2) の矢印 Y77b に示すように半回転し、図 68 (3) に示すように、回転移動磁石 6b と固定磁石 7 との間において発生した反発力によって図 68 (3) の右方向に移動する。これにともなって、図 68 (3) の矢印 Y78b に示すように、回転移動磁石 6b に接続する針 427 がカプセル型内視鏡 501 外に突出する。

40

【0170】

つぎに、図 68 (3) に示すように、磁界発生部 403 は、カプセル型内視鏡 501 に対し回転移動磁石 6a が回転可能である磁界強度であって回転移動磁石 6b が回転可能で

50

ある磁界強度よりも強い磁界強度の磁界M 6 0 aを印加する。この結果、回転移動磁石 6 aは、磁界M 6 0 aの磁界の向きにしたがって、図 6 8 (3)の矢印Y 7 7 aに示すように半回転し、矢印Y 7 8 aに示すように、回転移動磁石 6 aと固定磁石 7との間において発生した反発力によって図 6 8 (3)の右方向に移動する。これにともなって、回転移動磁石 6 bに接続する弁 5 0 4が開く。この結果、図 6 8 (3)の矢印Y 7 9 a, 7 9 bに示すように、バルーン 4 2 5内の薬剤 4 2 6は、チューブを介して針 4 2 7から被検体内の所望部位に注入される。

【 0 1 7 1 】

このように、実施の形態 5 によれば、針穿刺後に薬液弁を開放するので、薬剤を無駄なく局注することが可能になる。また、実施の形態 5 によれば、磁界強度を変更することによって複数の動作を同一の駆動源で制御できるため、カプセル誘導システムの簡略化および小型化を図ることが可能になる。また、実施の形態 5 によれば、簡易な構造であるアクチュエータで複数の動作制御ができるため、カプセル型内視鏡の限られた空間内に複数の機能を持たせることが可能になる。

【 0 1 7 2 】

なお、図 6 8 においては、針 4 2 7の穿刺動作および弁 5 0 4の開動作を順次行なった場合について説明したが、同時に駆動するように設定してもよい。この場合、回転移動磁石 6 a, 6 bの磁石サイズを同一にすることによって、または、回転移動磁石 6 a, 6 bと固定磁石 7とのギャップを同程度にすることによって、同時駆動を実現できる。または、回転移動磁石 6 aが回転可能である磁界強度の磁界を印加することによって、回転移動磁石 6 aとともに、回転移動磁石 6 aよりも弱い磁界強度の磁化で動作可能となる回転移動磁石 6 bも動作させることによって、同時駆動を実現できる。

【 0 1 7 3 】

(変形例 1)

つぎに、図 6 9 を参照して、実施の形態 5 における変形例 1 について説明する。図 6 9 (1)に示すように、変形例 1 にかかるカプセル型内視鏡 5 0 1 aは、図 5 5 および図 5 6 において説明した局注機構 4 3 0と図 6 1 において説明した係止機構 4 7 3との双方を備える。カプセル型内視鏡 5 0 1 aにおいては、係止機構 4 7 3が局注機構 4 3 0よりも早く動作するように、局注機構 4 3 0を構成する磁気アクチュエータと、係止機構 4 7 3を構成する磁気アクチュエータとは、磁石サイズまたは回転移動磁石 6 と固定磁石 7とのギャップが設定されている。

【 0 1 7 4 】

このため、図 6 9 (2)の矢印Y 8 0に示すように、磁界発生部 4 0 3は、まず、係止機構 4 7 3を構成する磁気アクチュエータが動作可能である磁界強度の磁界M 6 1を印加して、係止板 4 7 1による係止を行なう。その後、磁界発生部 4 0 3は、図 6 9 (2)の矢印Y 8 1に示すように、局注機構 4 3 0を構成する磁気アクチュエータが動作可能である磁界強度の磁界を印加して針 4 2 7を穿刺させて局注処理を行なう。このように、変形例 1 によれば、カプセル型内視鏡 5 0 1 aを係止した状態で薬剤を局注できるので、穿刺時の反力の影響を受けずに確実な穿刺が可能になる。

【 0 1 7 5 】

(実施の形態 6)

つぎに、実施の形態 6 について説明する。図 7 0 は、実施の形態 6 にかかるカプセル型内視鏡の軸方向の断面図である。図 7 1 は、図 7 0 に示す局注機構の断面構造を示す図であり、図 7 2 は、所定の動作を行なうために要する磁界強度を説明する図である。なお、実施の形態 6 におけるカプセル誘導システムは、実施の形態 4 におけるカプセル誘導システム 4 0 0と同様の構成を有する。

【 0 1 7 6 】

図 7 0 に示すように、実施の形態 6 にかかるカプセル型内視鏡 6 0 1 は、図 7 1 (1)に示す局注機構 4 3 0内の回転移動磁石 6 よりも体積が大きい固定磁石 7を備える。固定磁石 7の磁界の向きはカプセル型内視鏡 6 0 1の径方向と一致し、カプセル型内視鏡 6 0

1の軸周り(例えば図70に示す矢印Y82の方向)に回転磁界がかかることによってカプセル型内視鏡601が回転する。カプセル型内視鏡601の円筒部周りに螺旋突起603が形成される。カプセル型内視鏡601が回転すると螺旋突起603が体内の消化管壁に合うようになりカプセル型内視鏡601がネジのように軸方向に移動できる。

【0177】

ここで、固定磁石7は、局注機構430内の回転移動磁石6よりも体積が大きいので、図72に示すように、局注機構430が動作可能である磁界強度G61よりも弱い磁界強度の回転磁界の印加によって、カプセル型内視鏡601の磁気誘導による回転が可能である。

【0178】

また、図71(2)および図72の曲線161に示すように、局注時には、局注機構430内の回転移動磁石6が回転可能である磁界強度G61よりも強い磁界強度の磁界であって、固定磁石7の磁化方向と60°以下の角度差を有する磁界M62を印加する。この結果、図71(2)の矢印Y83に示すように、回転移動磁石6は、回転し、固定磁石7との間で発生した反発力H62によって、図71(3)の矢印Y84に示すように図71(3)の左方向に移動する。これにともなって、図71(3)の矢印Y85に示すように、針427が回転しながらカプセル型内視鏡601外に突出し薬剤426が注入される。針427は回転しながら突出するため、確実な穿刺が可能になる。なお、局注機構430を動作させるために印加する磁界M62は、固定磁石7の磁化方向を制御した時の発生磁界方向近傍で磁界の傾きを振動させてもよい。この結果、固定磁石7の磁化方向制御時の発生磁界と固定磁石の磁化方向の角度差を吸収することができる。

【0179】

このように、実施の形態6によれば、カプセル型内視鏡601に回転磁界を印加することによって、カプセル型内視鏡601を誘導することができるため、観察効率の向上を実現するとともに、局注位置を正確に制御することが可能になる。

【0180】

なお、カプセル型内視鏡601においては、局注機構430内の回転移動磁石6よりも固定磁石7のサイズを大きくし、固定磁石7を利用して磁気誘導が行なう場合について説明したが、固定磁石7よりも局注機構430内の回転移動磁石6のサイズを大きくし、回転移動磁石6を利用して磁気誘導を行なってもよい。この場合には、局注機構430を動作させるための強い磁界M62の印加によって回転移動磁石ではなく固定磁石7が回転するため、固定磁石7が固定されたカプセル型内視鏡601本体が回転しながら針427が突出されることとなる。このように、カプセル型内視鏡601本体が回転することによって、穿刺方向に推進力を発生させ、確実な穿刺動作が可能になる。

【0181】

また、カプセル型内視鏡601においては、図73に示すように、局注時に発生させる磁界を回転磁界M63にすることによって、螺旋推進で針427を管壁に強く押し付けてもよい。この場合、図73の矢印Y86に示すように、穿刺方向に押し付け力を発生することができるため、確実な穿刺が可能になる。

【0182】

また、カプセル型内視鏡601においては、図74に示すように、磁力線M1の各間隔が針427の突出方向に向かうにしたがって狭くなる勾配磁界Smを印加することによって、矢印Y87に示すように発生する磁気引力によってカプセル型内視鏡601を誘導してもよい。また、カプセル型内視鏡601においては、局注時に磁気引力を発生し、時期引力によって針を管壁に強く押し付けてもよい。

【0183】

(変形例1)

つぎに、図75を参照して、実施の形態6における変形例1について説明する。図75(1)に示すように、変形例1にかかるカプセル型内視鏡601aは、磁気アクチュエータ1を適用して、カプセル型内視鏡601a内における切断刃611を有する生検機構を

10

20

30

40

50

広げて、所望の組織を採取する。切断刃 6 1 1 を有する生検機構は、回転移動磁石 6 と接続しており、回転移動磁石 6 と一体となって、回転または移動する。

【 0 1 8 4 】

図 7 5 (2) の矢印 Y 8 8 a に示すように、回転移動磁石 6 が回転可能である磁界強度の磁界 M 6 4 の印加によって、回転移動磁石 6 が回転する。これにともない、図 7 5 (2) の矢印 Y 8 8 b に示すように、切断刃 6 1 1 を有するカプセル型内視鏡 6 0 1 a の右側部分を構成する生検機構も回転する。

【 0 1 8 5 】

そして、図 7 5 (2) に示す回転移動磁石 6 と固定磁石 7 との間で発生した反発力 H 6 4 によって、図 7 5 (3) の矢印 Y 8 8 c に示すように、回転移動磁石 6 が誘導領域 2 a 内を図 7 5 (3) の右方向に移動する。これにともない、図 7 5 (3) の矢印 Y 8 8 d に示すように、回転移動磁石 6 が接続する生検機構も図 7 5 (3) の右方向に移動し、生検機構が広がる。そして、図 7 5 (4) に示すように、採取対象の生体組織 6 1 2 がある場合には、磁界発生部 4 0 3 は、磁界 M 6 4 の磁界強度を弱める。この結果、回転移動磁石 6 と固定磁石 7 との間に発生した反発力 H 6 4 が消え、回転移動磁石 6 は、図 7 5 (4) の矢印 8 9 b に示すように、回転しながら固定磁石 7 側へ移動する。これにともない、回転移動磁石 6 に接続する生検機構も、矢印 Y 8 9 a および矢印 Y 8 9 c に示すように、回転しながら固定磁石 7 側、すなわち、生検機構が閉じる方向に移動する。この場合、取得対象である生体組織 6 1 2 は、切断刃 6 1 1 に切り取られ生検機構内に収容される。なお、生検機構が閉じた状態で組織採取ができない場合には、回転磁界を印加して、カプセル型内視鏡本体を回転させることで採取対象である生体組織を切断、採取する。

【 0 1 8 6 】

このように、変形例 1 によれば、カプセル型内視鏡 6 0 1 a 本体を回転させることで切断刃 6 1 1 が回転しながら生検機構を閉じることができるため、採取対象である生体組織 6 1 2 の切断性が向上し、確実な組織採取が可能である。また、変形例 1 によれば、磁気アクチュエータの磁石を利用してカプセル型内視鏡 6 0 1 a 本体を回転させるため、エネルギー効率の向上を図ることができる。また、変形例 1 によれば、カプセル型内視鏡本体を回転させるための機構を設ける必要がないので、カプセル型内視鏡本体を小型化でき、被検体内への挿入性を向上させることが可能になる。

【 0 1 8 7 】

また、図 7 6 に示すように、磁気引力 M 6 4 a によってカプセル型内視鏡 6 0 1 a 内の切断刃 6 1 1 を生体組織に押し付けることによって、さらに確実な生体組織の切断、採取が可能になる。

【 0 1 8 8 】

(実施の形態 7)

つぎに、実施の形態 7 について説明する。実施の形態 7 においては、磁気誘導用の磁石に異なる磁界強度の磁界を印加することによって、カプセル型内視鏡の磁気誘導またはカプセル型内視鏡の方向制御を行なう。図 7 7 は、実施の形態 7 にかかるカプセル型内視鏡を軸方向の所定の面で切断した図であり、図 7 8 は、図 7 7 における J - J 線で磁気アクチュエータを径方向に切断した図であり、図 7 9 は、図 7 7 における K - K 線で磁気アクチュエータを軸方向に切断した図である。なお、実施の形態 7 におけるカプセル誘導システムは、実施の形態 4 におけるカプセル誘導システム 4 0 0 と同様の構成を有する。

【 0 1 8 9 】

図 7 7 に示すように、実施の形態 7 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 においては、螺旋突起 6 0 3 を利用した磁気誘導を行なう回転移動磁石 6 がカプセル型内視鏡 7 0 1 の軸方向に回転可能に設けられている。カプセル型内視鏡 7 0 1 のこの回転移動磁石 6 は、図 7 8 に示す誘導領域 2 a 内を図 7 8 の左右方向、すなわち、カプセル型内視鏡 7 0 1 の径方向に移動可能である。また、図 7 8 および図 7 9 に示すように、カプセル型内視鏡 7 0 1 の径方向においては、回転移動磁石 6 の両側に回転移動磁石 6 よりも体積が小さく磁力が小さい固定磁石 7 a , 7 b が設けられている。固定磁石 7 a の磁界の向きは、カプセル型

内視鏡 701 の軸方向と一致するようにカプセル型内視鏡 701 内に固定配置されている。また、固定磁石 7b の磁界の向きは、カプセル型内視鏡 701 の径方向に一致するようにカプセル型内視鏡 701 内に固定配置されている。

【0190】

なお、特に図示しないが、この実施の形態 7 にかかるカプセル型内視鏡 701 は、上述した実施の形態 4 にかかるカプセル型内視鏡 401 と同様に、位置検出用発振コイル 421、撮像系 422、アンテナ 423 を介して外部の受信部 411 に画像信号等を無線送信する無線系、電池 424、およびカプセル型内視鏡 701 の各構成部（位置検出用発振コイル 421、撮像系 422、および無線系）を制御する制御部をカプセル型筐体内部に備える。また、かかるカプセル型内視鏡 701 は、上述した実施の形態 4～6 または各変形例に例示したように、薬剤を注射する局注機構、生体内部に対して生体組織の採取または焼付け処理等の医療処置を行う処置機構（鉗子、高周波発熱部材等）を適宜備えてもよい。

10

【0191】

このカプセル型内視鏡 701 においては、磁気誘導を行なう回転移動磁石 6 がカプセル型内視鏡 701 の軸方向に回転可能に設けられている。このため、回転移動磁石 6 の磁化方向は、印加される磁界に応じて回転することによって、図 77 に示すようにカプセル型内視鏡 701 の径方向、あるいは、カプセル型内視鏡 701 の軸方向に切り替え可能となる。略円筒形状を有するカプセル型内視鏡 701 において、回転移動磁石 6 は、磁化方向をカプセル型内視鏡 701 の径方向からカプセル型内視鏡 701 の軸方向に対して変更可能であり、カプセル型内視鏡 701 の軸方向に変更された磁化方向を維持可能である。ここで、カプセル型内視鏡 701 における回転移動磁石 6 の磁化方向の切り替えに関する動作について説明する。図 80 は、カプセル型内視鏡 701 の所定の各状態において磁界発生部 403 が印加する磁界強度を示す図であり、図 81 は、図 77 に示すカプセル型内視鏡 701 の軸方向の断面図である。

20

【0192】

カプセル型内視鏡 701 に対し螺旋突起 603 を利用して磁気誘導を行なう場合には、図 80 の曲線 171 に示すように、磁界発生部 403 は、回転移動磁石 6 がカプセル型内視鏡 701 内で回転可能となる磁界強度 G_{65} よりも弱い磁界強度で、カプセル型内視鏡 701 の長軸周りに回転磁界 M_{65a} を印加する。この場合、図 81 (1) 右図に示すように、回転移動磁石 6 は、印加された回転磁界 M_{65a} の磁界強度が回転可能である磁界強度よりも弱いため、固定磁石 7a と引き合って誘導領域 2a 内の固定磁石 7a 側に位置し続ける。このため、図 81 (1) 左図に示すように、回転移動磁石 6 は、磁化方向をカプセル型内視鏡 701 の径方向のまま維持する状態、すなわちカプセル型内視鏡 701 内で回転しない状態を維持しながら、カプセル型内視鏡 701 の長軸周りに印加された回転磁界 M_{65a} にしたがって回転する。この結果、図 81 (1) 左図の矢印 Y_{91a} に示す方向に、カプセル型内視鏡 701 は、回転しながら螺旋推進を行なう磁気誘導状態となる。

30

【0193】

つぎに、回転移動磁石 6 の磁化方向をカプセル型内視鏡 701 の径方向から軸方向に切り替える場合について説明する。この場合、磁界発生部 403 は、図 80 の曲線 172 に示すように、回転移動磁石 6 がカプセル型内視鏡 701 内で回転可能となる磁界強度 G_{65} よりも強い磁界強度であって固定磁石 7a の磁化方向に 60° 以下の角度差を有する磁界 M_{65b} を印加する。この場合、図 81 (2) 左図の矢印 Y_{91b} に示すように、回転移動磁石 6 は、磁界 M_{65b} にしたがって回転する。この結果、図 81 (2) 右図に示すように、回転移動磁石 6 は、固定磁石 7a との間で生じた反発力の影響を受けて誘導領域 2a 内を固定磁石 7b 側に移動し、固定磁石 7b との間で生じる引力によって誘導領域 2a 内の固定磁石 7b 側に位置し続ける。このように、回転移動磁石 6 の磁化方向をカプセル型内視鏡 701 の径方向から軸方向に切り替えることができる。

40

【0194】

50

そして、図 8 0 の曲線 1 7 3 に示すように、磁界発生部 4 0 3 は、回転移動磁石 6 がカプセル型内視鏡 7 0 1 内で回転可能となる磁界強度 G 6 5 よりも弱い磁界強度であって、転換方向に対応させた磁界を印加する。この場合、図 8 1 (3) 右図に示すように、回転移動磁石 6 は、印加された回転磁界の磁界強度が回転可能である磁界強度よりも弱いいため、固定磁石 7 b と引き合って誘導領域 2 a 内の固定磁石 7 b 側に位置し続ける。そして、回転移動磁石 6 は、カプセル型内視鏡 7 0 1 に印加された磁界に応じた磁化方向となるように動作するため、カプセル型内視鏡 7 0 1 は、印加された磁界の向きに応じて一体となって方向を転換することができる。たとえば、図 8 1 (3) 左図に示すように、磁界 M 6 5 c が印加された場合には、カプセル型内視鏡 7 0 1 は、上下方向に方向を転換することが可能になり、磁界 M 6 5 d が印加された場合には、カプセル型内視鏡 7 0 1 は、奥行き方向または手前方向に方向を転換することが可能になる。

10

【 0 1 9 5 】

このように、実施の形態 7 によれば、磁気アクチュエータ 1 を適用することによって、誘導用の磁石のカプセル型内視鏡 7 0 1 内における向きを変更することができる。この結果、カプセル型内視鏡 7 0 1 においては、螺旋推進と方向転換との二つの動作を分けて行なうことができるため、より高度で効率的な誘導が可能になる。さらに、カプセル型内視鏡 7 0 1 においては、螺旋推進と方向転換との二つの動作に対し同じ回転移動磁石 6 を共用できるため、カプセル型内視鏡本体の小型化が可能になり、被検体内部への挿入性に優れたカプセル誘導システムを実現することが可能になる。

【 0 1 9 6 】

20

(変形例 1)

つぎに、図 8 2 および図 8 3 を参照して、実施の形態 7 における変形例 1 について説明する。図 8 2 は、変形例 1 にかかるカプセル型内視鏡の断面図である。図 8 2 の左図は、変形例 1 にかかるカプセル型内視鏡の軸方向の断面図であり、図 8 2 の右図は、図 8 2 の左図における L - L 線でカプセル型内視鏡を切断した断面図である。図 8 3 は、変形例 1 にかかるカプセル型内視鏡の所定の各状態において磁界発生部 4 0 3 が印加する磁界強度を示す図である。図 8 2 に示すように、変形例 1 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 a は、カプセル型内視鏡 7 0 1 と比較し、固定磁石 7 a に代えて回転磁石 2 0 6 と、回転移動磁石 6 に代えて回転磁石 2 0 6 側の表面上に高摩擦部材 8 が設けられた回転移動磁石 6 とを備え、固定磁石 7 b を削除した構成を有する。その他の構成は、上述した実施の形態 7 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 と同じである。また、この実施の形態 7 の変形例 1 にかかるカプセル誘導システムは、上述した実施の形態 4 にかかるカプセル誘導システム 4 0 0 と略同様であり、カプセル誘導システムのカプセル型内視鏡 4 0 1 に代えてカプセル型内視鏡 7 0 1 a を備えた構成を有する。

30

【 0 1 9 7 】

まず、カプセル型内視鏡 7 0 1 a に対し螺旋突起 6 0 3 を利用して磁気誘導を行なう場合には、図 8 3 の曲線 1 7 1 a に示すように、磁界発生部 4 0 3 は、回転磁石 2 0 6 がカプセル型内視鏡 7 0 1 a 内で回転可能となる磁界強度 G 6 5 e よりも弱い磁界強度で、カプセル型内視鏡 7 0 1 a の長軸周りに回転磁界 M 6 5 e を印加する。この場合、図 8 2 (1) 右図に示すように、回転移動磁石 6 は、高摩擦部材 8 によって回転が拘束された状態で回転磁石 2 0 6 と引き合って誘導領域 2 a 内の回転磁石 2 0 6 側に位置し続ける。図 8 2 (1) 左図に示すように、回転移動磁石 6 は、回転磁界 M 6 5 e にしたがって、カプセル型内視鏡 7 0 1 a 内で回転しない状態を維持しながらカプセル型内視鏡 7 0 1 a の長軸周りに印加された回転磁界 M 6 5 e にしたがって回転するため、矢印 Y 9 1 a に示す方向に、カプセル型内視鏡 7 0 1 a は、回転しながら螺旋推進を行なう磁気誘導状態となる。

40

【 0 1 9 8 】

そして、磁界発生部 4 0 3 は、図 8 3 の曲線 1 7 2 a に示すように、磁界強度 G 6 5 e よりも強い磁界強度であって図 8 2 (1) 左図の状態である回転移動磁石 6 の磁化方向に 6 0 ° 以下の角度差を有する磁界 M 6 5 e を印加する。この場合、図 8 2 (2) 右図の矢印 Y 9 1 c に示すように、回転磁石 2 0 6 は、磁界 M 6 5 e にしたがって回転する。この

50

結果、図 8 2 (2) 右図に示すように、回転移動磁石 6 は、回転磁石 2 0 6 との間で生じた反発力 H 6 5 の影響を受けて誘導領域 2 a 内を移動し、高摩擦部材 8 の回転拘束が解除されて回転可能となる。そして、回転移動磁石 6 の磁化方向は、磁界 M 6 5 f の向きと同一の向きとなり、回転移動磁石 6 よりも体積が小さい回転磁石 2 0 6 は、回転移動磁石 6 と逆の磁化方向となるように回転する。この結果、図 8 2 (3) 右図に示すように、回転移動磁石 6 および回転磁石 2 0 6 の間で発生した引力によって、回転移動磁石 6 は、誘導領域 2 a 内を回転磁石 2 0 6 側に移動し、再び高摩擦部材 8 によって回転が拘束された状態となる。このように、回転移動磁石 6 の磁化方向をカプセル型内視鏡 7 0 1 a の径方向から軸方向に切り替えることができる。

【 0 1 9 9 】

そして、カプセル型内視鏡 7 0 1 a の方向転換を行なう場合には、カプセル型内視鏡 7 0 1 と同様に、図 8 3 の曲線 1 7 3 a に示すように、磁界発生部 4 0 3 は、磁界強度 G 6 5 e よりも弱い磁界強度で、磁界 M 6 5 c、6 5 d などの転換方向に対応させた向きの磁界を印加すればよい。

【 0 2 0 0 】

このようなカプセル型内視鏡 7 0 1 a は、本発明にかかる磁気アクチュエータを搭載することによって、上述した実施の形態 7 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 と同様にカプセル型内視鏡本体の小型化が可能になり、この結果、被検体内部への挿入性に優れたカプセル誘導システムを実現することが可能になる。

【 0 2 0 1 】

(変形例 2)

つぎに、図 8 4 および図 8 5 を参照して、実施の形態 7 における変形例 2 について説明する。図 8 4 は、変形例 2 にかかるカプセル型内視鏡の断面図である。図 8 4 の左図は、変形例 2 にかかるカプセル型内視鏡の軸方向の断面図であり、図 8 4 の右図は、図 8 4 の左図における M - M 線でカプセル型内視鏡を切断した断面図である。図 8 5 は、変形例 2 にかかるカプセル型内視鏡の所定の各状態において磁界発生部 4 0 3 が印加する磁界強度を示す図である。図 8 4 に示すように、変形例 2 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 b は、カプセル型内視鏡 7 0 1 a と比して、矢印 Y 9 2 a のように回転してカプセル型内視鏡 7 0 1 b を移動させるキャタピラ 7 1 2 と、キャタピラ 7 1 2 の回転を制御する歯車 7 1 1 とをさらに備え、上述した螺旋突起 6 0 3 を備えていない。その他の構成は、上述した実施の形態 7 と同じである。回転移動磁石 6 は、上述したように回転磁石 2 0 6 に比してサイズ (体積) が大きい磁石であり、歯車 7 1 1 と噛み合う。この歯車 7 1 1 は、かかる回転移動磁石 6 の回転にしたがって回転し、この結果、キャタピラ 7 1 2 が回転する。

【 0 2 0 2 】

なお、この実施の形態 7 の変形例 2 にかかるカプセル誘導システムは、上述した実施の形態 4 にかかるカプセル誘導システム 4 0 0 と略同様であり、カプセル誘導システムのカプセル型内視鏡 4 0 1 に代えてカプセル型内視鏡 7 0 1 b を備えた構成を有する。

【 0 2 0 3 】

キャタピラ 7 1 2 の回転時には、図 8 5 の曲線 1 7 1 b に示すように、磁界発生部 4 0 3 は、回転移動磁石 6 がカプセル型内視鏡 7 0 1 b 内で回転可能となる磁界強度 G 6 6 よりも強い磁界強度で、カプセル型内視鏡 7 0 1 b の長軸方向に垂直な径方向の軸回りに回転磁界 M 6 6 を印加する。この場合、図 8 4 (1) 右図に示すように、回転移動磁石 6 は、強磁界である回転磁界 M 6 6 によって、高摩擦部材 8 による回転の拘束から開放され回転することが可能になる。そして、回転移動磁石 6 が回転することによって、歯車 7 1 1 も回転し、キャタピラ 7 1 2 が回転動作して、カプセル型内視鏡 7 0 1 b は移動可能となる。

【 0 2 0 4 】

そして、方向転換時には、図 8 5 の曲線 1 7 3 b に示すように、磁界発生部 4 0 3 は、回転移動磁石 6 がカプセル型内視鏡 7 0 1 b の誘導領域 2 a 内で回転可能となる磁界強度 G 6 6 よりも弱い磁界強度で、転換方向に対応させた向きの磁界を印加する。この結果、

図 8 4 (2) 右図に示すように、回転移動磁石 6 および回転磁石 2 0 6 の間で発生した引力によって、回転移動磁石 6 は、誘導領域 2 a 内を回転磁石 2 0 6 側に移動し、再び高摩擦部材 8 によって回転が拘束された状態となる。このように、回転移動磁石 6 の磁化方向をカプセル型内視鏡 7 0 1 b の径方向から長軸方向に切り替えることができる。

【 0 2 0 5 】

具体的には、磁界発生部 4 0 3 は、回転移動磁石 6 の磁化方向がカプセル型内視鏡 7 0 1 b の長軸方向（例えばカプセル型内視鏡 7 0 1 b の撮像視野方向）と一致するところで回転磁界 M 6 6 を停止して、この回転磁界 M 6 6 の磁界強度を上述した磁界強度 G 6 6 （図 8 5 参照）未満に弱める。この結果、図 8 4 (2) 左図に示すように、回転移動磁石 6 は、誘導領域 2 a 内における回転を停止するため、図 8 4 (2) 右図の矢印 Y 9 2 b に示すように、誘導領域 2 a の回転磁石 2 0 6 側に移動する。そして、図 8 4 (3) 右図に示すように、回転移動磁石 6 は、回転磁石 2 0 6 との間で生じる引力によって、回転磁石 2 0 6 側の仕切りに接触した状態となり、高摩擦部材 8 によって回転が拘束された状態となる。回転移動磁石 6 がカプセル型内視鏡 7 0 1 b に固定された状態となるため、図 8 3 の曲線 1 7 3 b および図 8 4 (3) 左図に示すように、カプセル型内視鏡 7 0 1 b は、上述したカプセル型内視鏡 7 0 1 と同様に、磁界強度 G 6 6 よりも弱い磁界強度で印加された磁界 M 6 5 c 、 6 5 d によって方向転換動作を制御される。この場合、カプセル型内視鏡 7 0 1 b は、上述した磁界発生部 4 0 3 によって変更される磁界 M 6 5 c , 6 5 d の磁化方向に追従して、方向を転換する。

【 0 2 0 6 】

なお、この実施の形態 7 の変形例 2 では、カプセル型内視鏡 7 0 1 b の長軸方向と回転移動磁石 6 の磁化方向とを一致させた状態でカプセル型内視鏡 7 0 1 b に磁界 M 6 5 c , M 6 5 d を印加し、かかる磁界 M 6 5 c , M 6 5 d の磁界方向を制御することによってカプセル型内視鏡 7 0 1 b の方向転換を制御していたが、これに限らず、カプセル型内視鏡 7 0 1 b の径方向と回転移動磁石 6 の磁化方向とを一致させるように回転磁界 M 6 6 の磁界強度および磁界方向を制御し、この状態のカプセル型内視鏡 7 0 1 b の長軸回りに回転する回転磁界を形成することによってカプセル型内視鏡 7 0 1 b を長軸回りに回転させてもよい。

【 0 2 0 7 】

このように、変形例 2 によれば、カプセル型内視鏡 7 0 1 と同様の効果を奏するとともに、外部磁界によって回転移動磁石 6 の状態（具体的にはハウジング内における回転可能な状態および固定状態）を切り替えることができ、これによって、キャタピラによるカプセル型内視鏡の推進および方向転換を行うことができ、より高度で効率的なカプセル型内視鏡の誘導が可能になる。

【 0 2 0 8 】

また、カプセル型内視鏡の推進と方向転換との二つの動作に対して同じ回転移動磁石 6 を共用できるため、かかる動作別に磁気アクチュエータをも配置する必要がなく、この結果、カプセル型内視鏡本体の小型化を促進するとともに、被検体内部へのカプセル型内視鏡の挿入性に優れたカプセル誘導システムを実現することが可能になる。

【 0 2 0 9 】

さらに、キャタピラ 7 1 2 の回転によってカプセル型内視鏡 7 0 1 b を推進（前進または後進）させる回転移動磁石 6 の回転軸をカプセル型内視鏡 7 0 1 b の長軸に対して略垂直にしているので、カプセル型内視鏡 7 0 1 b を径方向の軸回りに転倒させるに足るトルクを大きくすることができ、これによって、かかる回転移動磁石 6 を回転させる外部の回転磁界 M 6 6 によってカプセル型内視鏡 7 0 1 b が転倒することを防止できる。この結果、この回転磁界 M 6 6 の磁力エネルギーをカプセル型内視鏡 7 0 1 b の転倒トルクに浪費せず効率良く回転移動磁石 6 を回転させることができ、かかる回転磁界 M 6 6 によってカプセル型内視鏡 7 0 1 b を確実に推進させることができる。

【 0 2 1 0 】

また、カプセル型内視鏡 7 0 1 b の筐体に対して相対的に回転移動磁石 6 を回転させ、

カプセル型内視鏡 7 0 1 b の筐体に対して相対的に回転するキャタピラ 7 1 2 をこの回転移動磁石 6 の回転動作に追従して回転させているので、かかる回転移動磁石 6 およびキャタピラ 7 1 2 をカプセル型内視鏡 7 0 1 b の筐体に対して独立的に回転させることができる。これによって、カプセル型内視鏡 7 0 1 b は、その筐体を長軸回りまたは径方向の軸回りに回転させずに前進または後進することができる。この結果、カプセル型内視鏡 7 0 1 b の撮像系によって撮像する画像がカプセル型内視鏡 7 0 1 b の筐体の回転に起因して画像ぶれを起こすことを防止できる。すなわち、かかるカプセル型内視鏡 7 0 1 b は、被検体内部を前進または後進するとともに、被検体内部の画像を鮮明に撮像することができる。

【 0 2 1 1 】

10

(変形例 3)

つぎに、図 8 6 および図 8 7 を参照して、実施の形態 7 における変形例 3 について説明する。図 8 6 は、変形例 3 にかかるカプセル型内視鏡の断面図である。図 8 6 の左図は、変形例 3 にかかるカプセル型内視鏡の軸方向の断面図であり、図 8 6 の右図は、図 8 6 の左図における N - N 線でカプセル型内視鏡を切断した断面図である。図 8 7 は、変形例 3 にかかるカプセル型内視鏡の所定の各状態において磁界発生部 4 0 3 が印加する磁界強度を示す図である。図 8 6 に示すように、変形例 3 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 c は、カプセル型内視鏡 7 0 1 b と比して、回転移動磁石 6 は、カプセル型内視鏡 7 0 1 c を移動させるタイヤ 7 2 1 を構成する。そして、カプセル型内視鏡 7 0 1 c は、螺旋突起 6 0 3 を備え、矢印 Y 9 1 a に示すように、磁気誘導によって螺旋推進を行なうことができる。その他の構成は、上述した実施の形態 7 の変形例 2 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 b と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。また、この実施の形態 7 の変形例 3 にかかるカプセル誘導システムは、上述した実施の形態 4 にかかるカプセル誘導システム 4 0 0 と略同様であり、カプセル誘導システムのカプセル型内視鏡 4 0 1 に代えてカプセル型内視鏡 7 0 1 c を備えた構成を有する。

20

【 0 2 1 2 】

まず、図 8 7 の曲線 1 7 1 c に示すように、磁界発生部 4 0 3 は、回転磁石 2 0 6 よりも体積が大きい回転移動磁石 6 が誘導領域 2 a 内で回転可能となる磁界強度 G 6 7 よりも弱い磁界強度で、カプセル型内視鏡 7 0 1 c の長軸周りに回転磁界 M 6 5 a を印加する。この場合、図 8 6 (1) 右図に示すように、回転移動磁石 6 は、高摩擦部材 8 によって回転が拘束され磁化方向がカプセル型内視鏡 7 0 1 c の径方向になるように固定された状態となるため、図 8 6 (1) 左図に示すように、カプセル型内視鏡 7 0 1 c は、カプセル型内視鏡 7 0 1 c の長軸周りの回転磁界 M 6 5 a にしたがって長軸回りに回転しつつ、矢印 Y 9 1 a に示す方向に螺旋推進を行なう。なお、カプセル型内視鏡 7 0 1 c においては、回転移動磁石 6 の磁化方向がカプセル型内視鏡 7 0 1 c の長軸方向になるように固定された場合には、カプセル型内視鏡 7 0 1 c の長軸方向に平行な磁化方向の磁界によって方向が制御される。

30

【 0 2 1 3 】

そして、タイヤ回転時には、図 8 7 の曲線 1 7 3 c に示すように、磁界発生部 4 0 3 は、回転移動磁石 6 がカプセル型内視鏡 7 0 1 c 内で回転可能となる磁界強度 G 6 7 よりも強い磁界強度の磁界 M 6 7 を印加する。この場合、図 8 6 (2) 右図に示すように、強磁界である回転磁界 M 6 7 によって、回転移動磁石 6 および回転磁石 2 0 6 が磁界 M 6 7 にしたがって同じ向き (図 8 6 (2) に示す矢印 Y 9 3 の方向) に回転し、反発力 H 6 7 が発生する。そして、図 8 6 (3) 右図の矢印 Y 9 4 に示すように、回転移動磁石 6 は、この反発力 H 6 7 によって回転磁石 2 0 6 から離れるように誘導領域 2 a 内を移動するため、高摩擦部材 8 による回転の拘束が解除され、回転可能となる。そして、カプセル型内視鏡 7 0 1 c は、回転移動磁石 6 が磁界強度 G 6 7 よりも強い磁界強度の回転磁界が印加されることによって回転し、これにともないタイヤ 7 2 1 も図 8 6 (3) に示す矢印 Y 9 4 a の方向に回転するため、図 8 6 (3) 左図の矢印 9 4 b に示すように、移動することが可能になる。

40

50

【 0 2 1 4 】

このように、変形例 3 によれば、カプセル型内視鏡 7 0 1 と同様の効果を奏するとともに、外部磁界によって回転移動磁石 6 の状態（具体的にはハウジング内における回転可能な状態および固定状態）を切り替えることができ、これによって、タイヤによるカプセル型内視鏡の推進、螺旋突起によるカプセル型内視鏡の推進を選択的に行なうことができ、さらには、固定状態にした回転移動磁石 6 の磁化方向を外部磁界によって変化させることによってカプセル型内視鏡の方向転換を行うことができる。この結果、より高度で効率的なカプセル型内視鏡の誘導が可能になる。

【 0 2 1 5 】

また、カプセル型内視鏡 7 0 1 c が保有する撮像系の撮像方向に対して平行な方向（望ましくは一致する方向）に磁化方向をもつ状態で回転移動磁石 6 をカプセル型内視鏡 7 0 1 c の筐体に対して一時固定することができ、この固定状態の回転移動磁石 6 に対して印加する外部磁界の磁化方向を制御することによって、この回転移動磁石 6 に追従して方向転換するカプセル型内視鏡 7 0 1 c の撮像系の撮像方向を所望の方向に制御することができる。この結果、カプセル型内視鏡 7 0 1 c は、被検体内における所望方向の画像を容易に撮像することができる。

10

【 0 2 1 6 】

さらに、カプセル型内視鏡の推進と方向転換との二つの動作に対して同じ回転移動磁石 6 を共用できるため、かかる動作別に磁気アクチュエータをも配置する必要がなく、この結果、カプセル型内視鏡本体の小型化を促進するとともに、被検体内部へのカプセル型内視鏡の挿入性に優れたカプセル誘導システムを実現することが可能になる。

20

【 0 2 1 7 】

また、タイヤ 7 2 1 の回転によってカプセル型内視鏡 7 0 1 c を推進（前進または後進）させる回転移動磁石 6 の回転軸をカプセル型内視鏡 7 0 1 c の長軸に対して略垂直にしているので、カプセル型内視鏡 7 0 1 c を径方向の軸回りに転倒させるに足るトルクを大きくすることができ、これによって、かかる回転移動磁石 6 を回転させる外部の磁界 M 6 7 によってカプセル型内視鏡 7 0 1 c が転倒することを防止できる。この結果、この磁界 M 6 7 の磁力エネルギーをカプセル型内視鏡 7 0 1 c の転倒トルクに浪費せずに効率良く回転移動磁石 6 を回転させることができ、かかる磁界 M 6 7 によってカプセル型内視鏡 7 0 1 c を確実に推進させることができる。

30

【 0 2 1 8 】

また、カプセル型内視鏡 7 0 1 c の筐体に対して相対的に回転移動磁石 6 を回転させているので、かかる回転移動磁石 6 の外周に配置されたタイヤ 7 2 1 をカプセル型内視鏡 7 0 1 c の筐体に対して独立的に回転させることができる。これによって、カプセル型内視鏡 7 0 1 c は、その筐体を長軸回りまたは径方向の軸回りに回転させずに前進または後進することができる。この結果、カプセル型内視鏡 7 0 1 c の撮像系によって撮像する画像がカプセル型内視鏡 7 0 1 c の筐体の回転に起因して画像ぶれを起こすことを防止できる。すなわち、かかるカプセル型内視鏡 7 0 1 c は、被検体内部を前進または後進するとともに、被検体内部の画像を鮮明に撮像することができる。

【 0 2 1 9 】

なお、上述した実施の形態 7 の変形例 3 では、回転移動磁石 6 および回転磁石 2 0 6 に対して印加する外部磁界の磁化方向および磁界強度を制御することによって、螺旋突起 6 0 3 による螺旋推進とタイヤ 7 2 1 による推進とをカプセル型内視鏡 7 0 1 c に選択的に行わせていたが、これに限らず、カプセル型内視鏡 7 0 1 c は、上述した螺旋突起 6 0 3 を備えず、外部磁界に追従して回転する回転移動磁石 6 とともに回転するタイヤ 7 2 1 によって前進または後進するようにしてもよい。

40

【 0 2 2 0 】

また、上述した実施の形態 7 の変形例 3 では、回転移動磁石 6 および回転磁石 2 0 6 に対して印加する外部磁界の磁化方向および磁界強度を制御することによって、この回転移動磁石 6 をカプセル型内視鏡 7 0 1 c の筐体に対して相対的に固定状態にしていたが、こ

50

れに限らず、上述した回転磁界 206 および高摩擦部材 8 を設けず、回転移動磁石 6 をカプセル型内視鏡 701c の筐体に対して回転自在に軸支してもよい。この場合、かかるカプセル型内視鏡 701c 内の回転移動磁石 6 は、カプセル型内視鏡 701c の筐体の径方向の軸回りに回転する回転磁界に追従して回転するとともにタイヤ 721 を回転して、カプセル型内視鏡 701c の推進力を生成する。かかる回転移動磁石 6 を筐体内部に軸支した構造をもつカプセル型内視鏡 701c は、上述した磁界強度 G67 に比して弱い磁界強度の回転磁界によって前進または後進することができ、この結果、かかるカプセル型内視鏡 701c が前進または後進する際の消費エネルギーを軽減することができる。また、かかるカプセル型内視鏡 701c の筐体の水密構造を簡易に実現することができる。

【0221】

(変形例 4)

つぎに、図 88 および図 89 を参照して、実施の形態 7 にかかる変形例 4 について説明する。図 88 は、変形例 4 にかかるカプセル型内視鏡の断面図である。図 88 (1) および図 88 (2) は、変形例 4 にかかるカプセル型内視鏡の軸方向の断面図であり、図 88 (3) は、図 88 (2) における O-O 線でカプセル型内視鏡を切断した断面図である。図 89 は、変形例 4 にかかるカプセル型内視鏡の所定の各状態において磁界発生部 403 が印加する磁界強度を示す図である。図 88 に示すように、変形例 4 にかかるカプセル型内視鏡 701d においては、回転磁石 206 が円滑に回転するように回転磁石 206 の接触面上に摩擦低減部材 9 が設けられている。また、カプセル型内視鏡 701d においては、回転磁石 6 側の仕切りに回転移動磁石 6 が接触した場合には、回転が拘束されるように、回転移動磁石 6 の回転磁石 206 側の表面上には、高摩擦部材 8 が設けられている。また、カプセル型内視鏡 701d は、回転移動磁石 6 の回転時に回転移動磁石 6 と噛み合うように、回転針 427a の回転動作を制御する歯車 739 を誘導領域 2a 内に配置する。

【0222】

まず、図 89 の曲線 171d に示すように、磁界発生部 403 は、回転磁石 206 よりも体積が大きい回転移動磁石 6 が誘導領域 2a 内で回転可能となる磁界強度 G68 よりも弱い磁界強度で、カプセル型内視鏡 701d の長軸周りに回転磁界を印加する。この場合、図 88 (1) に示すように、回転移動磁石 6 は、高摩擦部材 8 によって回転が拘束された状態となるため、カプセル型内視鏡 701d は、カプセル型内視鏡 701d の長軸周りの回転磁界にしたがって推進する。なお、カプセル型内視鏡 701d においては、螺旋突起 603 を設けることによって螺旋推進を促進させてもよい。

【0223】

バルーン 425 内の薬剤 426 の局注時には、図 89 の曲線 174d に示すように、磁界発生部 403 は、回転移動磁石 6 がカプセル型内視鏡 701d 内で回転可能となる磁界強度 G68 よりも強い磁界強度の磁界 M68 を印加する。この場合、図 88 (2) の矢印 Y95a に示すように、磁界 M68 によって、回転移動磁石 6 および回転磁石 206 が磁界 M68 にしたがって同じ向きに回転し、反発力 H68 が発生する。そして、図 88 (2) の矢印 Y95b に示すように、回転移動磁石 6 は、この反発力 H68 によって回転磁石 206 から離れるように誘導領域 2a 内を移動し歯車 739 と噛み合う。また、回転移動磁石 6 においては、高摩擦部材 8 による回転の拘束が解除され、回転可能となる。そして、カプセル型内視鏡 701d は、磁界強度 G68 よりも強い磁界強度で回転針 427a の回転方向に対応した向きの磁界が印加されることによって回転し、これにともない歯車 739 もそれぞれ回転する。この結果、図 88 (3) に示すように、歯車 739 の回転によって、回転針 427a が矢印 Y95c に示すように回転し、カプセル型内視鏡 701d 外に突出する。そして、回転針 427a が回転停止面に接触すると、カプセル型内視鏡 701d 本体が回転し、腸管などの周方向に沿って回転針 427a が穿刺される。さらに、バルーン 425 の貫通穴 433 と回転針 427a の図示しない貫通穴が接続するため、バルーン 425 内の薬剤 426 が回転針 427a を介して所望の領域に注入されることとなる。

【0224】

そして、磁界強度 G_{68} よりも強い磁界強度のまま磁界の向きを逆転させることによって、回転針 427a がカプセル型内視鏡 701d 内に収納され、さらに、印加された磁界の磁界強度 G_{68} よりも弱めることによって、回転移動磁石 6 が図 88(1) に示すようにカプセル型内視鏡 701d に固定されることとなる。

【0225】

このように、変形例 4 によれば、カプセル型内視鏡 701 と同様の効果を奏するとともに、回転移動磁石 6 の状態を切り替えることによって、より高度で効率的なカプセル型内視鏡の推進動作および局注動作を行なうことが可能になる。

【0226】

(変形例 5)

つぎに、本発明の実施の形態 7 の変形例 5 について説明する。上述した実施の形態 7 の変形例 2 では、外部磁界の磁化方向および磁界強度を制御することによって回転移動磁石 6 を回転可能な状態または固定状態に切り替えるようにし、この回転移動磁石 6 の回転に伴って歯車 711 とともにキャタピラ 712 を回転させることによって、カプセル型内視鏡 701b の推進力を生成していたが、この実施の形態 7 の変形例 5 では、カプセル型内視鏡の筐体に対して回転自在に配置した回転磁界を車軸にし、外部の回転磁界によってこの回転磁界とともにキャタピラ 712 を回転させてカプセル型内視鏡の推進力を生成するようにしている。

【0227】

図 90 は、実施の形態 7 の変形例 5 にかかるカプセル型内視鏡の一構成例を示す模式図である。なお、図 90 には、この実施の形態 7 の変形例 5 にかかるカプセル型内視鏡 701e の側面図および P-P 線断面図が示されている。

【0228】

この実施の形態 7 の変形例 5 にかかるカプセル型内視鏡 701e は、上述した実施の形態 7 の変形例 2 にかかるカプセル型内視鏡 701b と略同様に、磁気アクチュエータによって回転駆動するキャタピラ 712 によって前進または後進可能な構成を有する。具体的には図 90 に示すように、カプセル型内視鏡 701e は、被検体の体内に導入し易い大きさに形成されたカプセル型の筐体 731 と、上述したキャタピラ 712 と、キャタピラ 712 を無端状に回転させる車輪 732, 733 と、一方(例えば前方側)の車輪 732 を回転自在に支持する車軸 734 と、他方(例えば後方側)の車輪 733 を回転自在に支持する車軸状の回転磁石 735 と、を備える。また、カプセル型内視鏡 701e は、上述した実施の形態 4 にかかるカプセル型内視鏡 401 と同様に、位置検出用発振コイル 421、撮像系 422、アンテナ 423 を介して外部の受信部 411 に画像信号等を無線送信する無線系、電池 424、およびカプセル型内視鏡 401 の各構成部(位置検出用発振コイル 421、撮像系 422、および無線系)を制御する制御部を筐体 731 の内部に備える。

【0229】

なお、特に図示しないが、カプセル型内視鏡 701e は、上述した実施の形態 4~6 または各変形例に例示したように、薬剤を注射する局注機構、生体内部に対して生体組織の採取または焼付け処理等の医療処置を行う処置機構(鉗子、高周波発熱部材等)を適宜備えてもよい。また、この実施の形態 7 の変形例 5 にかかるカプセル誘導システムは、上述した実施の形態 4 にかかるカプセル誘導システム 400 と略同様であり、カプセル誘導システムのカプセル型内視鏡 401 に代えてカプセル型内視鏡 701e を備えた構成を有する。

【0230】

一对の車輪 732 は、筐体 731 の前方側(撮像系 422 が配置された側)の車軸 734 の両端に取り付けられ、この車軸 734 によって回転可能に軸支される。また、一对の車輪 733 は、筐体 731 の後方側の車軸である回転磁石 735 の両端に取り付けられ、この回転磁石 735 によって回転可能に軸支される。かかる車輪 732, 733 は、回転磁石 735 の回転に伴って回転して、カプセル型内視鏡 701e を前進または後進させる

10

20

30

40

50

キャタピラ 7 1 2 を無端状に回転する。

【 0 2 3 1 】

車軸 7 3 4 は、筐体 7 3 1 の前方側に形成された貫通孔に回転自在に挿通され、上述した一对の車輪 7 3 2 を両端に有する。かかる貫通孔内に挿通された車軸 7 3 4 は、筐体 7 3 1 の長手方向の中心軸である長軸 C L 1 に対して垂直（すなわち筐体 7 3 1 の径方向に平行）な回転軸であり、筐体 7 3 1 に対して独立して回転する。

【 0 2 3 2 】

回転磁石 7 3 5 は、筐体 7 3 1 の後方側に形成された貫通孔に回転自在に挿通され、上述した一对の車輪 7 3 3 を両端に有する。かかる貫通孔内に挿通された回転磁石 7 3 5 は、筐体 7 3 1 の長軸 C L 1 に対して垂直な方向（すなわち筐体 7 3 1 の径方向）の回転軸であり、外部の回転磁界（上述した磁界発生部 4 0 3 によって形成された回転磁界）に追従して、筐体 7 3 1 に対して独立して回転する。かかる回転磁石 7 3 5 は、長軸 C L 1 に垂直な軸周りに車輪 7 3 3 を回転させる車軸として機能するとともに、筐体 7 3 1 の径方向の軸周りに回転する外部の回転磁界の作用によってキャタピラ 7 1 2 を回転させる磁気アクチュエータとして機能する。なお、かかる回転磁石 7 3 5 の表面は、生体適合性のある物質によって覆われる。

【 0 2 3 3 】

ここで、かかる車軸 7 3 4 または回転磁石 7 3 5 を挿通する筐体 7 3 1 の各貫通孔は、筐体 7 3 1 の長軸 C L 1 に垂直な方向（すなわち筐体 7 3 1 の径方向）に沿って形成された貫通孔であり、上述した撮像系 4 2 2、無線系、および電池 4 2 4 等の内部部品を配置する筐体 7 3 1 の内部空間から隔離される。このため、かかる各貫通孔を有する筐体 7 3 1 は、カプセル型内視鏡 7 0 1 e の内部部品を配置する内部空間の液密を簡易な構造によって確保できるとともに、カプセル型内視鏡 7 0 1 e を前進または後進させるためのキャタピラ機構、すなわち上述した車輪 7 3 2、7 3 3 と、車軸 7 3 4 および回転磁石 7 3 5 と、キャタピラ 7 1 2 とをこの内部空間から隔離した状態で備えることができる。

【 0 2 3 4 】

このような構成を有するカプセル型内視鏡 7 0 1 e の重心 G P は、上述した各構成部（撮像系 4 2 2 および電池 4 2 4 等の内部部品、車輪 7 3 2、7 3 3、車軸 7 3 4、回転磁石 7 3 5、およびキャタピラ 7 1 2 等）の配置を調整することによって筐体 7 3 1 内部の所定の位置に設定される。具体的には、図 9 0 に示すように、重心 G P は、筐体 7 3 1 の径方向の軸であって筐体 7 3 1 の内部空間の中心 C P を通る中心軸 C L 2 上に設定され、さらに望ましくは、中心 C P から筐体 7 3 1 の底部側（車輪 7 3 2、7 3 3 等のキャタピラ機構が配置された側）に外れた位置に設定される。

【 0 2 3 5 】

なお、かかるカプセル型内視鏡 7 0 1 e の位置および方向の少なくとも一つを上述した位置算出部 4 1 2 によって検出するための位置検出用発振コイル 4 2 1（図示せず）は、上述した回転磁石 7 3 5 の回転軸とコイル軸とが平行になるように筐体 7 3 1 の内部に配置される。かかる位置検出用発振コイル 4 2 1 は、回転磁石 7 3 5 の磁化方向に対して垂直方向の磁界を形成する。

【 0 2 3 6 】

つぎに、外部の回転磁界によってカプセル型内視鏡 7 0 1 e を前進または後進させるキャタピラ機構の動作について説明する。図 9 1 は、カプセル型内視鏡のキャタピラ機構が外部の回転磁界によって動作する状態を示す模式図である。なお、図 9 1 には、この実施の形態 7 の変形例 5 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 e の側面図および P - P 線断面図が示されている。

【 0 2 3 7 】

図 9 1 に示すように、筐体 7 3 1 の貫通孔内に回転自在に挿通された回転磁石 7 3 5 には、この筐体 7 3 1 の径方向の軸周りに回転する回転磁界 M 7 0 が上述した磁界発生部 4 0 3 によって印加される。この場合、回転磁石 7 3 5 は、この回転磁界 M 7 0 に追従して筐体 7 3 1 の径方向の軸周りに回転するとともに、両端の車輪 7 3 3 を回転させる。

【 0 2 3 8 】

キャタピラ 7 1 2 は、かかる回転磁石 7 3 5 の作用によって回転磁石 7 3 5 と同方向に回転して、カプセル型内視鏡 7 0 1 e の推進力を生成する。すなわち、キャタピラ 7 1 2 は、かかる回転磁界 M 7 0 に追従する回転磁石 7 3 5 の回転力をカプセル型内視鏡 7 0 1 e の推進力に変換する。なお、筐体 7 3 1 の貫通孔内に回転自在に挿通された車軸 7 3 4 およびその両端の車輪 7 3 2 は、かかる回転磁石 7 3 5 の作用によるキャタピラ 7 1 2 の回転を阻害することなく、このキャタピラ 7 1 2 に追従して回転する。カプセル型内視鏡 7 0 1 e は、かかるキャタピラ 7 1 2 の回転によって、筐体 7 3 1 を回転せずに被検体の体内を前進または後進することができる。

【 0 2 3 9 】

ここで、かかるカプセル型内視鏡 7 0 1 e のキャタピラ機構の磁気アクチュエータとして機能する回転磁石 7 3 5 は、上述した高摩擦部材 8 または別の回転磁石 2 0 6 等によって阻害されることなく、外部の回転磁界 M 7 0 に追従して円滑に回転する。このため、かかる回転磁石 7 3 5 に印加する回転磁界 M 7 0 は、上述した実施の形態 7 の変形例 2 における回転磁界 M 6 6 の磁界強度 G 6 6 に比して小さい磁界強度であっても、筐体 7 3 1 の径方向の軸周りに回転磁石 7 3 5 を回転させることができる。この結果、かかる回転磁石 7 3 5 を回転させる回転磁界 M 7 0 の発生に必要な消費エネルギーが軽減される。

【 0 2 4 0 】

このように、実施の形態 7 の変形例 5 では、撮像系、無線系、および電池等の内部部品を配置するカプセル型の筐体の内部空間から隔離された筐体部分に、この筐体の長手方向に垂直な方向の貫通孔を形成し、当該カプセル型内視鏡のキャタピラ機構の車軸であるとともに磁気アクチュエータとして機能する回転磁石をこの貫通孔に回転自在に挿通し、この筐体の径方向の軸周りに回転する外部の回転磁界をこの回転磁石に対して印加することによって、この回転磁石を筐体に対して独立的且つ筐体の径方向の軸周りに回転させるようにし、かかる回転磁石の作用によってキャタピラを回転させて当該カプセル型内視鏡を前進または後進させるように構成している。このため、外部の回転磁界によって被検体内を容易に前進または後進できるとともに、かかる前進または後進のためのキャタピラ機構を備えるカプセル型の筐体の内部空間（すなわち撮像系、無線系、および電池等のカプセル型内視鏡の内部部品を配置する空間）の液密を簡易な筐体構造によって確保できるカプセル型内視鏡を実現することができる。

【 0 2 4 1 】

また、かかる回転磁石の磁化方向に対して垂直方向の磁界を形成する位置検出用発振コイルを備えるようにしているので、被検体内部における当該カプセル型内視鏡の位置を検出できるとともに、かかる回転磁石の磁化方向に対して常に垂直な方向である回転磁石の回転軸方向を検出することができる。この回転軸方向に対して垂直な回転磁界を回転磁石に対して印加することによって、より高精度にカプセル型内視鏡の位置および方向を誘導することができる。

【 0 2 4 2 】

さらに、かかるキャタピラ機構の磁気アクチュエータとして機能する回転磁石によってキャタピラ機構の一方の車軸を形成しているため、かかるキャタピラ機構を小型化することができ、この結果、カプセル型内視鏡本体の小型化を促進するとともに、被検体内部へのカプセル型内視鏡の挿入性に優れたカプセル誘導システムを実現することが可能になる。

【 0 2 4 3 】

また、かかる回転磁石の回転軸をカプセル型内視鏡の長軸に対して略垂直にしているので、カプセル型内視鏡を径方向の軸回りに転倒させるに足るトルクを大きくすることができ、これによって、かかる回転磁石を回転させる外部の回転磁界によってカプセル型内視鏡が転倒することを防止できる。この結果、この外部の回転磁界の磁力エネルギーをカプセル型内視鏡の転倒トルクに浪費せずに効率良く回転磁石を回転させることができ、かかる回転磁界によってカプセル型内視鏡を確実に推進させることができる。

【 0 2 4 4 】

さらに、カプセル型の筐体の径方向の軸であって筐体の中心を通る中心軸上に当該カプセル型内視鏡の重心を設定したので、キャタピラ機構によるカプセル型内視鏡のキャタピラ走行を安定化することができる。また、かかる筐体の径方向の中心軸上であって筐体の中心位置から筐体の底部側（キャタピラ機構側）に外れた位置に当該カプセル型内視鏡の重心を設定する（すなわち低重心化する）ことによって、かかるキャタピラ機構によるカプセル型内視鏡のキャタピラ走行を一層安定化することができ、たとえ傾斜面をキャタピラ走行する場合であっても、転倒等を起こすことなく、安定的にカプセル型内視鏡の誘導を行うことができる。

【 0 2 4 5 】

また、筐体の貫通孔内に回転自在に挿通した回転磁石を外部の回転磁界によって回転させているので、外部の回転磁界に追従して円滑に回転磁石を回転させることができる。このため、かかる回転磁石に印加する外部の回転磁界の磁界強度を低くすることができ、この結果、かかる回転磁石を回転させる外部の回転磁界の発生に必要な消費エネルギーを軽減することができる。

【 0 2 4 6 】

さらに、カプセル型の筐体に対して相対的に回転磁石を回転させることによってキャタピラを筐体に対して独立的に回転させているので、この筐体を長軸回りまたは径方向の軸回りに回転させずにカプセル型内視鏡を前進または後進させることができる。この結果、このカプセル型内視鏡の撮像系によって撮像する画像が筐体の回転に起因して画像ぶれを起こすことを防止できる。すなわち、かかるカプセル型内視鏡は、被検体内部を前進または後進するとともに、被検体内部の画像を鮮明に撮像することができる。

【 0 2 4 7 】

なお、上述した実施の形態 7 の変形例 5 では、被検体内部におけるカプセル型内視鏡の位置および方向の少なくとも一つを検出するための位置検出用発振コイルをカプセル型内視鏡に設けていたが、これに限らず、かかる位置検出用発振コイルに代えて LC マーカをカプセル型内視鏡に設けてもよい。この LC マーカは、そのコイル軸と回転磁石の回転軸とが略平行になるようにカプセル型内視鏡に配置されればよく、例えば、キャタピラ機構において回転磁石と対をなす車軸（上述した車軸 7 3 4）に配置してもよい。この場合、上述した位置算出部 4 1 2 は、LC マーカ方式に基づいて被検体内部におけるカプセル型内視鏡の位置および方向の少なくとも一つを算出（検出）すればよい。

【 0 2 4 8 】

また、上述した実施の形態 7 の変形例 5 では、撮像系 4 2 2 および電池 4 2 4 等の内部部品、車輪 7 3 2、7 3 3、車軸 7 3 4、回転磁石 7 3 5、およびキャタピラ 7 1 2 等の配置を調整することによって、筐体 7 3 1 の径方向の中心軸 CL 2 上にカプセル型内視鏡 7 0 1 e の重心 GP を設定していたが、これに限らず、筐体 7 3 1 の径方向の中心軸 CL 2 に対して回転磁石 7 3 5 の対称的な位置に回転磁石 7 3 5 と同等な重量のカウンターウエイトを設け、これによって回転磁石 7 3 5 による重量の偏りを補正して、筐体 7 3 1 の径方向の中心軸 CL 2 上（さらには、筐体 7 3 1 の底部側に偏心した位置）にカプセル型内視鏡 7 0 1 e の重心 GP を設定してもよい。この場合、かかるカウンターウエイトは、電池、スーパーキャパシタ、位置検出用発振コイル、および錘等のいずれであってもよいし、これらを適宜組み合わせたものであってもよい。

【 0 2 4 9 】

（変形例 6）

つぎに、本発明の実施の形態 7 の変形例 6 について説明する。上述した実施の形態 7 の変形例 5 では、キャタピラ機構の磁気アクチュエータとして機能する回転磁石 7 3 5 をキャタピラ機構の車軸に用いていたが、この実施の形態 7 の変形例 6 では、キャタピラ機構の磁気アクチュエータとして機能する回転磁石を筐体の径方向の中心軸上に配置してカプセル型内視鏡を低重心化している。

【 0 2 5 0 】

図 9 2 は、本発明の実施の形態 7 の変形例 6 にかかるカプセル型内視鏡の一構成例を示す縦断面模式図である。なお、図 9 2 には、カプセル型の筐体 7 3 1 とキャタピラ機構とが図示されている。図 9 2 に示すように、この実施の形態 7 の変形例 6 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 f は、上述した実施の形態 7 の変形例 5 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 e の回転磁石 7 3 5 に代えて車軸 7 3 6 を備え、この車軸 7 3 6 の歯車部と噛み合って回転する歯車 7 3 8 と、この歯車 7 3 8 と噛み合う歯車部を外周に有する回転磁石 7 3 7 とをさらに備える。その他の構成は上述した実施の形態 7 の変形例 5 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。また、この実施の形態 7 の変形例 6 にかかるカプセル誘導システムは、上述した実施の形態 4 にかかるカプセル誘導システム 4 0 0 と略同様であり、カプセル誘導システムのカプセル型内視鏡 4 0 1 に代えてカプセル型内視鏡 7 0 1 f を備えた構成を有する。

10

【 0 2 5 1 】

なお、カプセル型内視鏡 7 0 1 f は、特に図示していないが、上述した実施の形態 7 の変形例 5 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 e と同様に、位置検出用発振コイル 4 2 1、撮像系 4 2 2、アンテナ 4 2 3 を介して外部の受信部 4 1 1 に画像信号等を無線送信する無線系、電池 4 2 4、およびこれら各構成部（位置検出用発振コイル 4 2 1、撮像系 4 2 2、および無線系）を制御する制御部を筐体 7 3 1 の内部に備える。また、カプセル型内視鏡 7 0 1 f は、上述した実施の形態 4 ~ 6 または各変形例に例示したように、薬剤を注射する局注機構、生体内部に対して生体組織の採取または焼付け処理等の医療処置を行う処置機構（鉗子、高周波発熱部材等）を適宜備えてもよい。

20

【 0 2 5 2 】

車軸 7 3 6 は、筐体 7 3 1 の後方側に形成された貫通孔に回転自在に挿通され、一對の車輪 7 3 3 を両端に有する。かかる貫通孔内に挿通された車軸 7 3 6 は、筐体 7 3 1 の長軸 C L 1 に対して垂直（すなわち筐体 7 3 1 の径方向に平行）な回転軸であり、筐体 7 3 1 に対して独立して回転する。

【 0 2 5 3 】

回転磁石 7 3 7 は、筐体 7 3 1 の径方向の軸周りに回転する外部の回転磁界 M 7 0 の作用によってキャタピラ 7 1 2 を回転させる磁気アクチュエータとして機能する。具体的には、回転磁石 7 3 7 は、筐体 7 3 1 の長軸 C L 1 に垂直な回転軸によって回転自在に軸支され、上述した外部の回転磁界 M 7 0 に追従して筐体 7 3 1 の径方向の軸周りに回転する。この場合、回転磁石 7 3 7 は、筐体 7 3 1 に対して独立して回転する。かかる回転磁石 7 3 7 は、歯車 7 3 8 と噛み合う歯車部を有し、この歯車 7 3 8 を介して車軸 7 3 6 を回転させる。歯車 7 3 8 は、かかる回転磁石 7 3 7 の歯車部と車軸 7 3 6 の歯車部とに噛み合い、回転磁石 7 3 7 の回転動作を車軸 7 3 6 に伝達する。

30

【 0 2 5 4 】

このような構成を有するカプセル型内視鏡 7 0 1 f の重心 G P は、上述した各構成部（撮像系 4 2 2 および電池 4 2 4 等の内部部品、車輪 7 3 2、7 3 3、車軸 7 3 4、7 3 6、回転磁石 7 3 7、歯車 7 3 8、およびキャタピラ 7 1 2 等）のうち、最も重量の大きい回転磁石 7 3 7 の配置を調整することによって筐体 7 3 1 内部の所定の位置に設定される。具体的には、図 9 2 に示すように、重心 G P は、筐体 7 3 1 の径方向の中心軸 C L 2 上であって筐体 7 3 1 の底部側（車輪 7 3 2、7 3 3 等のキャタピラ機構が配置された側）に偏心した位置に回転磁石 7 3 7 を配置することによって設定される。かかる重心 G P は、この回転磁石 7 3 7 の回転軸と径方向の中心軸 C L 2 との交点に位置する。

40

【 0 2 5 5 】

このように、実施の形態 7 の変形例 6 では、カプセル型の筐体の径方向の中心軸上であって筐体の底部側（キャタピラ機構が配置された側）に偏心した位置に回転磁石を配置することによって、この回転磁石の回転軸と筐体の径方向の中心軸との交点の位置に当該カプセル型内視鏡の重心を設定し、この回転磁石の回転動作を歯車を介してキャタピラ機構の車軸に伝達するようにし、その他を上述した実施の形態 7 の変形例 5 と同様に構成した。このため、上述した実施の形態 7 の変形例 5 と同様の作用効果を享受するとともに、筐

50

体の中心から底部側（キャタピラ機構が配置された側）に偏心した位置に当該カプセル型内視鏡の重心を容易に設定することができ、キャタピラ機構によるキャタピラ走行の安定化に有利なカプセル型内視鏡の低重心化を簡易に実現することができる。

【0256】

（変形例7）

つぎに、本発明の実施の形態7の変形例7について説明する。上述した実施の形態7の変形例5では、筐体731の片側（底部側）にキャタピラ機構を備えていたが、この実施の形態7の変形例7では、カプセル型の筐体の長軸に関して対称的な各筐体部分（すなわち筐体の底部および頂部）にキャタピラ機構を各々備えるようにしている。

【0257】

図93は、実施の形態7の変形例7にかかるカプセル型内視鏡の一構成例を示す模式図である。なお、図93には、この実施の形態7の変形例7にかかるカプセル型内視鏡701gの側面図およびQ-Q線断面図が示されている。

【0258】

図93に示すように、この実施の形態7の変形例7にかかるカプセル型内視鏡701gは、上述した実施の形態7の変形例5にかかるカプセル型内視鏡701eの筐体731に代えて、2つのキャタピラ機構を長軸CL1に関して対称的に配置可能な構造をもつカプセル型の筐体740を備える。また、カプセル型内視鏡701gは、この筐体740の底部側に、上述した実施の形態7の変形例5にかかるカプセル型内視鏡701eと同様なキャタピラ機構（キャタピラ712、車輪732、733、車軸734、および回転磁石735）を備え、この筐体740の頂部側に、この底部側のキャタピラ機構に対称的なキャタピラ機構、すなわちキャタピラ741、車輪742、743、および車軸744、745を備える。さらに、カプセル型内視鏡701gは、この筐体740の内部に、かかる底部側のキャタピラ機構と頂部側のキャタピラ機構とを連動させるための歯車746、747を備える。なお、この実施の形態7の変形例7において、回転磁石735は、この歯車746と噛み合う歯車部を備える。その他の構成は実施の形態7の変形例5と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。また、この実施の形態7の変形例7にかかるカプセル誘導システムは、上述した実施の形態4にかかるカプセル誘導システム400と略同様であり、カプセル誘導システムのカプセル型内視鏡401に代えてカプセル型内視鏡701gを備えた構成を有する。

【0259】

なお、カプセル型内視鏡701gは、特に図示していないが、上述した実施の形態7の変形例5にかかるカプセル型内視鏡701eと同様に、位置検出用発振コイル421、撮像系422、アンテナ423を介して外部の受信部411に画像信号等を無線送信する無線系、電池424、およびこれら各構成部（位置検出用発振コイル421、撮像系422、および無線系）を制御する制御部を筐体740の内部に備える。また、カプセル型内視鏡701gは、上述した実施の形態4～6または各変形例に例示したように、薬剤を注射する局注機構、生体内部に対して生体組織の採取または焼付け処理等の医療処置を行う処置機構（鉗子、高周波発熱部材等）を適宜備えてもよい。

【0260】

筐体740は、被検体の体内に導入し易い大きさに形成されたカプセル型の筐体であり、上述したように、2つのキャタピラ機構を長軸CL1に関して対称的に配置可能な構造をもつ。具体的には、筐体740は、上述した実施の形態7の変形例5にかかるカプセル型内視鏡701eの筐体731と同様に、車軸734を回転自在に挿通する貫通孔と回転磁石735を回転自在に挿通する貫通孔とを底部側に有する。また、筐体740は、頂部側のキャタピラ機構のうちの車軸744、745を各々回転自在に挿通する各貫通孔を頂部側に有する。かかる筐体740の頂部側の各貫通孔および底部側の各貫通孔は、長軸CL1に関して対称であって、筐体740の長軸CL1に垂直な方向（すなわち筐体740の径方向）に沿って形成される。また、かかる筐体740の頂部側の各貫通孔および底部側の各貫通孔は、上述した撮像系422、無線系、および電池424等の内部部品を配置

10

20

30

40

50

する筐体 7 4 0 の内部空間から隔離される。

【 0 2 6 1 】

一对の車輪 7 4 2 は、筐体 7 4 0 の頂部側における前方側（撮像系 4 2 2 が配置された側）の車軸 7 4 4 の両端に取り付けられ、この車軸 7 4 4 によって回転可能に軸支される。また、一对の車輪 7 4 3 は、筐体 7 4 0 の頂部側における後方側の車軸 7 4 5 の両端に取り付けられ、この車軸 7 4 5 によって回転可能に軸支される。かかる車輪 7 4 2 , 7 4 3 は、筐体 7 4 0 の頂部側のキャタピラ機構におけるキャタピラ 7 4 1 を支持するとともに、筐体 7 4 0 の底部側のキャタピラ機構の動作（詳細には回転磁石 7 3 5 の回転）に連動して回転し、この結果、このキャタピラ 7 4 1 を無端状に回転する。この場合、キャタピラ 7 4 1 は、歯車 7 4 6 , 7 4 7 を介して底部側のキャタピラ機構から伝達された回転磁石 7 3 5 の回転力をカプセル型内視鏡 7 0 1 g の推進力に変換する。

10

【 0 2 6 2 】

車軸 7 4 4 は、筐体 7 4 0 の頂部側に形成された各貫通孔のうちの前方側の貫通孔に回転自在に挿通され、上述した一对の車輪 7 4 2 を両端に有する。一方、車軸 7 4 5 は、筐体 7 4 0 の頂部側に形成された各貫通孔のうちの後方側の貫通孔に回転自在に挿通され、上述した一对の車輪 7 4 3 を両端に有する。かかる各貫通孔内に挿通された車軸 7 4 4 , 7 4 5 は、筐体 7 4 0 の長軸 C L 1 に対して垂直（すなわち筐体 7 4 0 の径方向に平行）な回転軸であり、筐体 7 4 0 に対して独立して回転する。

【 0 2 6 3 】

また、かかる後方側の車軸 7 4 5 は、歯車 7 4 7 と噛み合う歯車部を有し、2つの歯車 7 4 6 , 7 4 7 によって伝達される回転磁石 7 3 5 の回転動作に連動して、この回転磁石 7 3 5 と反対回りに回転する。歯車 7 4 6 , 7 4 7 は、互いに噛み合いつつ回転する一对の歯車であり、筐体 7 4 0 に対して回転自在な回転軸によって各々軸支される。歯車 7 4 6 は、回転磁石 7 3 5 の歯車部と噛み合いつつ、この回転磁石 7 3 5 の回転動作に伴って回転磁石 7 3 5 と反対回りに回転する。かかる歯車 7 4 6 は、この回転磁石 7 3 5 の回転動作を歯車 7 4 7 に伝達する。歯車 7 4 7 は、かかる歯車 7 4 6 および車軸 7 4 5 の歯車部と噛み合いつつ、この歯車 7 4 6 の回転動作に伴って回転磁石 7 3 5 と同じ方向に回転する。かかる歯車 7 4 7 は、この歯車 7 4 6 を介して回転磁石 7 3 5 から伝達された回転動作に伴って、この回転磁石 7 3 5 と反対回りに車軸 7 4 5 を回転させる。

20

【 0 2 6 4 】

このような構成を有するカプセル型内視鏡 7 0 1 g の重心 G P は、上述した各構成部（撮像系 4 2 2 および電池 4 2 4 等の内部部品、頂部側のキャタピラ機構、および底部側のキャタピラ機構等）の配置を調整することによって筐体 7 4 0 内部の所定の位置に設定される。具体的には、図 9 3 に示すように、重心 G P は、筐体 7 4 0 の長軸 C L 1 上に設定され、さらに望ましくは、筐体 7 4 0 の径方向の中心軸 C L 2 と長軸 C L 1 との交点（すなわち筐体 7 4 0 の中心位置）に設定される。

30

【 0 2 6 5 】

つぎに、上述した筐体 7 4 0 の両側（底部側および頂部側）に設けられた各キャタピラ機構の動作について説明する。図 9 4 は、カプセル型内視鏡の両側のキャタピラ機構が外部の回転磁界によって動作する状態を示す模式図である。なお、図 9 4 には、この実施の形態 7 の変形例 7 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 g の側面図および Q - Q 線断面図が示されている。

40

【 0 2 6 6 】

図 9 4 に示すように、筐体 7 4 0 の底部側の貫通孔内に回転自在に挿通された回転磁石 7 3 5 には、上述した実施の形態 7 の変形例 5 の場合と同様に、筐体 7 4 0 の径方向の軸周りに回転する回転磁界 M 7 0 が上述した磁界発生部 4 0 3 によって印加され、この印加された回転磁界 M 7 0 に追従して回転磁石 7 3 5 は筐体 7 4 0 の径方向の軸周りに回転する。この結果、かかる底部側のキャタピラ機構のキャタピラ 7 1 2、車軸 7 3 4、および車輪 7 3 2 , 7 3 3 は、上述した実施の形態 7 の変形例 5 の場合と同様に、この回転磁石 7 3 5 と同じ方向に回転する。

50

【 0 2 6 7 】

一方、筐体 7 4 0 の頂部側のキャタピラ機構を構成するキャタピラ 7 4 1、車輪 7 4 2、7 4 3、および車軸 7 4 4、7 4 5 は、かかる底部側のキャタピラ機構の動作（詳細には回転磁石 7 3 5 の回転動作）に連動して動作する。すなわち、車軸 7 4 5 は、歯車 7 4 6、7 4 7 によって伝達された回転磁石 7 3 5 の回転動作に連動して、この回転磁石 7 3 5 と反対回りに回転する。かかる車軸 7 4 5 に軸支された車輪 7 4 3 は、車軸 7 4 5 とともに回転して、上述した底部側のキャタピラ機構のキャタピラ 7 1 2 と反対回りにキャタピラ 7 4 1 を回転させる。なお、車輪 7 4 2 および車軸 7 4 4 は、かかるキャタピラ 7 4 1 の前方側を支持しつつキャタピラ 7 4 1 の回転に伴って回転する。

【 0 2 6 8 】

ここで、かかる底部側のキャタピラ機構のキャタピラ 7 1 2 は、筐体 7 4 0 の底部に対向する臓器内壁を捉えつつ、外部の回転磁界 M 7 0 に追従して回転する回転磁石 7 3 5 の回転力によって回転磁石 7 3 5 と同じ方向に回転する。一方、かかる頂部側のキャタピラ機構のキャタピラ 7 4 1 は、筐体 7 4 0 の頂部に対向する臓器内壁を捉えつつ、上述した回転磁石 7 3 5 の回転動作に連動して回転磁石 7 3 5 と反対回りに回転する。かかるキャタピラ 7 1 2、7 4 1 は、互いに反対回りに回転することによって、片側のみのキャタピラによる推進力に比して大きい推進力を生成することができる。

【 0 2 6 9 】

かかるキャタピラ 7 1 2、7 4 1 を備えたカプセル型内視鏡 7 0 1 g は、臓器内部が十分に拡張していないために筐体 7 4 0 の外径寸法に比して臓器の内径寸法が小さい場合であっても、上述したように連動しつつ互いに反対回りに回転動作するキャタピラ 7 1 2、7 4 1 の作用によって、筐体 7 4 0 の外形に合わせて臓器内部を拡張しつつ前進または後進することができる。また、上述した底部側のキャタピラ機構（キャタピラ 7 1 2、車輪 7 3 2、7 3 3、車軸 7 3 4、および回転磁石 7 3 5）および頂部側のキャタピラ機構（キャタピラ 7 4 1、車輪 7 4 2、7 4 3、および車軸 7 4 4、7 4 5）は、筐体 7 4 0 に対して独立して回転動作する。このため、カプセル型内視鏡 7 0 1 g は、かかる底部側および頂部側の各キャタピラ機構の回転動作に伴って筐体 7 4 0 を回転させることなく、被検体の体内を前進または後進することができる。

【 0 2 7 0 】

このように、実施の形態 7 の変形例 7 では、カプセル型の筐体の長軸に関して対称的に、磁気アクチュエータである回転磁石を有する底部側のキャタピラ機構と、ギアを介して底部側のキャタピラ機構の回転動作に連動する頂部側のキャタピラ機構とを配置し、この回転磁石に対して外部の回転磁界を印加し、この印加した外部の回転磁界に追従してこの回転磁石を回転させることによって底部側のキャタピラ機構を回転動作させるとともに、この回転磁石の回転動作に連動して、底部側のキャタピラ機構と反対回りに頂部側のキャタピラ機構を回転動作させるようにし、その他を上述した実施の形態 7 の変形例 5 と同様に構成した。このため、上述した実施の形態 7 の変形例 5 と同様な作用効果を楽しむとともに、片側のみのキャタピラ機構に比して強力な推進力を生成することができ、臓器内部が十分に拡張していない場合であっても、臓器内壁側から受ける圧力によって推進を阻害されることなく被検体の体内を前進または後進することができる。

【 0 2 7 1 】

なお、上述した実施の形態 7 の変形例 7 では、被検体内部におけるカプセル型内視鏡の位置および方向の少なくとも一つを検出するための位置検出用発振コイル 4 2 1 を回転磁石 7 3 5 の回転軸に平行に配置していたが、これに限らず、かかる位置検出用発振コイルに代えて LC マーカをカプセル型内視鏡に設けてもよい。この LC マーカは、そのコイル軸と回転磁石の回転軸とが略平行になるようにカプセル型内視鏡に配置されればよく、例えば、回転磁石 7 3 5 を除くキャタピラ機構の車軸 7 3 4、7 4 4、7 4 5 のいずれか一つに配置してもよい。この場合、上述した位置算出部 4 1 2 は、LC マーカ方式に基づいて被検体内部におけるカプセル型内視鏡の位置および方向の少なくとも一つを算出（検出）すればよい。

10

20

30

40

50

【0272】

また、上述した実施の形態7の変形例7では、撮像系422および電池424等の内部部品、頂部側のキャタピラ機構、および底部側のキャタピラ機構等の配置を調整することによって、筐体740の長軸CL1上にカプセル型内視鏡701gの重心GPを設定していたが、これに限らず、筐体740内部の中心位置に関して回転磁石735の対称的な位置に回転磁石735と同等な重量のカウンターウエイトを設け、これによって回転磁石735による重量の偏りを補正して、筐体740の長軸CL1上（さらには、筐体740の中心位置）にカプセル型内視鏡701gの重心GPを設定してもよい。この場合、かかるカウンターウエイトは、電池、スーパーキャパシタ、位置検出用発振コイル、および錘等のいずれであってもよいし、これらを適宜組み合わせたものであってもよい。

10

【0273】

(変形例8)

つぎに、本発明の実施の形態7の変形例8について説明する。上述した実施の形態7の変形例5では、カプセル型の筐体731の長軸CL1に垂直な軸周りに回転する回転磁石735を磁気アクチュエータとして含むキャタピラ機構によってカプセル型内視鏡の推進力を得ていたが、この実施の形態7の変形例8では、カプセル型の筐体の長軸CL1周りに回転する回転磁石を磁気アクチュエータとして含む推進機構によってカプセル型内視鏡を長軸方向に前進または後進させるようにしている。

【0274】

図95は、実施の形態7の変形例8にかかるカプセル型内視鏡の一構成例を示す模式図である。図96は、図95に示すカプセル型内視鏡のR-R線断面図である。なお、図96には、この実施の形態7の変形例8にかかるカプセル型内視鏡701hの筐体と推進機構とが模式的に示されている。

20

【0275】

この実施の形態7の変形例8にかかるカプセル型内視鏡701hは、上述した実施の形態7の変形例5にかかるカプセル型内視鏡701eのキャタピラ機構に代えて4輪のタイヤを用いた推進機構を備える。すなわち、図95、96に示すように、カプセル型内視鏡701hは、被検体の体内に導入し易い大きさに形成されたカプセル型の筐体751と、筐体751の前方側に配置される一対のタイヤ752と、筐体751の後方側に配置される一対のタイヤ753と、前方側の一対のタイヤ752を軸支する車軸754と、後方側の一対のタイヤ753を軸支する車軸755と、外部の回転磁界に追従して回転動作する磁気アクチュエータである回転磁石756と、筐体751の長軸CL1周りに回転自在に回転磁石756を支持する回転軸757と、この回転磁石756の回転を車軸755周りの回転に変換する歯車757a、755aとを備える。その他の構成は実施の形態7の変形例5と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。また、この実施の形態7の変形例8にかかるカプセル誘導システムは、上述した実施の形態4にかかるカプセル誘導システム400と略同様であり、カプセル誘導システムのカプセル型内視鏡401に代えてカプセル型内視鏡701hを備えた構成を有する。

30

【0276】

なお、カプセル型内視鏡701hは、上述した実施の形態7の変形例5にかかるカプセル型内視鏡701eと同様に、位置検出用発振コイル421、撮像系422、アンテナ423を介して外部の受信部411に画像信号等を無線送信する無線系、電池424、およびこれら各構成部（位置検出用発振コイル421、撮像系422、および無線系）を制御する制御部を筐体751の内部に備える。また、カプセル型内視鏡701hは、上述した実施の形態4～6または各変形例に例示したように、薬剤を注射する局注機構、生体内部に対して生体組織の採取または焼付け処理等の医療処置を行う処置機構（鉗子、高周波発熱部材等）を適宜備えてもよい。

40

【0277】

一対のタイヤ752は、筐体751の前方側（撮像系422が配置された側）の車軸754の両端に取り付けられ、この車軸754によって回転可能に軸支される。また、一対

50

のタイヤ 753 は、筐体 751 の後方側の車軸 755 の両端に取り付けられ、この車軸 755 によって回転可能に軸支される。かかるタイヤ 752 , 753 は、回転磁石 756 の回転に伴って回転して、カプセル型内視鏡 701 h の推進力を生成する。

【0278】

車軸 754 は、筐体 751 の前方側に形成された貫通孔に回転自在に挿通され、上述した一对のタイヤ 752 を両端に有する。一方、車軸 755 は、筐体 751 の後方側に形成された貫通孔に回転自在に挿通され、上述した一对のタイヤ 753 を両端に有する。かかる各貫通孔内に挿通された車軸 754 , 755 は、筐体 751 の長軸 CL1 に対して垂直（すなわち筐体 751 の径方向に平行）な回転軸であり、筐体 751 に対して独立して回転する。

【0279】

回転磁石 756 は、筐体 751 の内部に回転自在に配置された回転軸 757 によって軸支され、外部の回転磁界 M70 によって回転してカプセル型内視鏡 701 h の推進力の源になる回転力を生成する。ここで、回転軸 757 は、筐体 751 の長軸 CL1 に対して平行である。かかる回転軸 757 によって回転自在に軸支された回転磁石 756 は、外部の回転磁界 M70 に追従して、筐体 751 の長軸 CL1 周りに回転する。この場合、回転磁石 756 は、筐体 751 の回転を伴わずに筐体 751 に対して独立して回転する。

【0280】

歯車 757 a , 755 a は、かさ歯車等を用いて実現され、かかる回転磁石 756 の回転動作を車軸 755 の回転動作（すなわち筐体 751 の長軸 CL1 に垂直な径方向の軸周りの回転動作）に変換する。具体的には、歯車 757 a は、回転磁石 756 の回転軸 757 の端部に設けられ、この回転軸 757 とともに回転する。一方、歯車 755 a は、車軸 755 と回転軸が一致するように車軸 755 に設けられ、かかる歯車 757 a の回転に連動して筐体 751 の径方向の軸周りに車軸 755 を回転させる。かかる歯車 757 a , 755 a は、互いに噛み合いつつ回転することによって、回転磁石 756 による長軸 CL1 周りの回転動作を車軸 755 回りの回転動作に変換する。

【0281】

なお、上述した4輪のタイヤ 752 , 753 、車軸 754 , 755 、回転磁石 756 、回転軸 757 、および歯車 757 a , 755 a は、この実施の形態 7 の変形例 8 にかかるカプセル型内視鏡 701 h を長軸 CL1 方向に前進または後進させる推進機構を構成する。また、回転磁石 756 および回転軸 757 は、かかるカプセル型内視鏡 701 h の推進機構における磁気アクチュエータを構成する。

【0282】

また、かかるカプセル型内視鏡 701 h の重心 GP は、上述した各構成部（撮像系 422 および電池 424 等の内部部品、上述した推進機構等）の配置を調整することによって、実施の形態 7 の変形例 5 にかかるカプセル型内視鏡 701 e と同様に筐体 751 内部の所定の位置に設定される。この場合、重心 GP は、筐体 751 の径方向の中心軸 CL2 上に設定されることが望ましく、さらには、図 95 に示すように、筐体 751 の中心 CP から筐体 751 の底部側（タイヤ 752 , 753 等の推進機構が配置された側）に外れた位置に設定されることが望ましい。

【0283】

なお、かかるカプセル型内視鏡 701 h の位置および方向の少なくとも一つを上述した位置算出部 412 によって検出するための位置検出用発振コイル 421（図示せず）は、上述した回転磁石 756 の回転軸 757 とコイル軸とが平行になるように筐体 751 の内部に配置される。かかる位置検出用発振コイル 421 は、回転磁石 756 の磁化方向に対して垂直方向の磁界を形成する。

【0284】

つぎに、図 96 を参照して、カプセル型内視鏡 701 h の推進機構の動作について説明する。図 96 に示すように、回転軸 757 によって筐体 751 の長軸 CL1 周りに回転自在に軸支された回転磁石 756 には、この筐体 751 の長軸 CL1 周りに回転する回転磁

10

20

30

40

50

界 M 7 0 が上述した磁界発生部 4 0 3 によって印加される。この場合、回転磁石 7 5 6 は、この回転磁界 M 7 0 に追従して、回転軸 7 5 7 とともに筐体 7 5 1 の長軸 C L 1 周りに回転するとともに、この回転軸 7 5 7 の端部の歯車 7 5 7 a を長軸 C L 1 周りに回転させる。

【 0 2 8 5 】

かかる歯車 7 5 7 a は、車軸 7 5 5 の歯車 7 5 5 a と噛み合いつつ回転して、上述した回転磁石 7 5 6 の回転動作を歯車 7 5 5 a を介して車軸 7 5 5 に伝達する。この場合、歯車 7 5 5 a は、かかる歯車 7 5 7 a を介して回転磁石 7 5 6 から伝達された回転軸 7 5 7 周り（すなわち筐体 7 5 1 の長軸 C L 1 回り）の回転動作を筐体 7 5 1 の径方向の軸周りの回転動作に変換して、車軸 7 5 5 を筐体 7 5 1 の径方向の軸周りに回転させる。

10

【 0 2 8 6 】

かかる歯車 7 5 5 a とともに筐体 7 5 1 の径方向の軸周りに回転する車軸 7 5 5 は、一対のタイヤ 7 5 3 を筐体 7 5 1 の径方向の軸周りに回転させ、かかる一対のタイヤ 7 5 3 は、車軸 7 5 5 周りに回転するとともに、上述した回転磁石 7 5 6 の回転力をカプセル型内視鏡 7 0 1 h の推進力に変換する。カプセル型内視鏡 7 0 1 h は、かかる一対のタイヤ 7 5 3 の回転動作によって生成された推進力を用いて、被検体の体内を長軸 C L 1 の方向に前進または後進する。なお、筐体 7 5 1 の前方側の車軸 7 5 4 および一対のタイヤ 7 5 2 は、かかるカプセル型内視鏡 7 0 1 h の前進または後進を阻害することなく、筐体 7 5 1 に対して独立してタイヤ 7 5 3 と同じ方向に回転する。

【 0 2 8 7 】

20

このように、実施の形態 7 の変形例 8 では、カプセル型の筐体の長軸周りに回転する回転磁石の回転動作に連動して筐体の径方向の車軸周りにタイヤを回転させる推進機構を備え、この回転磁石に印加した外部の回転磁界に追従して筐体の長軸周りに回転磁石を回転させ、この回転磁石の回転動作を歯車によって車軸周りの回転動作に変換して推進機構のタイヤを回転動作させるようにし、その他を上述した実施の形態 7 の変形例 5 と同様に構成した。このため、上述した実施の形態 7 の変形例 5 と同様な作用効果を享受するとともに、カプセル型内視鏡の推進に必要なエネルギーを筐体内部に貯蔵する必要がなく、簡易な構成によってカプセル型内視鏡の推進機構を実現することができる。この結果、カプセル型内視鏡の小型化を促進できるとともに、被検体内部へのカプセル型内視鏡の挿入性に優れたカプセル誘導システムを実現することが可能になる。

30

【 0 2 8 8 】

なお、上述した実施の形態 7 の変形例 8 では、被検体内部におけるカプセル型内視鏡の位置および方向の少なくとも一つを検出するための位置検出用発振コイルを回転磁石 7 5 6 の回転軸 7 5 7 と平行に配置していたが、これに限らず、この回転軸 7 5 7 に対して垂直に配置してもよい。また、かかる位置検出用発振コイルに代えて L C マーカをカプセル型内視鏡に設けてもよい。この L C マーカは、そのコイル軸と回転磁石の回転軸とが略垂直または平行になるようにカプセル型内視鏡に配置されればよい。この場合、上述した位置算出部 4 1 2 は、L C マーカ方式に基づいて被検体内部におけるカプセル型内視鏡の位置および方向の少なくとも一つを算出（検出）すればよい。

【 0 2 8 9 】

40

また、上述した実施の形態 7 の変形例 8 では、撮像系 4 2 2 および電池 4 2 4 等の内部部品、回転磁石 7 5 6 およびタイヤ 7 5 2 , 7 5 3 等の推進機構の配置を調整する（例えば最も重い部品である回転磁石 7 5 6 を筐体 7 5 1 の径方向の中心軸 C L 2 上に配置することによって、筐体 7 5 1 の径方向の中心軸 C L 2 上にカプセル型内視鏡 7 0 1 h の重心 G P を設定していたが、これに限らず、筐体 7 5 1 の径方向の中心軸 C L 2 に対して回転磁石 7 5 6 の対称的な位置に回転磁石 7 5 6 と同等な重量のカウンターウエイトを設け、これによって回転磁石 7 5 6 による重量の偏りを補正して、筐体 7 5 1 の径方向の中心軸 C L 2 上（さらには、筐体 7 5 1 の底部側に偏心した位置）にカプセル型内視鏡 7 0 1 h の重心 G P を設定してもよい。この場合、かかるカウンターウエイトは、電池、スーパーキャパシタ、位置検出用発振コイル、および錘等のいずれであってもよいし、これらを

50

適宜組み合わせたものであってもよい。

【 0 2 9 0 】

(変形例 9)

つぎに、本発明の実施の形態 7 の変形例 9 について説明する。上述した実施の形態 7 の変形例 5 では、外部の回転磁界に追従して筐体 7 3 1 の径方向の軸周りに回転する回転磁石 7 3 5 の回転動作に連動してキャタピラ 7 1 2 を回転させてカプセル型内視鏡 7 0 1 e を推進させていたが、この実施の形態 7 の変形例 9 では、外表面に螺旋突起を設けた回転部を回転磁石によって回転させてカプセル型内視鏡を推進させるようにしている。

【 0 2 9 1 】

図 9 7 は、実施の形態 7 の変形例 9 にかかるカプセル型内視鏡の一構成例を示す模式図である。なお、図 9 7 には、この実施の形態 7 の変形例 9 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 i の側面図および S - S 線断面図が示されている。

10

【 0 2 9 2 】

この実施の形態 7 の変形例 9 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 i は、上述した実施の形態 7 の変形例 5 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 e のキャタピラ機構に代えて、外表面に螺旋突起を有する回転部を長手方向の軸周りに回転させて推進力を得る推進機構を備える。すなわち、図 9 7 に示すように、カプセル型内視鏡 7 0 1 i は、被検体の体内に導入し易い大きさに形成されたカプセル型の筐体 7 6 1 と、外表面に螺旋突起 7 6 3 を配設した回転部 7 6 2 a ~ 7 6 2 d と、外部の回転磁界 M 7 0 に追従して回転部 7 6 2 a を回転させる回転磁石 7 6 4 と、この回転部 7 6 2 a の回転動作に連動して残りの回転部 7 6 2 b ~ 7 6 2 d を回転させる歯車 7 6 5 とを備える。その他の構成は実施の形態 7 の変形例 5 と同じであり、同一構成部分には同一符号を付している。また、この実施の形態 7 の変形例 9 にかかるカプセル誘導システムは、上述した実施の形態 4 にかかるカプセル誘導システム 4 0 0 と略同様であり、カプセル誘導システムのカプセル型内視鏡 4 0 1 に代えてカプセル型内視鏡 7 0 1 i を備えた構成を有する。

20

【 0 2 9 3 】

なお、カプセル型内視鏡 7 0 1 i は、上述した実施の形態 7 の変形例 5 にかかるカプセル型内視鏡 7 0 1 e と同様に、位置検出用発振コイル 4 2 1、撮像系 4 2 2、アンテナ 4 2 3 を介して外部の受信部 4 1 1 に画像信号等を無線送信する無線系、電池 4 2 4、およびこれら各構成部（位置検出用発振コイル 4 2 1、撮像系 4 2 2、および無線系）を制御する制御部を筐体 7 6 1 の内部に備える。また、カプセル型内視鏡 7 0 1 i は、上述した実施の形態 4 ~ 6 または各変形例に例示したように、薬剤を注射する局注機構、生体内部に対して生体組織の採取または焼付け処理等の医療処置を行う処置機構（鉗子、高周波発熱部材等）を適宜備えてもよい。

30

【 0 2 9 4 】

筐体 7 6 1 は、被検体の臓器内部に導入し易い大きさに形成されたカプセル型の筐体であり、カプセル型内視鏡 7 0 1 i を推進させる 4 つの回転部 7 6 2 a ~ 7 6 2 d を各々配設するための凹部を有する。かかる筐体 7 6 1 は、少なくとも螺旋突起 7 6 3 を凹部の外側に露出させる態様で 4 つの回転部 7 6 2 a ~ 7 6 2 d を回転自在に軸支する。なお、かかる筐体 7 6 1 に軸支された回転部 7 6 2 a ~ 7 6 2 d のうち、回転部 7 6 2 a と回転部 7 6 2 c とが筐体 7 6 1 の長軸 C L 1 に関して対称であり、回転部 7 6 2 b と回転部 7 6 2 d とが筐体 7 6 1 の長軸 C L 1 に関して対称である。また、筐体 7 6 1 は、かかる 4 つの回転部 7 6 2 a ~ 7 6 2 d を連動させる歯車 7 6 5 を内部に有し、この歯車 7 6 5 を長軸 C L 1 周りに回転自在に軸支する。

40

【 0 2 9 5 】

回転部 7 6 2 a ~ 7 6 2 d は、外表面に螺旋状に形成された螺旋突起 7 6 3 を有するカプセル形状の部材であり、上述したように筐体 7 6 1 に軸支された態様で長手方向の軸周り（すなわち長軸 C L 1 に平行な軸周り）に回転し、これによって、カプセル型内視鏡 7 0 1 i の推進力を生成する。また、回転部 7 6 2 a ~ 7 6 2 d は、歯車 7 6 5 と噛み合う歯車部を有し、この歯車 7 6 5 と噛み合いつつ互いに同じ方向に回転する。すなわち、か

50

かる回転部 762a ~ 762d は、この歯車 765 を介して互いに連動する。

【0296】

回転磁石 764 は、かかる回転部 762a ~ 762d を回転させる磁気アクチュエータとして機能する。具体的には、回転磁石 764 は、筐体 761 の長軸 CL1 に垂直な径方向に磁化方向を有し、かかる 4 つの回転部 762a ~ 762d のうちのいずれか一つ、例えば回転部 762a の内部に固定配置される。かかる回転磁石 764 は、長軸 CL1 に平行な軸周りに回転する外部の回転磁界 M70 が印加された場合、長軸 CL1 に平行な軸周りに回転部 762a を回転させる。

【0297】

なお、上述した螺旋突起 763 を外表面に有する 4 つの回転部 762a ~ 762d、回転磁石 764、および歯車 765 は、この実施の形態 7 の変形例 9 にかかるカプセル型内視鏡 701i を長軸 CL1 方向に前進または後進させる推進機構を構成する。

10

【0298】

一方、かかるカプセル型内視鏡 701i の位置および方向の少なくとも一つを上述した位置算出部 412 によって検出するための位置検出用発振コイル 421 (図示せず) は、上述した回転磁石 764 の回転軸とコイル軸とが平行になるように筐体 761 の内部に配置される。かかる位置検出用発振コイル 421 は、回転磁石 764 の磁化方向に対して垂直方向の磁界を形成する。

【0299】

つぎに、図 97 を参照して、カプセル型内視鏡 701i の推進機構の動作について説明する。図 97 に示すように、長軸 CL1 に平行な軸周りに回転自在に配設された回転磁石 764 には、この回転磁石 764 を内包する回転部 762a の回転軸周りに回転する外部の回転磁界 M70 が上述した磁界発生部 403 によって印加される。この場合、回転磁石 764 は、この回転磁界 M70 に追従して回転するとともに、長軸 CL1 に平行な軸周りに回転部 762a を回転させる。

20

【0300】

かかる回転部 762a は、この回転磁石 764 とともに長軸 CL1 に平行な軸周りに回転するとともに、筐体 761 内部の歯車 765 を回転させる。歯車 765 は、4 つの回転部 762a ~ 762d の各歯車部と噛み合いつつ回転して、かかる回転磁石 764 の回転動作を回転部 762b ~ 762d に伝達する。すなわち、回転部 762b ~ 762d は、この歯車 765 を介して伝達される回転部 762a の回転動作に連動して、長軸 CL1 に平行な軸周りに回転する。この場合、4 つの回転部 762a ~ 762d は、被検体内部の臓器内壁に螺旋突起 763 を接触させつつ、筐体 761 に対して独立して回転磁石 764 と同じ方向に回転し、これによって、カプセル型内視鏡 701i の推進力を生成する。カプセル型内視鏡 701i は、このように回転する回転部 762a ~ 762d の各螺旋突起 763 の作用によって、筐体 761 を長軸 CL1 周りに回転させずに被検体の臓器内部を長軸 CL1 の方向に前進または後進する。

30

【0301】

このように、実施の形態 7 の変形例 9 では、カプセル型の筐体の長手方向の軸周りに回転する回転磁石を磁気アクチュエータとして含み、外表面に螺旋突起を有する複数の回転部を長手方向の軸周りに回転させて推進力を生成する推進機構を備え、この回転磁石を外部の回転磁界に追従して回転させ、この回転磁石の回転動作に連動して複数の回転部をこの回転磁石と同じ方向に回転動作させて、これら複数の回転部とともに回転する螺旋突起を臓器内壁に接触させるようにし、その他を上述した実施の形態 7 の変形例 5 と同様に構成した。このため、上述した実施の形態 7 の変形例 5 と同様な作用効果を楽しむとともに、狭い臓器内部を前進または後進するに十分な推進力を得ることができ、臓器内部が十分に拡張していない場合であっても、被検体内部を容易に前進または後進することができる。

40

【0302】

また、カプセル型内視鏡の推進に必要なエネルギーを筐体内部に貯蔵する必要がないの

50

で、簡易にカプセル型内視鏡の小型化を促進できるとともに、被検体内部へのカプセル型内視鏡の挿入性に優れたカプセル誘導システムを実現することが可能になる。

【0303】

なお、上述した実施の形態7の変形例9では、被検体内部におけるカプセル型内視鏡の位置および方向の少なくとも一つを検出するための位置検出用発振コイルを回転磁石764の回転軸と平行に配置していたが、これに限らず、この回転軸764に対して垂直に配置してもよい。また、かかる位置検出用発振コイルに代えてLCマーカをカプセル型内視鏡に設けてもよい。このLCマーカは、そのコイル軸と回転磁石の回転軸とが略垂直または平行になるようにカプセル型内視鏡に配置されればよい。この場合、上述した位置算出部412は、LCマーカ方式に基づいて被検体内部におけるカプセル型内視鏡の位置および方向の少なくとも一つを算出（検出）すればよい。

10

【0304】

また、上述した実施の形態7の変形例9では、撮像系422および電池424等の内部部品、回転磁石764および回転部762a～762d等の推進機構の配置を調整することによって、筐体761の長軸CL1上にカプセル型内視鏡701iの重心を設定していたが、これに限らず、筐体761の長軸CL1に対して回転磁石764の対称的な位置（例えば回転部762cの内部）に回転磁石764と同等な重量のカウンターウエイトを設け、これによって回転磁石764による重量の偏りを補正して、筐体761の長軸CL1上（さらには筐体761の中心位置）にカプセル型内視鏡701iの重心を設定してもよい。この場合、かかるカウンターウエイトは、電池、スーパーキャパシタ、位置検出用発振コイル、および錘等のいずれであってもよいし、これらを適宜組み合わせたものであってもよい。

20

【0305】

なお、実施の形態4～7においては、いわゆるカプセル型内視鏡に実施の形態1～3にかかる磁気アクチュエータを適用した場合について説明したが、内視鏡やカテーテルのように被検体内に挿入する挿入部を有する医療装置に適用した場合も同様の効果を奏することが可能である。

【0306】

（実施の形態8）

つぎに、図98を参照して、実施の形態8について説明する。実施の形態8は、磁気アクチュエータ1を磁気スイッチについて適用した場合について説明する。図98は、実施の形態8にかかる磁気スイッチの断面図である。

30

【0307】

図98に示すように、実施の形態8にかかる磁気スイッチ801は、回転移動磁石6の電極811、812側の表面上に導電部材813が設けられた構成を有する。図98（1）に示すように、OFF状態である磁気スイッチ801をON状態とする場合には、図98（2）に示すように、回転移動磁石6が回転可能である磁界強度であって、回転移動磁石6の磁化方向に対し60°以下の角度差を有する磁界M69を印加する。この場合、図98（2）の矢印Y97に示すように、磁界M69にしたがって、回転移動磁石6が回転し、固定磁石7との間で反発力H69が発生する。この反発力H69によって、図98（3）の矢印Y98に示すように、回転移動磁石6は、電極811、812側に移動し、電極811、812と回転移動磁石6上の導電部材813とが接触して、磁気スイッチ801がON状態となる。なお、磁界M69の印加を継続することによって、磁気スイッチ801のON状態を維持することが可能であり、磁界M69の印加を停止することによって磁気スイッチ801をOFF状態とすることが可能になる。

40

【0308】

このように、実施の形態8にかかる磁気スイッチ801によれば、従来使用されていたリードスイッチのように真空管を必要としないため、スイッチの小型化が可能であるとともに、形状の設計自由度を向上させることが可能になる。

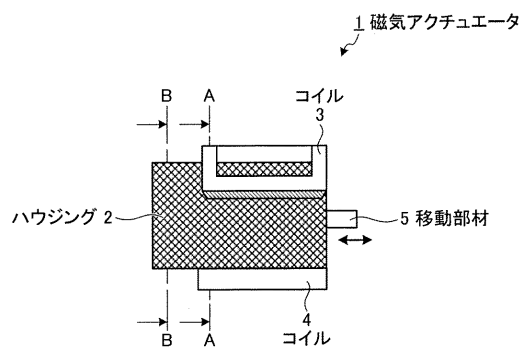
【産業上の利用可能性】

50

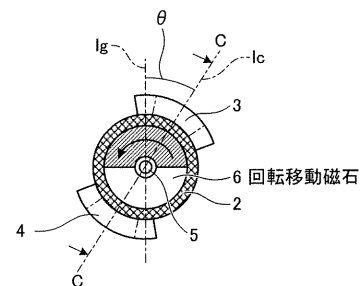
【 0 3 0 9 】

以上のように、本発明にかかる磁気アクチュエータ、磁気アクチュエータの動作方法、およびこれを用いたカプセル型内視鏡は、装置規模の小型化に有用であり、特に、設計の自由度を確保するとともにエネルギー効率の高い磁気アクチュエータ、磁気アクチュエータの動作方法、およびこれを用いたカプセル型内視鏡に適している。

【 図 1 】

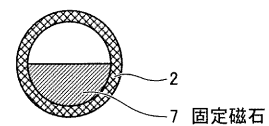
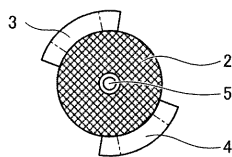


【 図 3 】

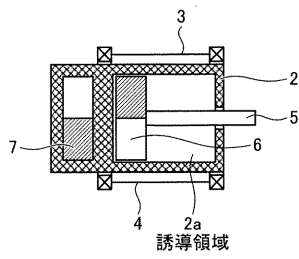


【 図 4 】

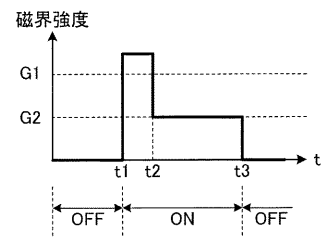
【 図 2 】



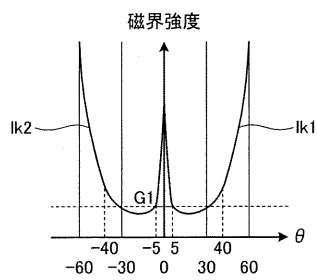
【図 5】



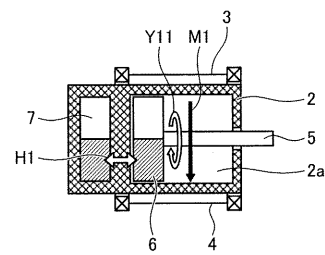
【図 7】



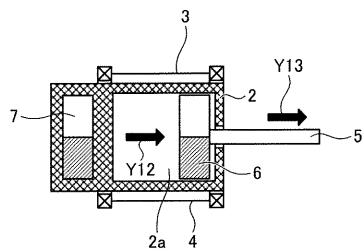
【図 6】



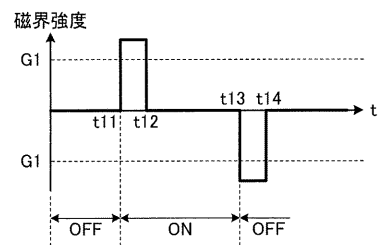
【図 8】



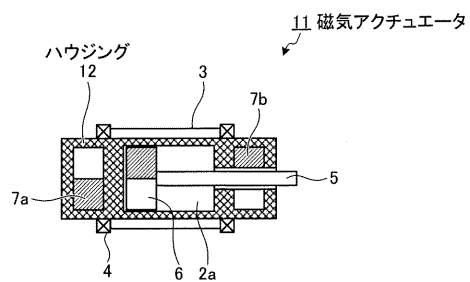
【図 9】



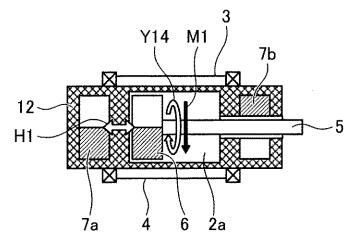
【図 1 1】



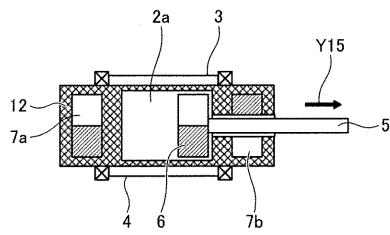
【図 1 0】



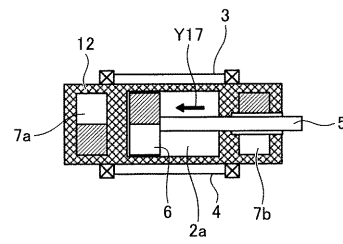
【図 1 2】



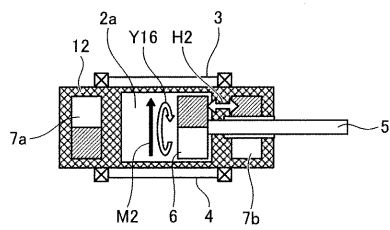
【図 13】



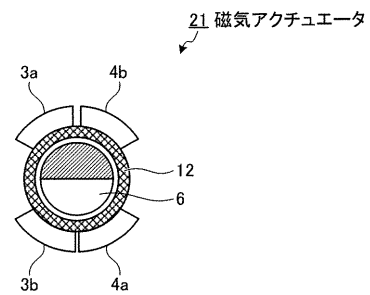
【図 15】



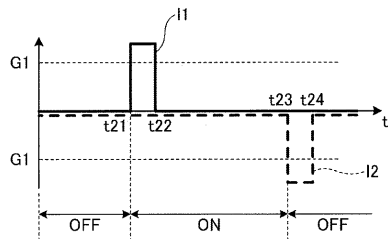
【図 14】



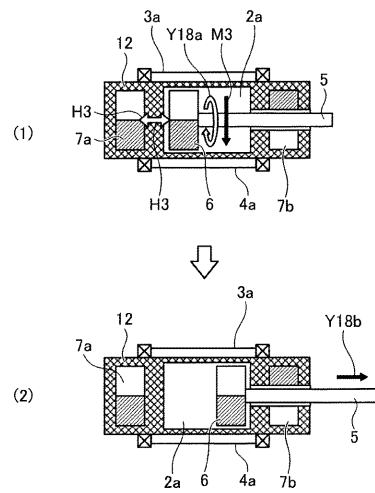
【図 16】



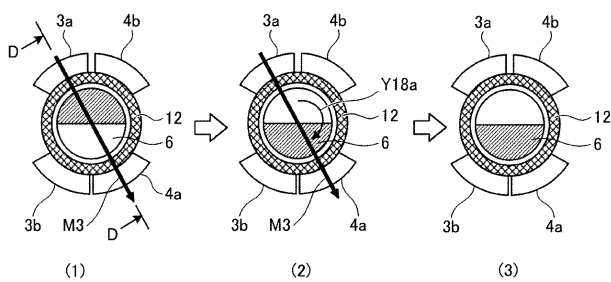
【図 17】



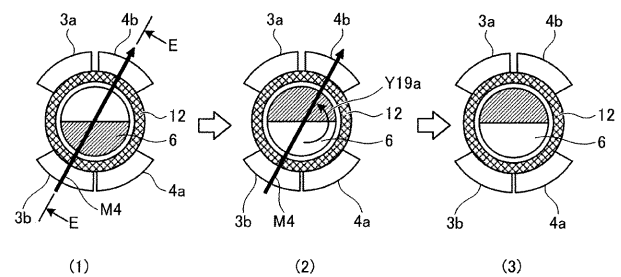
【図 19】



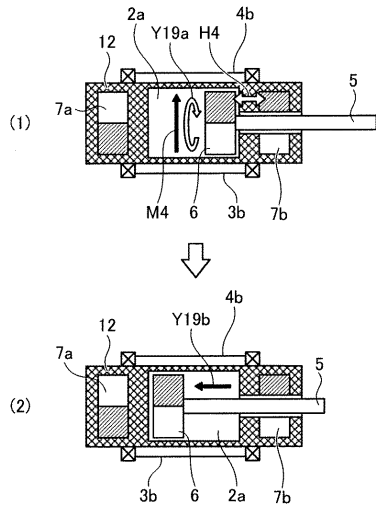
【図 18】



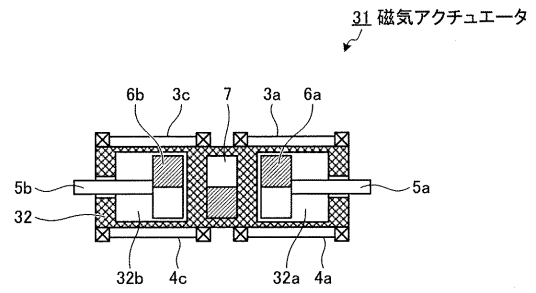
【図 20】



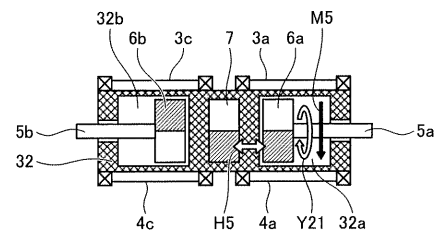
【図 2 1】



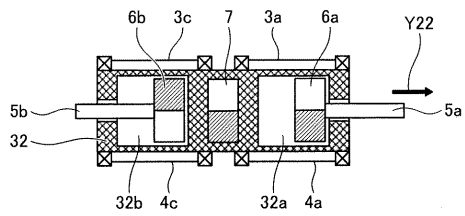
【図 2 2】



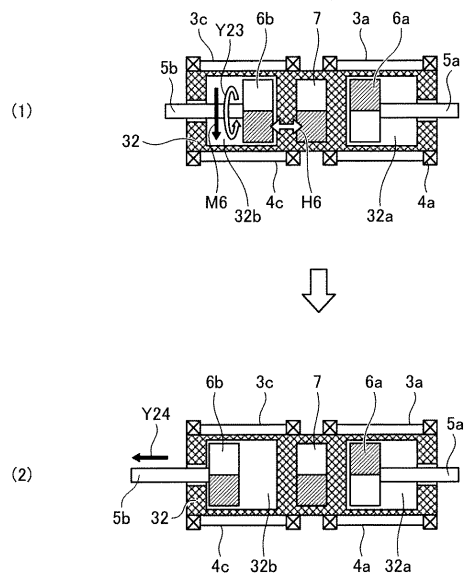
【図 2 3】



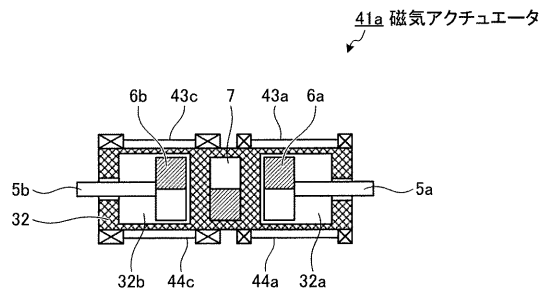
【図 2 4】



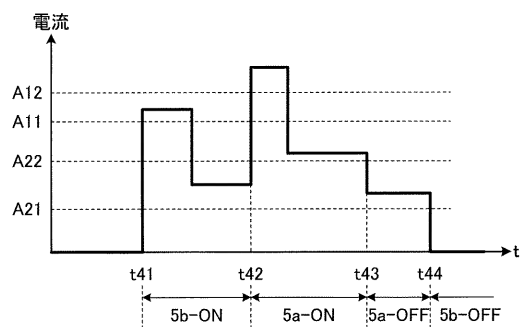
【図 2 5】



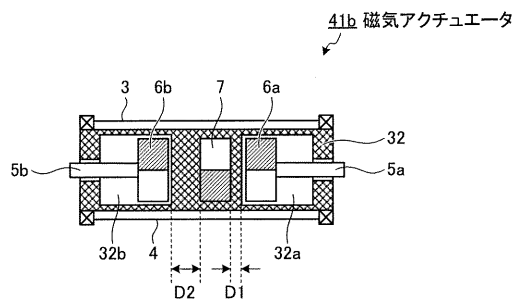
【図 26】



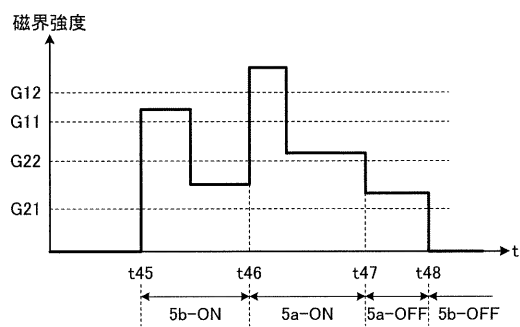
【図 27】



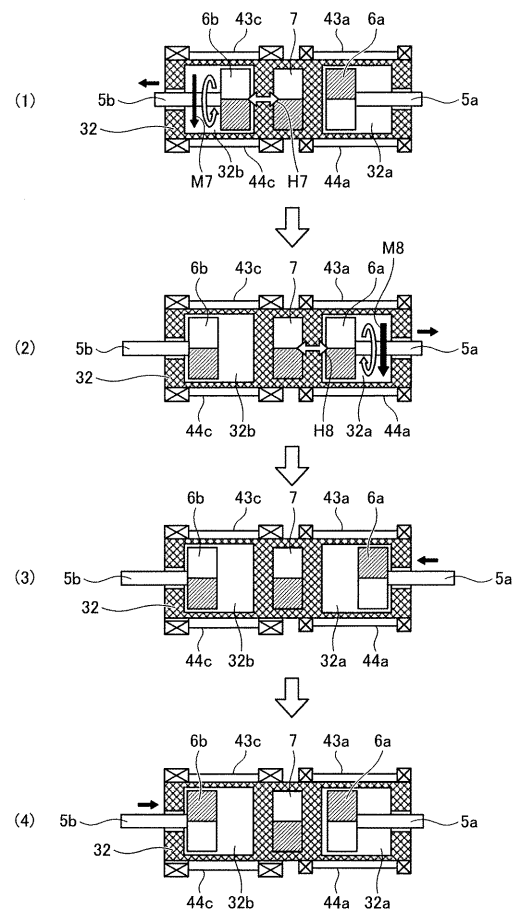
【図 29】



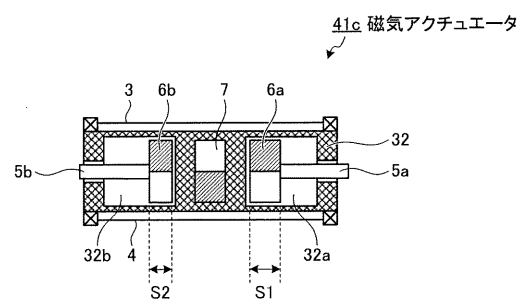
【図 30】



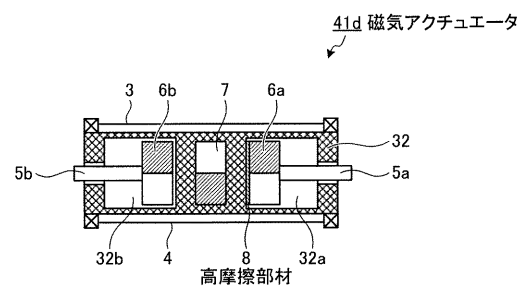
【図 28】



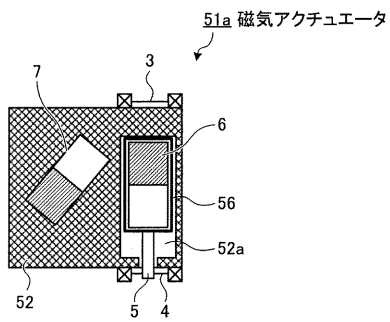
【図 31】



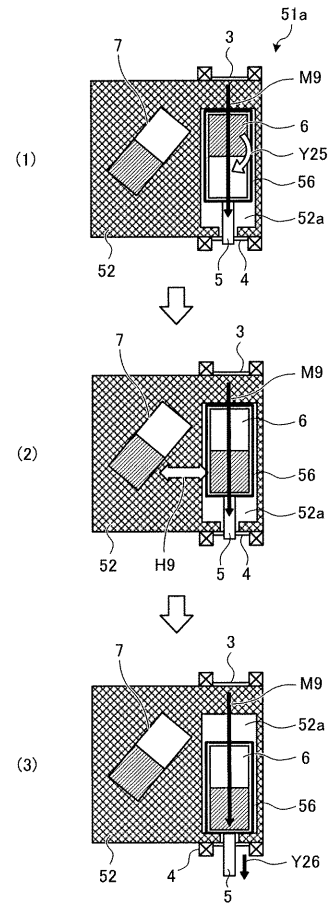
【図 32】



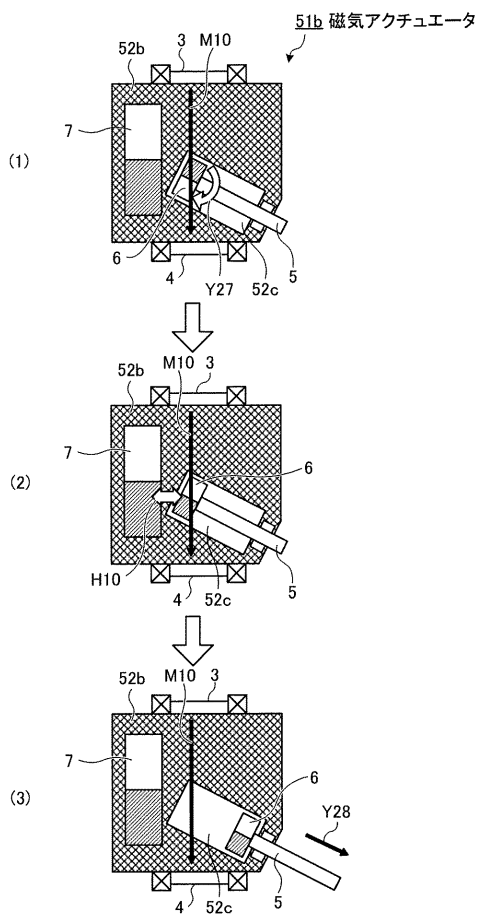
【図 3 3】



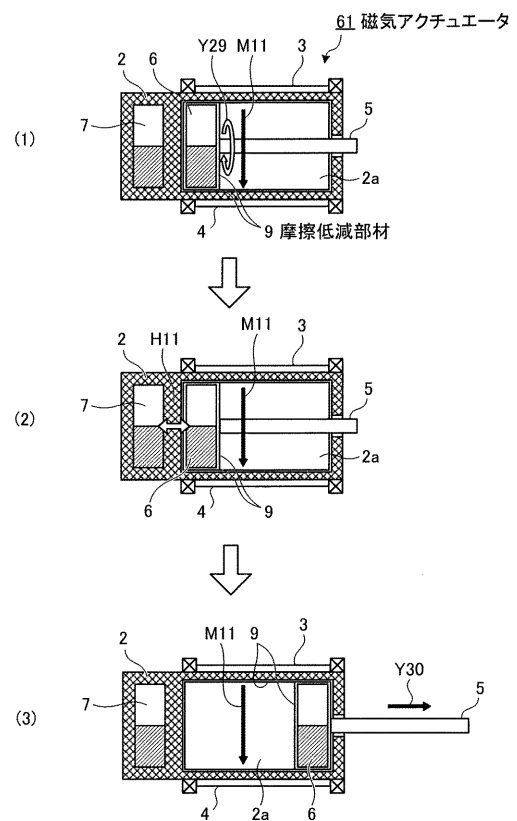
【図 3 4】



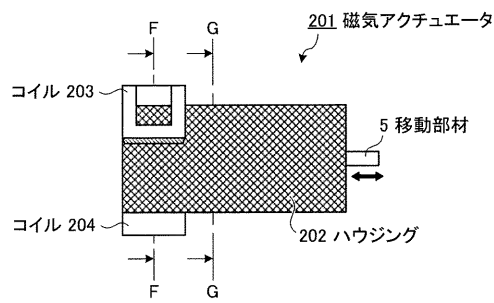
【図 3 5】



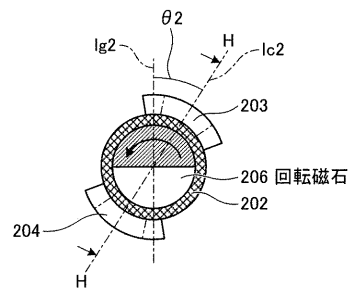
【図 3 6】



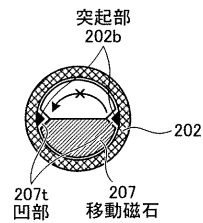
【図 3 7】



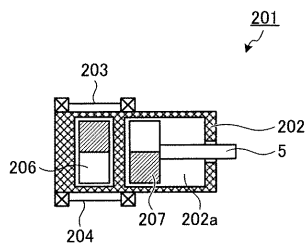
【図 3 8】



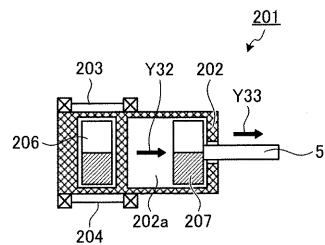
【図 3 9】



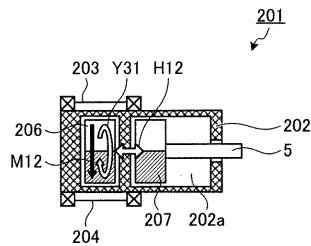
【図 4 0】



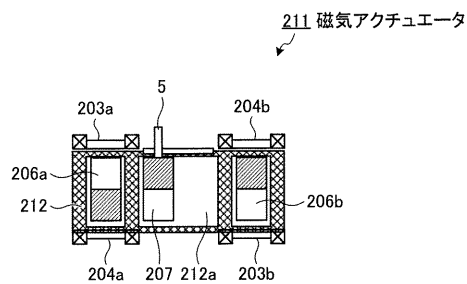
【図 4 2】



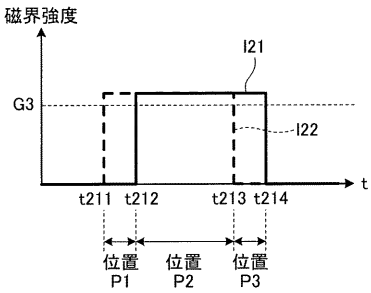
【図 4 1】



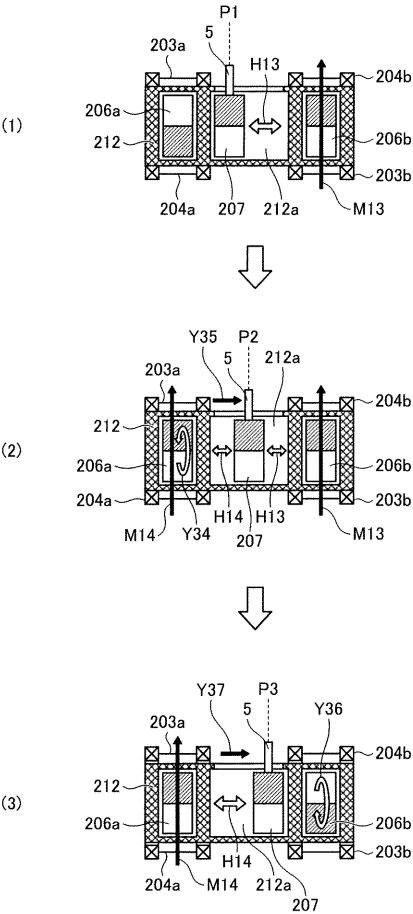
【図 4 3】



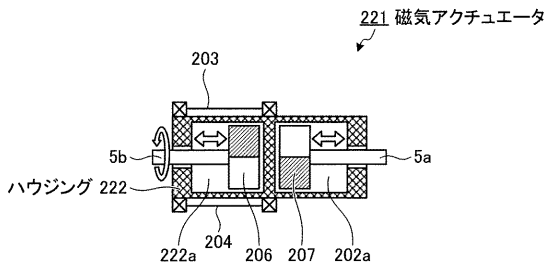
【図 4 4】



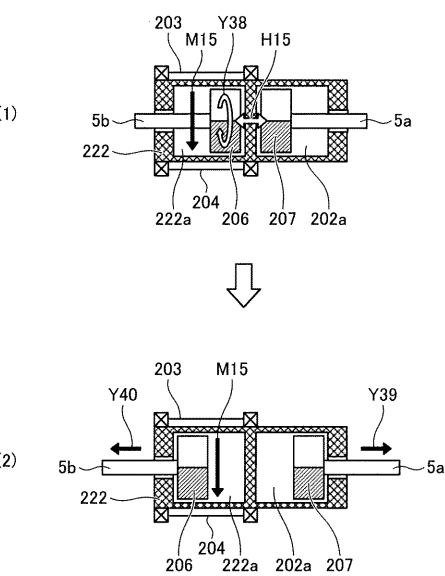
【図 4 5】



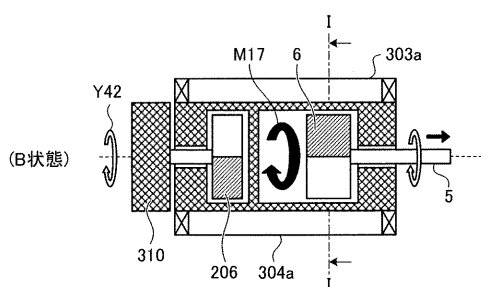
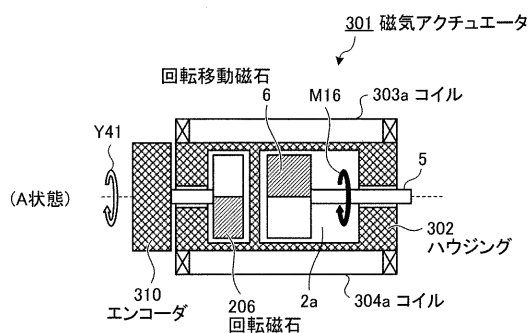
【図 4 6】



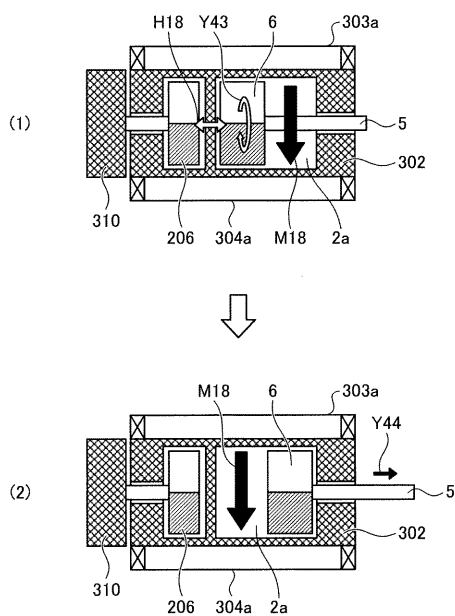
【図 4 7】



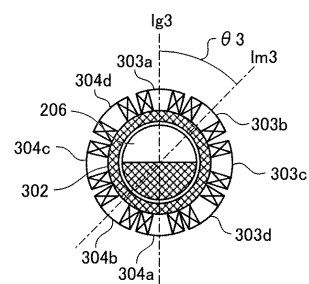
【 図 4 8 】



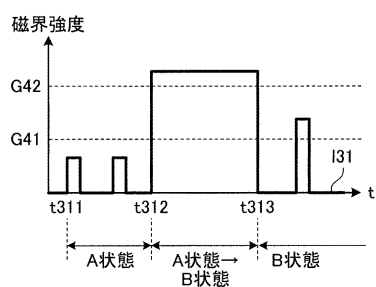
【 図 5 1 】



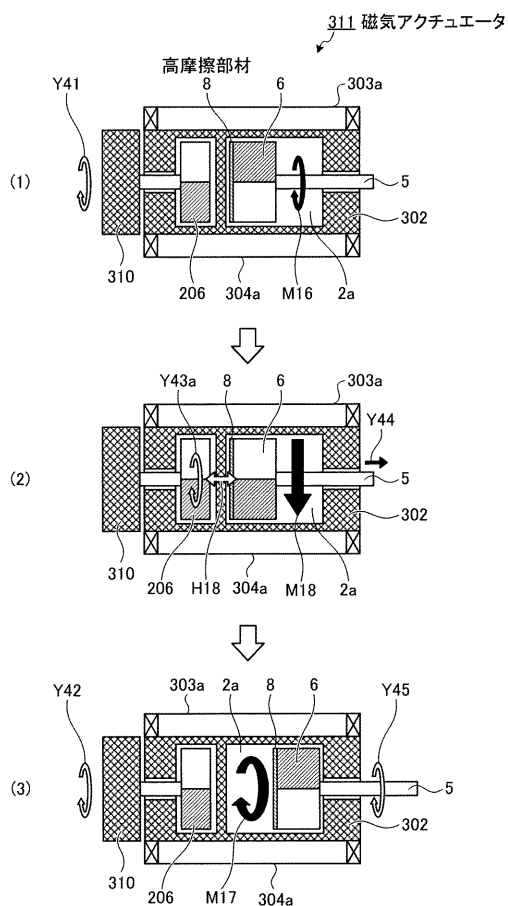
【 图 4 9 】



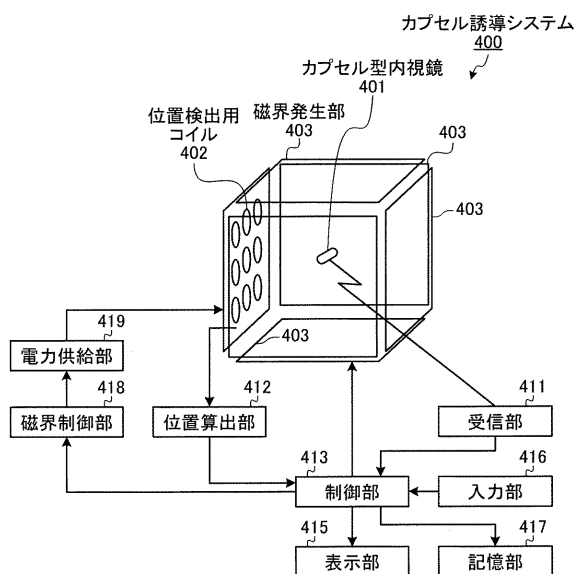
【 図 5 0 】



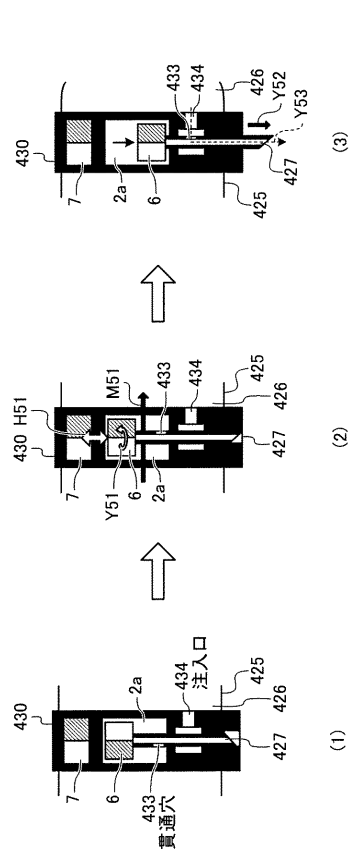
【 図 5 2 】



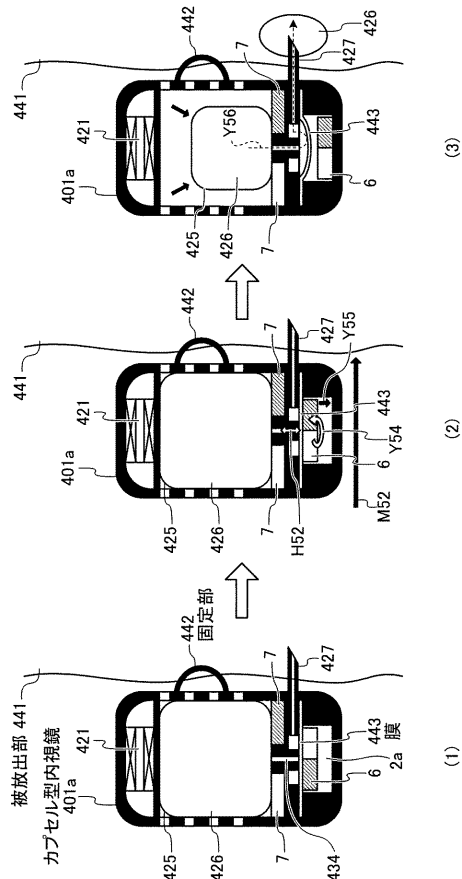
【 図 5 4 】



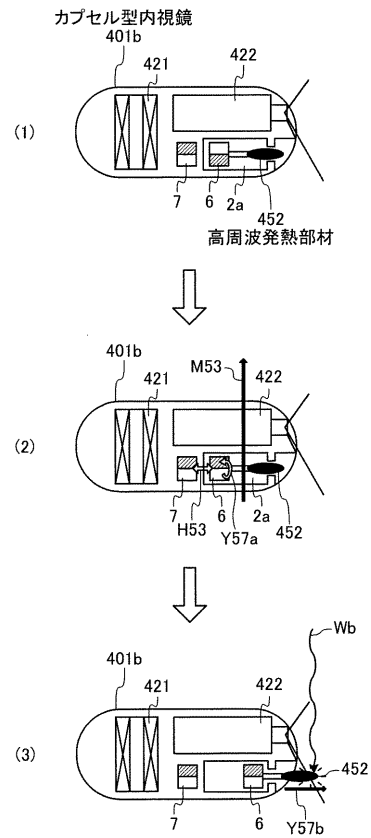
【 図 5 6 】



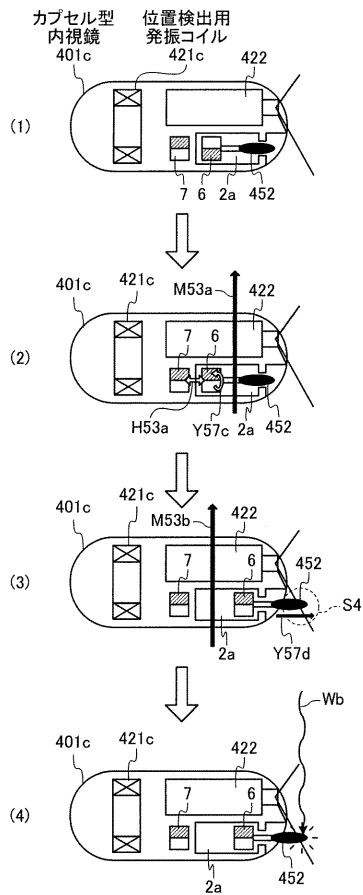
【図 57】



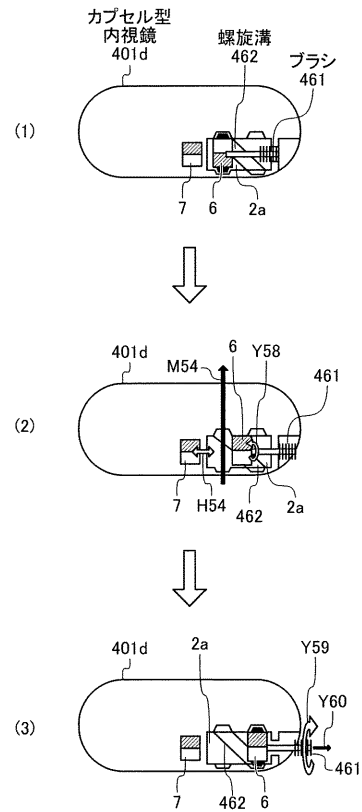
【図 58】



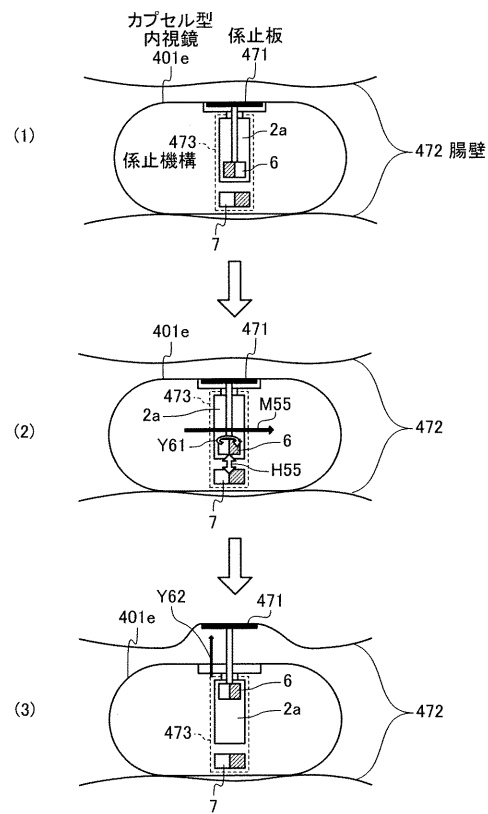
【図 59】



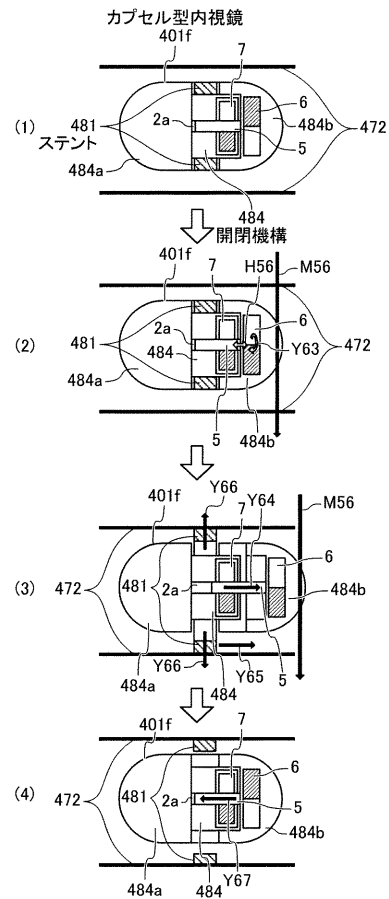
【図 60】



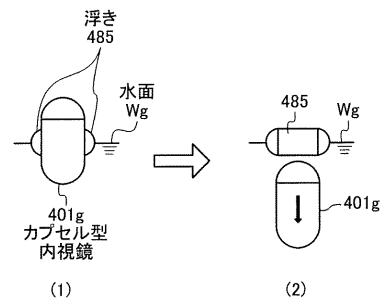
【図 6 1】



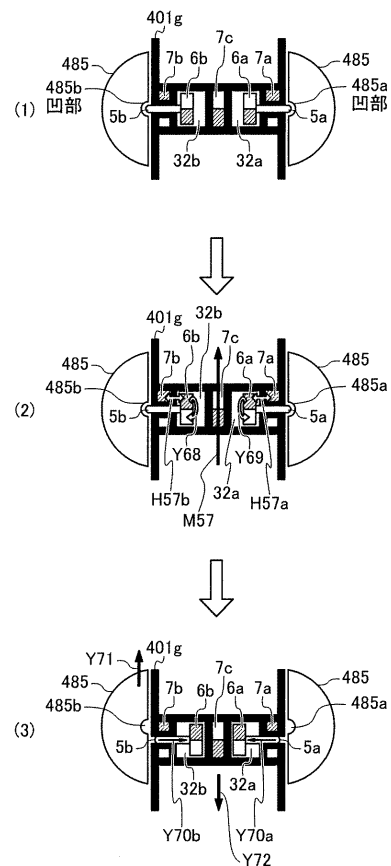
【図 6 2】



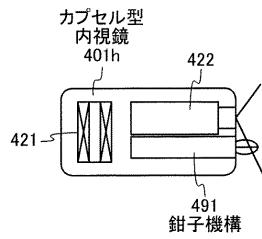
【図 6 3】



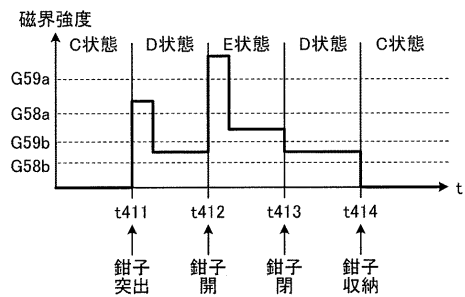
【図 6 4】



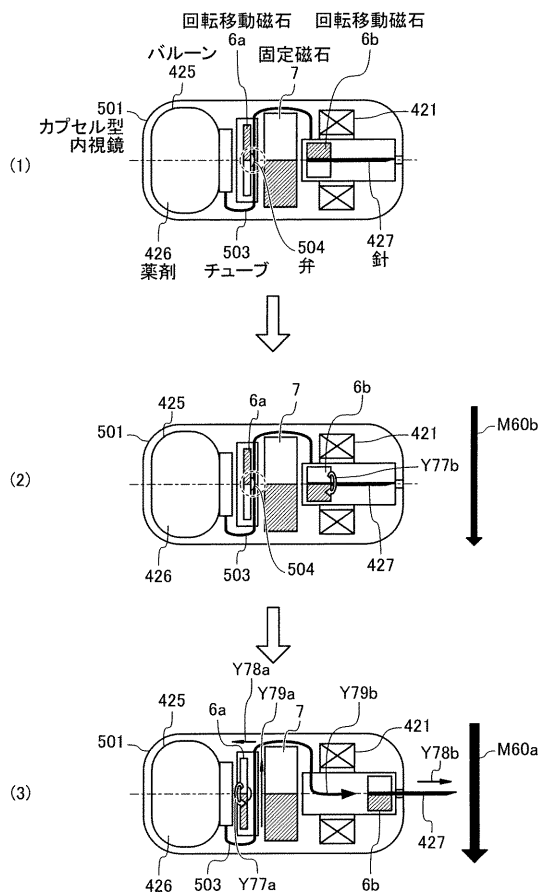
【図 6 5】



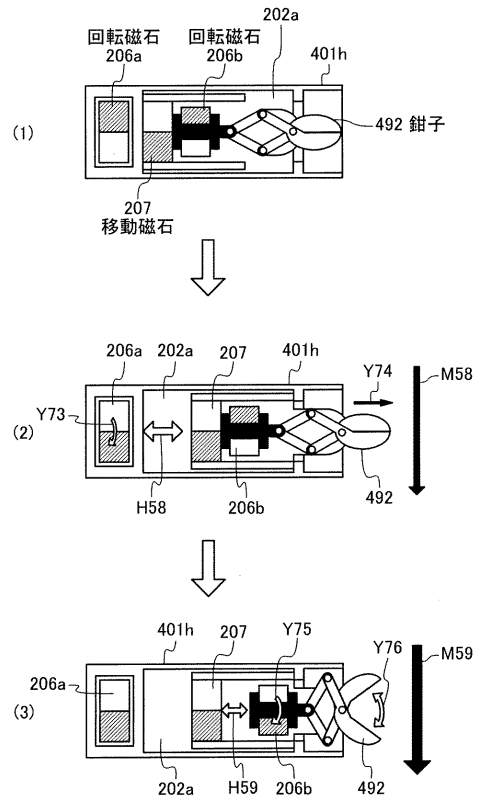
【図 6 6】



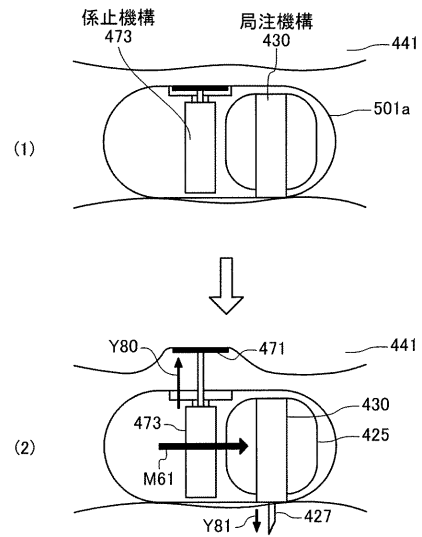
【図 6 8】



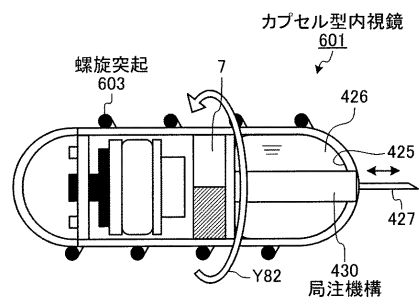
【図 6 7】



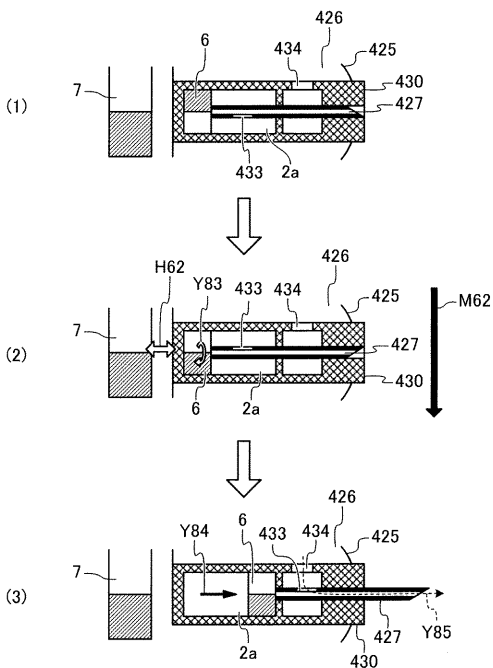
【図 6 9】



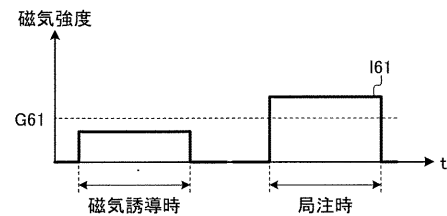
【図 7 0】



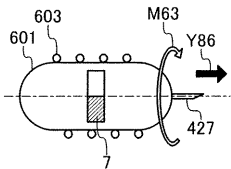
【図 7 1】



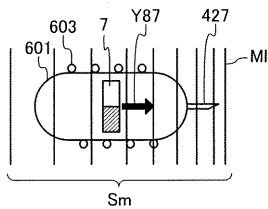
【図 7 2】



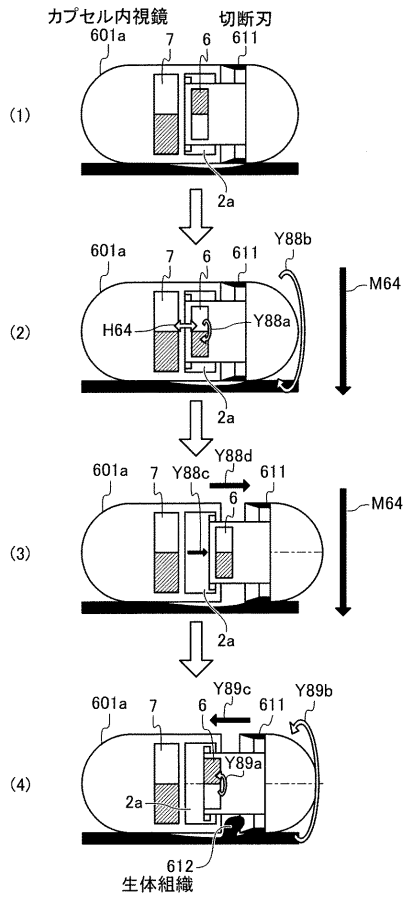
【図 7 3】



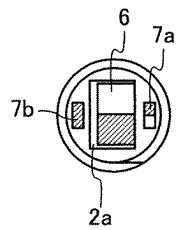
【図 7 4】



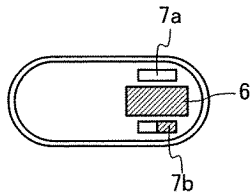
【図 75】



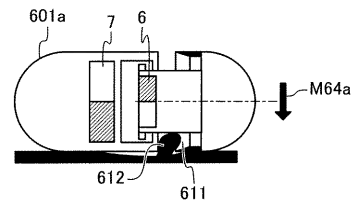
【図 78】



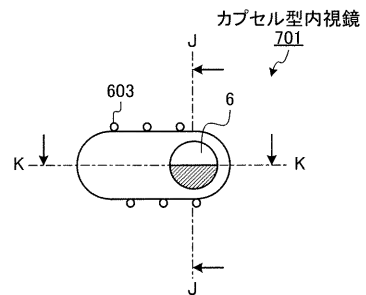
【図 79】



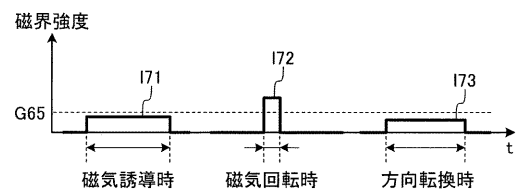
【図 76】



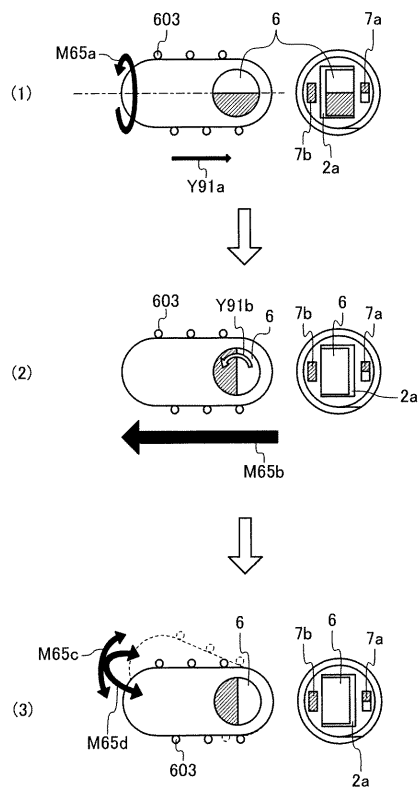
【図 77】



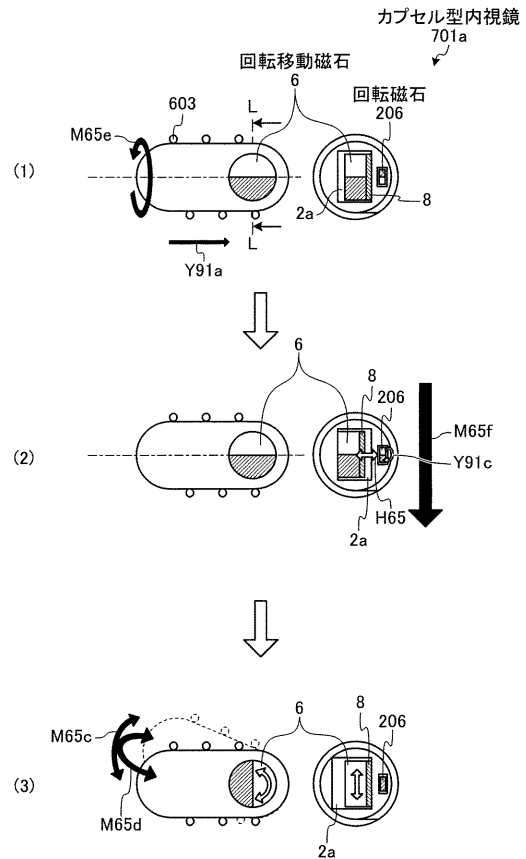
【図 80】



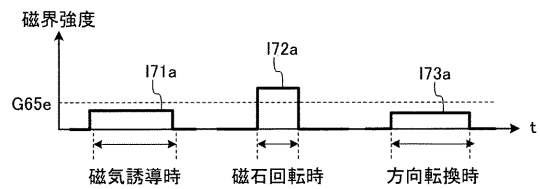
【図 8 1】



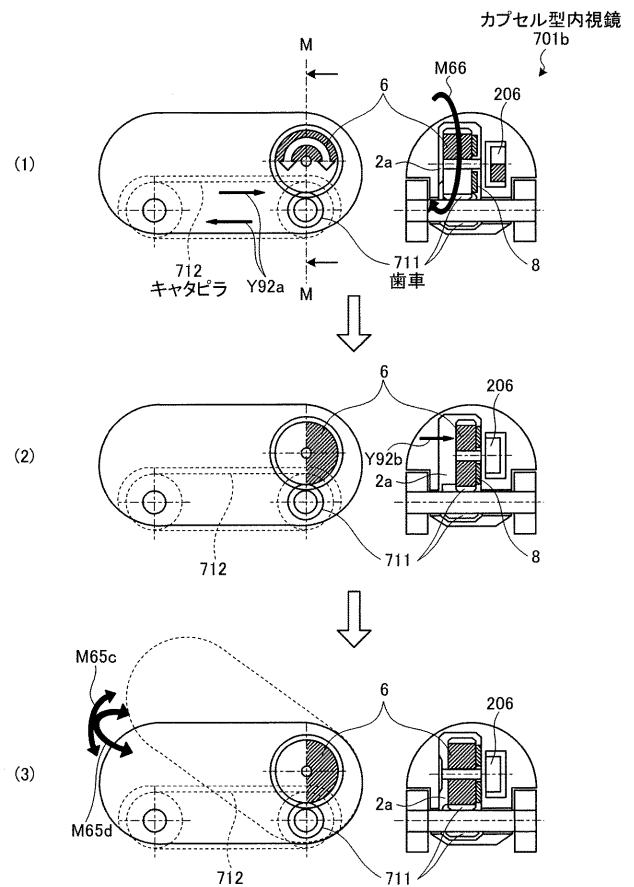
【図 8 2】



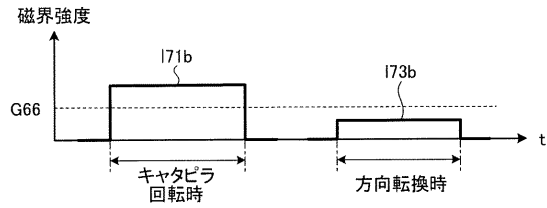
【図 8 3】



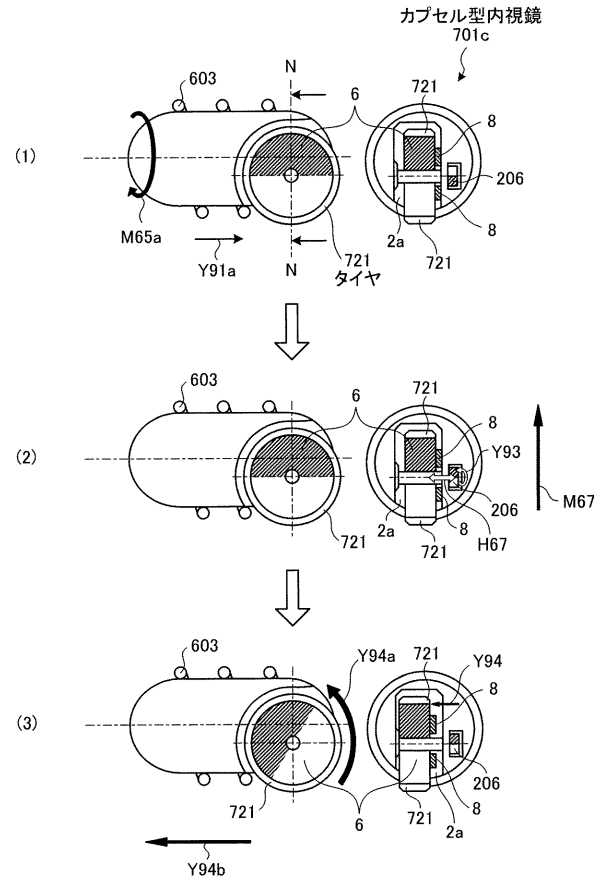
【図 8 4】



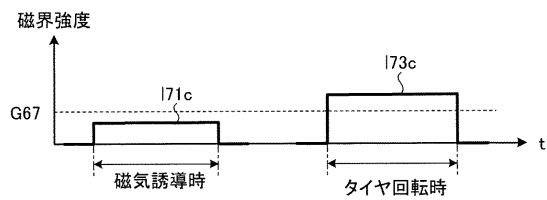
【図 8 5】



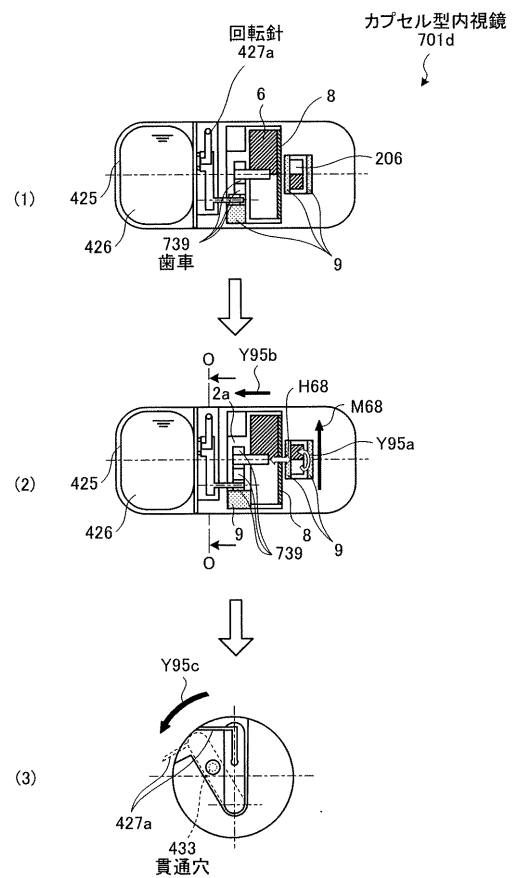
【図 8 6】



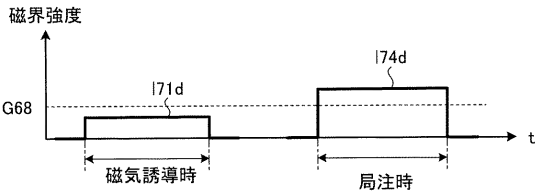
【図 8 7】



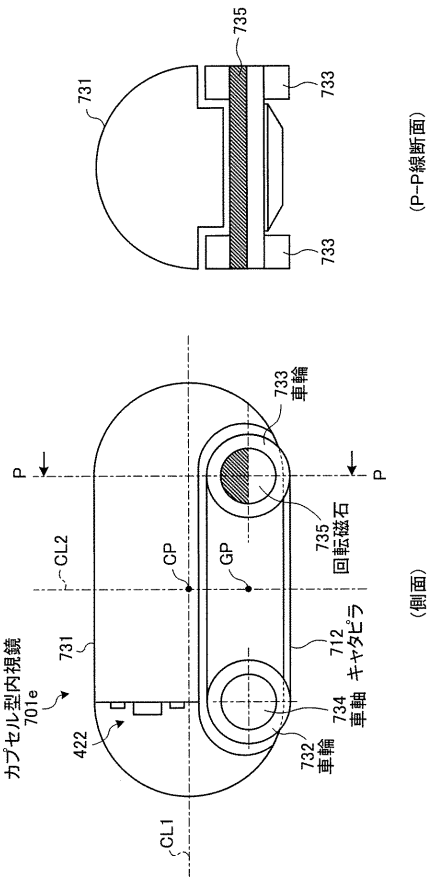
【図 8 8】



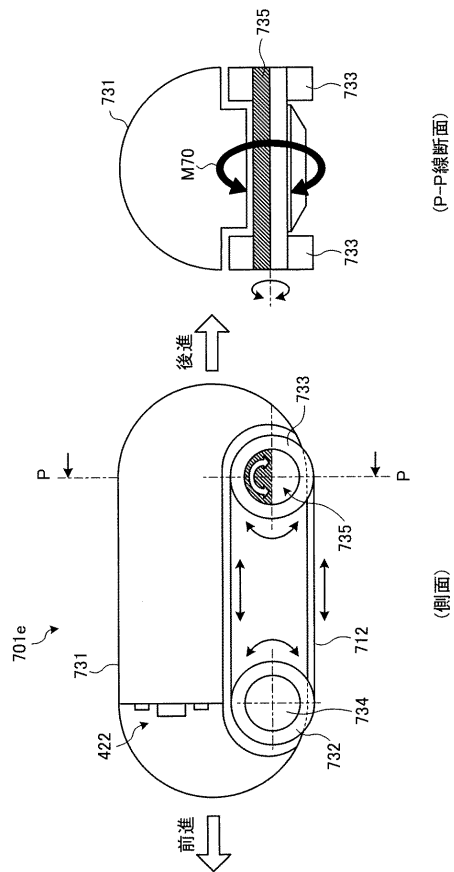
【図 8 9】



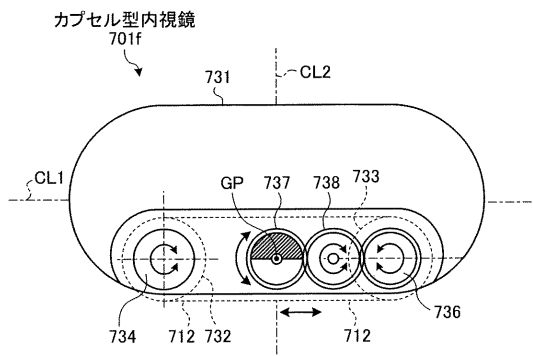
【図 9 0】



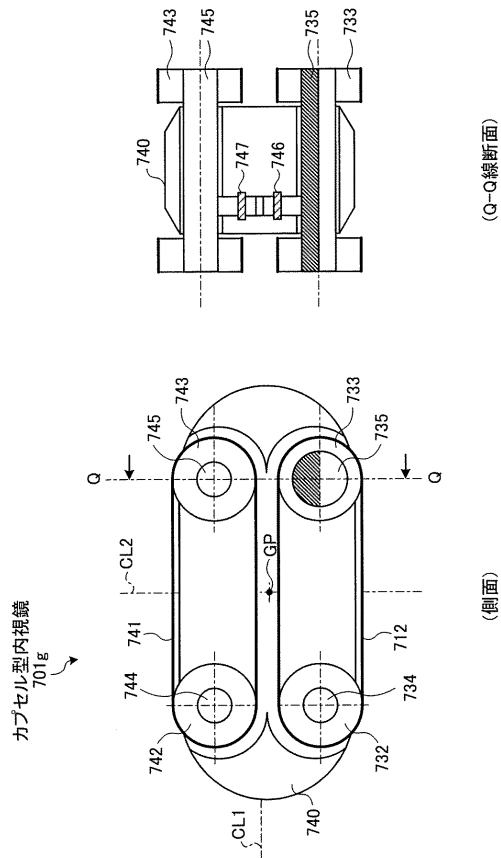
【図 9 1】



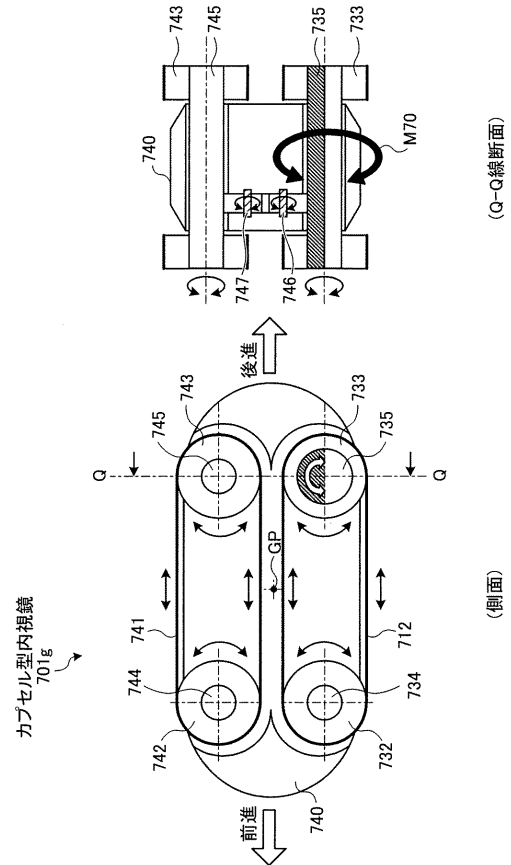
【図 9 2】



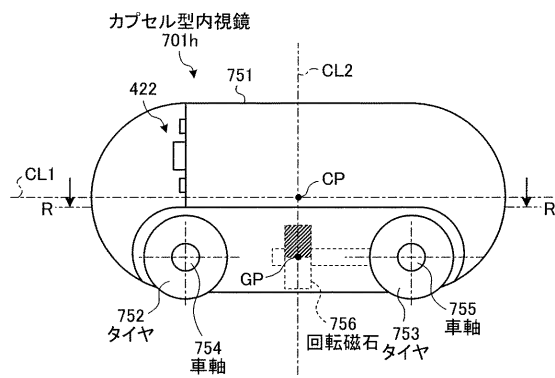
【図 9 3】



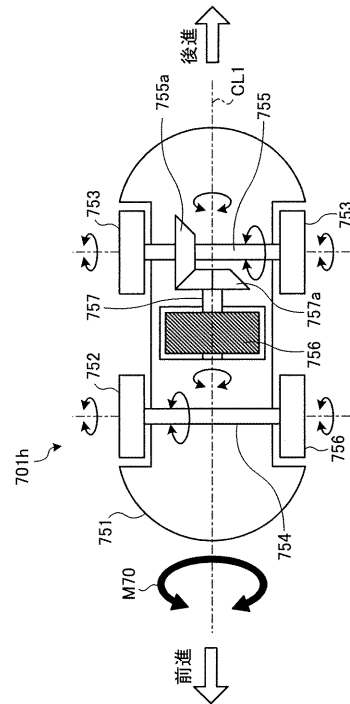
【図 9 4】



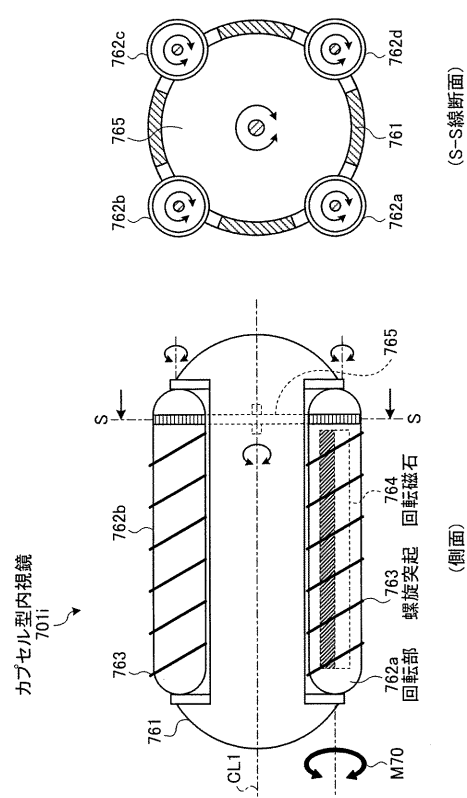
【図 9 5】



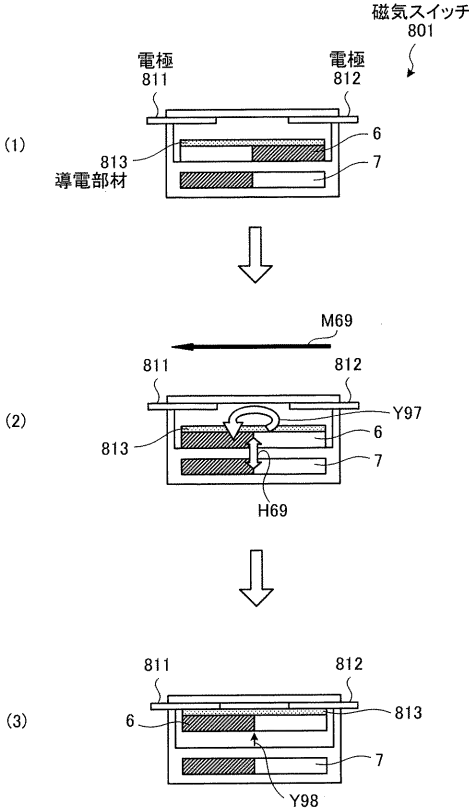
【図 9 6】



【 図 9 7 】



【 図 9 8 】



【国際調査報告】

INTERNATIONAL SEARCH REPORT		International application No. PCT/JP2008/053256
A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER H02K33/00(2006.01)i, H01F7/08(2006.01)i, H01F7/16(2006.01)i		
According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC		
B. FIELDS SEARCHED Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols) H02K33/00, H01F7/08, H01F7/16		
Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched Jitsuyo Shinan Koho 1922-1996 Jitsuyo Shinan Toroku Koho 1996-2008 Kokai Jitsuyo Shinan Koho 1971-2008 Toroku Jitsuyo Shinan Koho 1994-2008		
Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)		
C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP 2006-305695 A (Tokyo Denki University), 09 November, 2006 (09.11.06), Par. No. [0013]; Fig. 1 (Family: none)	1-45
A	JP 2004-194499 A (Matsushita Electric Works, Ltd.), 08 July, 2004 (08.07.04), Par. Nos. [0028] to [0039]; Figs. 1 to 3 & US 2005/0200207 A1 & EP 1566879 A1 & WO 2004/049547 A1 & CA 2493603 A1	1-45
A	JP 2004-120818 A (Shida Kensetsu Kabushiki Kaisha), 15 April, 2004 (15.04.04), Par. No. [0009]; Figs. 1 to 11 (Family: none)	1-45
<input type="checkbox"/> Further documents are listed in the continuation of Box C. <input type="checkbox"/> See patent family annex.		
* Special categories of cited documents: "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance "B" earlier application or patent but published on or after the international filing date "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified) "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed "T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art "&" document member of the same patent family		
Date of the actual completion of the international search 19 May, 2008 (19.05.08)		Date of mailing of the international search report 27 May, 2008 (27.05.08)
Name and mailing address of the ISA/ Japanese Patent Office		Authorized officer
Facsimile No.		Telephone No.

国際調査報告		国際出願番号 PCT/JP2008/053256	
A. 発明の属する分野の分類（国際特許分類（IPC）） Int.Cl. H02K33/00(2006.01)i, H01F7/08(2006.01)i, H01F7/16(2006.01)i			
B. 調査を行った分野 調査を行った最小限資料（国際特許分類（IPC）） Int.Cl. H02K33/00, H01F7/08, H01F7/16			
最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの 日本国実用新案公報 1922-1996年 日本国公開実用新案公報 1971-2008年 日本国実用新案登録公報 1996-2008年 日本国登録実用新案公報 1994-2008年			
国際調査で使用した電子データベース（データベースの名称、調査に使用した用語）			
C. 関連すると認められる文献			
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号	
A	JP2006-305695A（学校法人東京電気大学）、2006.11.09、段落【0013】、第1図（ファミリーなし）	1-45	
A	JP2004-194499A（松下電工株式会社）、2004.07.08、段落【0028】-【0039】、第1-3図 & US2005/0200207A1 & EP1566879A1 & WO2004/049547A1 & CA2493603A1	1-45	
A	JP2004-120818A（椎田建設株式会社）、2004.04.15、段落【0009】、第1-11図（ファミリーなし）	1-45	
<input type="checkbox"/> C欄の続きにも文献が列挙されている。 <input type="checkbox"/> パテントファミリーに関する別紙を参照。			
* 引用文献のカテゴリー 「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの 「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの 「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す） 「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献 「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願日の後に公表された文献 「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの 「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの 「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの 「&」同一パテントファミリー文献			
国際調査を完了した日 19.05.2008		国際調査報告の発送日 27.05.2008	
国際調査機関の名称及びあて先 日本国特許庁（ISA/JP） 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号		特許庁審査官（権限のある職員） 服部 俊樹 電話番号 03-3581-1101 内線 3357	

フロントページの続き

(81)指定国 AP(BW,GH,GM,KE,LS,MW,MZ,NA,SD,SL,SZ,TZ,UG,ZM,ZW),EA(AM,AZ,BY,KG,KZ,MD,RU,TJ,TM),
EP(AT,BE,BG,CH,CY,CZ,DE,DK,EE,ES,FI,FR,GB,GR,HR,HU,IE,IS,IT,LT,LU,LV,MC,MT,NL,NO,PL,PT,RO,SE,SI,SK,T
R),OA(BF,BJ,CF,CG,CI,CM,GA,GN,GQ,GW,ML,MR,NE,SN,TD,TG),AE,AG,AL,AM,AO,AT,AU,AZ,BA,BB,BG,BH,BR,BW,BY,
BZ,CA,CH,CN,CO,CR,CU,CZ,DE,DK,DM,DO,DZ,EC,EE,EG,ES,FI,GB,GD,GE,GH,GM,GT,HN,HR,HU,ID,IL,IN,IS,JP,KE,K
G,KM,KN,KP,KR,KZ,LA,LC,LK,LR,LS,LT,LU,LY,MA,MD,ME,MG,MK,MN,MW,MX,MY,MZ,NA,NG,NI,NO,NZ,OM,PG,PH,PL,PT
,RO,RS,RU,SC,SD,SE,SG,SK,SL,SM,SV,SY,TJ,TM,TN,TR,TT,TZ,UA,UG,US,UZ,VC,VN,ZA,ZM,ZW

F ターム(参考) 5H633 BB08 BB13 GG02 GG06 GG07 GG10 GG13 GG29 GG30 HH02
HH03 HH04 HH09 HH10 HH13 HH24 HH25 JA07

(注) この公表は、国際事務局(WIPO)により国際公開された公報を基に作成したものである。なおこの公表に係る日本語特許出願(日本語実用新案登録出願)の国際公開の効果は、特許法第184条の10第1項(実用新案法第48条の13第2項)により生ずるものであり、本掲載とは関係ありません。

专利名称(译)	磁致动器，操作磁致动器的方法以及使用该磁致动器的胶囊内窥镜		
公开(公告)号	JPWO2008105393A1	公开(公告)日	2010-06-03
申请号	JP2009501238	申请日	2008-02-26
[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	河野宏尚 片山美穗		
发明人	河野 宏尚 片山 美穗		
IPC分类号	A61B1/00 H02K33/16 A61B5/07		
CPC分类号	H01F7/17 A61B1/00158 A61B1/041 A61B18/12 A61B34/72 H01F7/122 H02K7/06 H02K7/11 H02K26/00 H02K49/10		
FI分类号	A61B1/00.320.B H02K33/16.A A61B5/07		
F-TERM分类号	4C038/CC03 4C038/CC07 4C061/AA01 4C061/AA04 4C061/CC06 4C061/UU06 5H633/BB08 5H633/BB13 5H633/GG02 5H633/GG06 5H633/GG07 5H633/GG10 5H633/GG13 5H633/GG29 5H633/GG30 5H633/HH02 5H633/HH03 5H633/HH04 5H633/HH09 5H633/HH10 5H633/HH13 5H633/HH24 5H633/HH25 5H633/JA07		
代理人(译)	酒井宏明		
优先权	2007046013 2007-02-26 JP 2007199999 2007-07-31 JP		
其他公开文献	JP5006381B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

本发明的目的是提供一种具有高设计自由度和高能效的磁致动器，该磁致动器的操作方法以及使用该磁致动器的胶囊内窥镜。根据本发明的磁致动器包括壳体2，安装在壳体2中的旋转移动磁体6和固定磁体7，设置在壳体2外部的线圈3和4，以及设置在壳体2中的感应器和一个区域2a。旋转运动磁体6和固定磁体7在包括磁化方向的平面中可相对旋转。线圈3和4产生磁场，该磁场使旋转和移动磁体6在旋转和移动磁体6和固定磁体7产生排斥力的方向上相对旋转。旋转运动磁体6由引导区域2a在产生的排斥力的相对运动方向上控制。

