

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第4533695号
(P4533695)

(45) 発行日 平成22年9月1日(2010.9.1)

(24) 登録日 平成22年6月18日(2010.6.18)

(51) Int.Cl.	F 1
A 6 1 B 1/00 (2006.01)	A 6 1 B 1/00 3 2 0 A
A 6 1 B 17/28 (2006.01)	A 6 1 B 1/00 3 3 4 A
	A 6 1 B 17/28 3 1 0

請求項の数 7 (全 31 頁)

(21) 出願番号	特願2004-224504 (P2004-224504)	(73) 特許権者	000000376
(22) 出願日	平成16年7月30日(2004.7.30)		オリンパス株式会社
(65) 公開番号	特開2005-95590 (P2005-95590A)		東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号
(43) 公開日	平成17年4月14日(2005.4.14)	(74) 代理人	100076233
審査請求日	平成19年5月18日(2007.5.18)		弁理士 伊藤 進
(31) 優先権主張番号	60/505, 147	(72) 発明者	岡田 裕太
(32) 優先日	平成15年9月23日(2003.9.23)		東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オリンパス株式会社内
(33) 優先権主張国	米国 (US)	(72) 発明者	小貫 喜生
			東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オリンパス株式会社内
		(72) 発明者	下中 秀樹
			東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オリンパス株式会社内

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 処置用内視鏡

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

少なくとも観察光学系を有する細長で柔軟な観察光学ユニットと、前記観察光学ユニットが挿通されるユニット挿通チャンネル及び処置具が挿通される処置具挿通チャンネルを有するユニット挿入具とを備えた処置用内視鏡であって、

前記ユニット挿入具のユニット挿通チャンネルは第1挿通路及び第2挿通路に分岐する分岐部を有し、第1挿通路の端部開口に配設される観察窓が先端部の一面に設けられ、第2通路の端部開口に配設される観察窓が中途部の一面に設けられる構成において、

前記ユニット挿入具は、

手元側の基端部に、前記観察光学ユニットを導入するための光学ユニット導入口と、処置具が挿通される少なくとも1つの処置具導入口を有し、

前記先端部の一面又は前記中途部の一面の少なくとも一方に、前記処置具導入口から延出される前記処置具挿通チャンネルに連通する処置具導出口を備えることを特徴とする処置用内視鏡。

【請求項 2】

前記観察光学ユニットは、手元側の操作で挿入形状が直線状態又は湾曲状態に変化する湾曲機構部を有することを特徴とする請求項 1 に記載の処置用内視鏡。

【請求項 3】

前記観察光学ユニットは、先端部近傍に曲がり癖部を有することを特徴とする請求項 1 に記載の処置用内視鏡。

10

20

【請求項 4】

前記観察光学ユニットが挿通される前記ユニット挿通チャンネルが前記第 1 挿通路と前記第 2 挿通路とに分岐する分岐部に、

前記ユニット挿通チャンネル内を挿通する前記観察光学ユニットの挿通方向を、前記第 1 挿通路方向又は前記第 2 挿通路方向に選択的に切り替えるチャンネル切替機構を設けたことを特徴とする請求項 1 に記載の処置用内視鏡。

【請求項 5】

前記チャンネル切替機構は、

回動自在に配置される回動板と、

この回動板を第 1 挿通路に向かう開口を塞ぐように付勢する付勢部材と、

牽引操作によって前記回動板を前記付勢部材の付勢力に抗して移動させる牽引操作ワイヤと、

を具備することを特徴とする請求項 5 に記載の処置用内視鏡。

【請求項 6】

前記ユニット挿入具は、前記先端部と前記中途部との間、又は前記中途部の後方側の少なくとも一方に、手元側操作によって湾曲動作する湾曲部を有することを特徴とする請求項 1 に記載の処置用内視鏡。

【請求項 7】

前記ユニット挿入具が直線状態において、前記先端部の一面に設けられた観察窓の光軸又は前記中途部の一面に設けられた観察窓の光軸の少なくとも一方は、前記ユニット挿入具の長手軸方向に平行であることを特徴とする請求項 1 に記載の処置用内視鏡。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、体腔内に挿通した内視鏡で観察を行いながら処置具を用いて処置を行うための処置用内視鏡に関する。

【背景技術】

【0002】

内視鏡には処置具挿通チャンネルを備えたものがある。近年では、術者が内視鏡に備えられている観察光学系で取得した観察画像を観察しながら、前記処置具挿通チャンネルを介して処置具を挿通して処置具導出口から導出させることによって各種処置を行える。

【0003】

単一の内視鏡で、例えば複数の処置具を用いて処置を行おうとした場合、各々の処置具挿通チャンネルの処置具導出口を処置に応じた最適な位置に配置することが望ましい。具体的には、1つの処置具導出口を挿入部の中途部に設け、別の処置具導出口を先端部に設ける。このことによって、先端部側から導出させる例えば把持鉗子によって体組織の吊り上げを行い、中途部から導出させたメスで吊り上げられている体組織の切除を行える。

【0004】

しかし、それぞれの処置具導出口を処置に最適な位置に形成したとしても、観察光学系を固定された位置に 1 つだけ配置した場合、この観察光学系が配置されている処置具導出口側の観察は十分に行えるが、別の処置具導出口側の観察を行うことが難しくなる。

【0005】

そして、前記観察光学系で、この観察光学系が配置されていない側の処置具導出口から導出された処置具の動きを観察しようとする、前記観察光学系の観察視野方向を変更しなければならない。そのためには、湾曲や捻りなどの操作により内視鏡の挿入部の挿入部形状を変更する必要がある。この湾曲や捻り等の操作は煩雑で、例えば一方の処置具導出口から導出させた処置具によって組織を把持している状態で、他方の処置具導出口から導出された処置具を観察しようとして、前記挿入部の挿入部形状を変化させた際に、組織を把持していた処置具が前記組織から外れてしまうなどの現象が起こる可能性がある等、確実な操作が難しい場合がある。

【 0 0 0 6 】

例えば、特開 2 0 0 2 - 1 3 6 4 7 2 号公報には子スコープを親スコープの鉗子チャンネルに挿通し、さらに子スコープで目的とする患部まで挿入し、子スコープでの直視下に患部を観察しながら先込めで設置した処置具（生検鉗子）で処置（生検）することができるようになっている。

【 発明の開示 】

【 発明が解決しようとする課題 】

【 0 0 0 7 】

しかしながら、前記特開 2 0 0 2 - 1 3 6 4 7 2 号公報の内視鏡では、親スコープは、単に鉗子チャンネルに挿通可能な細径の子スコープを患部近傍まで誘導するためのものであった。

10

【 0 0 0 8 】

本発明は上記事情に鑑みてなされたものであり、1つの装置で処置部に対する観察を複数箇所から行え、かつ処置時の操作性が良好な処置用内視鏡を提供することを目的にしている。

【 課題を解決するための手段 】

【 0 0 0 9 】

本発明の処置用内視鏡は、少なくとも観察光学系を有する細長で柔軟な観察光学ユニットと、前記観察光学ユニットが挿通されるユニット挿通チャンネル及び処置具が挿通される処置具挿通チャンネルを有するユニット挿入具とを備えた処置用内視鏡であって、

20

前記ユニット挿入具のユニット挿通チャンネルは第1挿通路及び第2挿通路に分岐する分岐部を有し、第1挿通路の端部開口に配設される観察窓が先端部の一面に設けられ、第2通路の端部開口に配設される観察窓が中途部の一面に設けられる構成において、

前記ユニット挿入具は、手元側の基端部に、前記観察光学ユニットを導入するための光学ユニット導入口と、処置具が挿通される少なくとも1つの処置具導入口を有し、前記先端部の一面又は前記中途部の一面の少なくとも一方に、前記処置具導入口から延出される前記処置具挿通チャンネルに連通する処置具導出口を備えている。

【 0 0 1 0 】

この構成によれば、光学ユニット導入口からユニット挿通チャンネルに導入された観察光学ユニットを第1挿通路に配設された観察窓に密着させることによって先端部からの観察を行え、第2挿通路に配設された観察窓に密着させることによって中途部からの観察を行える。また、処置具導入口から処置具挿通チャンネルに導入された処置具は、処置具導入口に連通する先端部又は中途部の少なくとも一方に設けられた処置具導出口から導出される。したがって、処置具が導出されている状態で、観察光学ユニットを適宜、第1挿通路又は第2挿通路に導入させることによって、処置具の導出状態及び作用状態の観察を先端部及び中途部から行える。

30

【 発明の効果 】

【 0 0 1 1 】

本発明によれば、処置部の状態及び処置具導出口から導出された処置具の状態を複数箇所から観察しながら処置具を操作できるので、処置時の操作性が良好な処置用内視鏡を実現することができる。

40

【 発明を実施するための最良の形態 】

【 0 0 1 2 】

以下、図面を参照して本発明の実施の形態を説明する。

図1ないし図6は本発明の第1実施形態にかかり、図1は観察ユニットとユニット挿入具とを有する処置用内視鏡の構成及びこの処置用内視鏡を備えた処置用内視鏡装置を説明する図、図2は観察ユニットの挿入部先端側の構成を説明する図、図3は観察ユニットの挿入部基端側の構成を説明する図、図4はユニット挿入具の操作部の構成を説明する図、図5は内視鏡の先端側の構成及び作用を説明する斜視図、図6は内視鏡の先端側の構成及び作用を説明する一部断面を含む説明図である。

50

【 0 0 1 3 】

図 1 に示すように処置用内視鏡装置（以下、内視鏡装置と略記する）は、処置用内視鏡（以下、内視鏡と略記する）1 と、光源装置 4 と、ビデオプロセッサ 5 と、モニタ 6 と、V T R デッキ 7 と、ビデオディスク 8 と、ビデオプリンタ 9 とを主に備えて構成されている。前記内視鏡 1 は、観察光学ユニット（以下、観察ユニットと略記する）2 とユニット挿入具 3 とで構成される。

【 0 0 1 4 】

前記観察ユニット 2 は可撓性を有する細長なユニット挿入部 2 0 を備えている。このユニット挿入部 2 0 は、前記ユニット挿入具 3 を構成するユニット挿入部（以下、挿入部と略記する）1 0 内に設けられている後述するユニット挿通チャンネル（以下、ユニット挿通路と略記する）に挿通配置される。前記ユニット挿入部 2 0 の基端部からはスコープケーブル 2 1 が延出している。このスコープケーブル 2 1 の基端部には前記ビデオプロセッサ 5 に着脱自在に接続されるビデオコネクタ 2 2 が設けられている。

10

【 0 0 1 5 】

前記ユニット挿入具 3 は、可撓性を有する挿入部 1 0 と、把持部を兼ねる操作部 1 1 と、ユニバーサルコード 1 2 とを備えて構成されている。前記挿入部 1 0 は先端側から順に、先端部である先端硬性部 1 3、第 1 湾曲部 1 4、第 2 湾曲部 1 5、中途部である可撓管先端部 1 6、可撓管湾曲部 1 7 及び可撓管部 1 8 を連設して構成されている。

【 0 0 1 6 】

本実施形態においては、前記第 1 湾曲部 1 4 は図示しない複数の湾曲駒を連設して上下及び左右方向に湾曲するように構成されている。また、前記第 2 湾曲部 1 5 は図示しない複数の湾曲駒を連設して例えば上下方向（又は左右方向）に湾曲するように構成されている。さらに、前記可撓管湾曲部 1 7 は図示しない複数の湾曲駒を連設して例えば左右方向（又は上下方向）に湾曲するように構成されている。

20

【 0 0 1 7 】

前記ユニバーサルコード 1 2 は例えば前記操作部 1 1 の側部より延出している。このユニバーサルコード 1 2 内には照明光を伝送するライトガイドファイバ束が挿通配置されている。このユニバーサルコード 1 2 の基端部には前記光源装置 4 に着脱自在に接続される光源用コネクタ 1 9 が設けられている。

【 0 0 1 8 】

前記光源装置 4 内には照明光を発するランプ 4 a、集光レンズ 4 b 等が備えられている。前記ランプ 4 a から発生した照明光は、前記集光レンズ 4 b を通過して前記光源用コネクタ 1 9 から突出しているライトガイド口金 4 c の端面に集光される。

30

【 0 0 1 9 】

前記ビデオプロセッサ 5 は、前記観察ユニット 2 に内蔵されている後述する撮像装置の制御及びこの撮像装置で光電変換された画像信号から映像信号を生成する信号処理を行う。

【 0 0 2 0 】

前記モニタ 6 は前記ビデオプロセッサ 5 で信号処理された映像信号を受け、このモニタ 6 の画面上に観察画像が表示される。そして、前記モニタ 6 に表示された観察画像は、前記 V T R デッキ 7 及び前記ビデオディスク 8 等で記録される。また、前記モニタ 6 に表示されている観察画像は、前記ビデオプリンタ 9 によってプリントアウト可能である。

40

【 0 0 2 1 】

図 2 及び図 3 に示すように前記観察ユニット 2 のユニット挿入部 2 0 は先端側を構成する観察ユニット部 2 3 及びユニット関節駒 2 4 と、柔軟で細長なシース部 2 5 と、基端部を構成する基端操作部 2 6 とで構成されている。この基端操作部 2 6 は例えば略 L 字形状に形成されている。前記シース部 2 5 の先端部は、前記ユニット関節駒 2 4 及び観察ユニット部 2 3 を被覆し、基端部は前記基端操作部 2 6 の先端部を被覆している。

【 0 0 2 2 】

前記観察ユニット部 2 3 にはユニット本体 2 7 が備えられている。このユニット本体 2

50

7に、観察光学系を構成する対物レンズ群28、この対物レンズ群28の結像位置に例えば撮像素子(不図示)の撮像面を配置した撮像装置29が設けられている。また、前記ユニット本体27の先端面には単数或いは複数のLED照明30が配設されている。さらに、前記ユニット本体27の基端部には先端関節駒31が固定されている。この先端関節駒31の基端部には前記ユニット関節駒24の先端部が回動自在に連結されている。

【0023】

前記先端関節駒31の先端部には操作ワイヤ32の先端部が固定されている。この操作ワイヤ32は、前記ユニット関節駒24、シース部25内を挿通して、前記操作ワイヤ32の基端部をユニット本体操作レバー(以下、操作レバーと略記する)33に固定されている。この操作レバー33は、前記基端操作部26に矢印に示すように回動自在に配置されている。そして、この操作レバー33を回動操作することによって、前記操作ワイヤ32が牽引されて、前記観察ユニット2の先端部分が直線状態或いは湾曲状態に変化する湾曲機構部が構成されている。

10

【0024】

前記撮像装置29の基端部からは信号ケーブル34が延出している。前記LED照明30からは電源ケーブルが延出している。この電源ケーブル及び信号ケーブル34は、前記ユニット関節駒24、シース部25、前記スコープケーブル21内を通過して基端部を前記ビデオコネクタ22に電氣的に接続されている。

【0025】

前記LED照明30で照らされた部位の光学像は、前記観察ユニット2に設けられている撮像素子の撮像面に結像して電気信号に変換されて前記ビデオプロセッサ5に伝送される。そして、このビデオプロセッサ5でビデオ信号に変換されてモニタ6の画面上に表示される。

20

【0026】

図4に示すように前記操作部11には上下及び左右湾曲用の湾曲ノブ35UD、35LR、湾曲ノブ36、湾曲ノブ37が設けられている。前記上下湾曲ノブ35UDは第1湾曲部14を上下方向に湾曲させるためのノブである。前記左右湾曲ノブ35LRは第1湾曲部14を左右方向に湾曲させるためのノブである。前記湾曲ノブ36は第2湾曲部15を上下方向に湾曲させるためのノブである。前記湾曲ノブ37は前記可撓管湾曲部17を左右方向に湾曲させるためのノブである。そして、術者が、各々の湾曲ノブ35UD、...、37を操作することによって、第1湾曲部14、第2湾曲部15、可撓管湾曲部17がそれぞれ独立して湾曲動作するようになっている。

30

【0027】

前記操作部11の先端側には処置具導入部39が設けられている。この処置具導入部39には第1処置具導入口39a及び第2処置具導入口39bが形成されている。この第1処置具導入口39aは前記挿入部10に設けられている後述する第1処置具挿通チャンネル(図5の符号50a参照)に連通している。前記第2処置具導入口39bは前記挿入部10に設けられている後述する第2の処置具挿通チャンネル(図5の符号50b参照)に連通している。

【0028】

前記操作部11の例えば側面部には観察ユニット2をユニット挿通路47に導く光学ユニット導入口であり、この観察ユニット2の基端操作部26が配置可能な長手軸方向に対して細長なユニット用長孔(以下、長孔と略記する)38が設けられている。

40

【0029】

図5に示すように前記先端硬性部13の先端面には観察窓である観察用レンズカバー(以下、先端観察カバーと略記する)41、照明窓である照明用レンズカバー(以下、先端照明カバーと略記する)42、前記第1処置具導入口39aから挿通される内視鏡用処置具である例えば把持鉗子51等が導出される前記第1処置具挿通チャンネル50aに連通する処置具導出口である先端開口43が設けられている。

【0030】

50

また、前記可撓管先端部 1 6 の先端面には前記第 2 湾曲部 1 5 の基端部が固定されるとともに、観察窓である観察用レンズカバー（以下、中途部観察カバーと略記する）4 4、照明窓である照明用レンズカバー（以下、中途部照明カバーと略記する）4 5、前記第 2 処置具導入口 3 9 b から挿通される内視鏡用処置具である例えば高周波スネア 5 2 等が導出される第 2 処置具挿通チャンネル 5 0 b に連通する処置具導出口である可撓管開口 4 6 が設けられている。

【 0 0 3 1 】

前記第 1 湾曲部 1 4 は、前記湾曲ノブ 3 5 U D、3 5 L R が回動操作されることによって上下方向、左右方向に湾曲動作する。前記第 2 湾曲部 1 5 は、前記湾曲ノブ 3 6 が回動操作されることによって上下方向に湾曲動作する。前記可撓管湾曲部 1 7 は、前記湾曲ノブ 3 7 が回動操作されることによって左右方向に湾曲動作する。

10

【 0 0 3 2 】

なお、本実施形態においては、前記先端観察カバー 4 1 の光軸及び前記中途部観察カバー 4 4 の光軸が、ユニット挿入具 3 が直線状態において該ユニット挿入具の長手軸方向に対して平行になるように設けられている。

【 0 0 3 3 】

図 5 及び図 6 に示すように例えば、前記第 1 湾曲部 1 4 を下方向に湾曲動作させ、前記第 2 湾曲部 1 5 を前記第 1 湾曲部 1 4 の湾曲方向とは逆方向である上方向に湾曲動作させることによって、前記先端開口 4 3 の一点鎖線に示す導出方向を、前記可撓管先端部 1 6 の一点鎖線に示す中心軸線に対して略垂直な向きに設定することが可能である。

20

【 0 0 3 4 】

図 6 に示すように前記挿入部 1 0 内には、前記長孔 3 8 に連通するユニット挿通路 4 7 が設けられている。このユニット挿通路 4 7 には前記観察ユニット 2 が挿通される。このユニット挿通路 4 7 の中途部には分岐部 4 9 が形成されている。この分岐部 4 9 では、前記先端観察カバー 4 1 方向に向かう第 1 挿通路 4 8 a と、前記中途部観察カバー 4 4 方向に向かう第 2 挿通路 4 8 b とに分岐する。本実施形態においては前記分岐部 4 9 を可撓管湾曲部 1 7 内に設けている。

【 0 0 3 5 】

前記観察ユニット 2 を前記ユニット挿通路 4 7 内に挿通配置した状態で、前記基端操作部 2 6 を例えば長孔 3 8 内でこの長孔 3 8 に沿って摺動移動させることによって、前記観察ユニット 2 は進退移動する。そして、この観察ユニット 2 の先端面が前記分岐部 4 9 に位置するとき、必要に応じて前記基端操作部 2 6 に設けられている操作レバー 3 3 を操作する。すると、前記観察ユニット 2 の先端部分が直線状態或いは湾曲状態に変化して、前記観察ユニット 2 を実線の矢印に示す第 1 挿通路 4 8 a 側又は破線の矢印に示す第 2 挿通路 4 8 b 側に選択的に導くことができる。

30

【 0 0 3 6 】

なお、前記観察ユニット 2 の先端硬性部先端面が前記分岐部 4 9 にさしかかった否かは前記 L E D 照明 3 0 で照らされている部位を撮像している撮像装置 2 9 の観察画像によって確認する。つまり、術者は、観察ユニット 2 からモニタ 6 に送られた観察画像を観察しながら、操作レバー 3 3 の湾曲操作を選択的に行うことにより、観察ユニット 2 を所望する挿通路 4 8 a、4 8 b に自在に挿入することができる。

40

【 0 0 3 7 】

前記観察ユニット 2 を前記第 1 挿通路 4 8 a 側に挿通させて、前記先端観察カバー 4 1 の端面に観察ユニット 2 の先端面を密着配置させることによって先端観察カバー 4 1 を通して観察を行える。また、前記観察ユニット 2 を前記第 2 挿通路 4 8 b 側に挿通させて、前記中途部観察カバー 4 4 の端面に前記観察ユニット 2 の先端面を配置することによって中途部観察カバー 4 4 を通しての観察を行うことができる。

【 0 0 3 8 】

つまり、観察カバー 4 1、4 4 を通して観察ユニット 2 でとらえた被検部位の観察画像がモニタ 6 の画面上に表示される。

50

【 0 0 3 9 】

なお、前記先端硬性部 1 3 及び前記可撓管先端部 1 6 に設けられている照明カバー 4 2、4 5 には照明光学系を構成する前記ライトガイドファイバ束の先端面が配置されている。このため、前記ライトガイド口金 4 c の端面に集光された照明光は、前記ユニバーサルコード 1 2、操作部 1 1 及び挿入部 1 0 内を挿通するこのライトガイドファイバ束を介して伝送され、前記照明カバー 4 2、4 5 を通して被検部位に向かって照射されている。

【 0 0 4 0 】

上述のように構成した内視鏡 1 を備える内視鏡装置の作用を説明する。

【 0 0 4 1 】

まず、観察ユニット 2 を、ユニット挿入具 3 の操作部 1 1 に形成されている長孔 3 8 から挿通路 4 7 内に挿通する。このとき、前記ビデオプロセッサ 5 を動作状態にして、LED 照明 3 0 を点灯状態にするとともに、撮像装置 2 9 を撮像状態にする。すると、前記モニタ 6 の画面上に、挿通路 4 7 内を移動する観察ユニット 2 の撮像装置 2 9 でとらえた観察画像が表示される。このモニタ 6 に表示される観察画像を観察しながら、前記観察ユニット 2 を第 1 挿通路 4 8 a 内に配置し、前記先端硬性部 1 3 に設けた先端観察カバー 4 1 を通して観察を行える状態にする。

【 0 0 4 2 】

次に、光源装置 4 を動作させて前記照明カバー 4 2、4 5 から照明光を照射させる。そして、前記モニタ 6 の画面上に表示される先端観察カバー 4 1 を通して撮像された観察画像を観察しながら前記ユニット挿入具 3 の挿入部 1 0 を体腔内に挿通していく。このとき、操作部 1 1 に設けられている湾曲ノブ 3 5 U D、3 5 L R、3 6、3 7 等は適宜操作される。

【 0 0 4 3 】

次いで、前記図 5 及び図 6 に示すように前記挿入部 1 0 の先端面を目的部位に対峙させる。そして、組織の切除を行うため、前記処置具導入口 3 9 の第 1 処置具導入口 3 9 a から把持鉗子 5 1 を挿通し、第 2 処置具導入口 3 9 b から高周波スネア 5 2 を挿通していく。

【 0 0 4 4 】

しばらくすると、前記先端硬性部 1 3 の先端開口 4 3 より把持鉗子 5 1 が体腔内に導出され、前記可撓管先端部 1 6 の可撓管開口 4 6 から高周波スネア 5 2 が導出される。

【 0 0 4 5 】

ここで、モニタ 6 上に表示される前記先端観察カバー 4 1 を通して撮像された観察画像を観察しながら高周波スネア 5 2 の位置調整を行う。続いて、前記基端操作部 2 6 及び操作レバー 3 3 の操作を行って第 1 挿通路 4 8 a 内に配置されていた観察ユニット 2 を第 2 挿通路 4 8 b 内に移動配置させる。このことによって、前記モニタ 6 の画面上に中途部観察カバー 4 4 を通して撮像した観察画像が表示される。

【 0 0 4 6 】

このとき、この観察画像を観察しながら把持鉗子 5 1 を操作して処置部位の把持を行い、その後、把持鉗子 5 1 の移動操作或いは湾曲動作によって吊り上げ操作を行い、高周波スネア 5 2 による切除を開始する。この切除のとき、必要に応じ前記観察ユニット 2 を第 1 挿通路 4 8 a 側或いは第 2 挿通路 4 8 b 側に移動させる。

【 0 0 4 7 】

切除時、観察ユニット 2 を第 1 挿通路 4 8 a 側に移動させることによって、切除部全体を上方から観察して、切除箇所及び範囲が適切であるか否か、或いは、高周波スネア 5 2 の絞り具合からどの程度切除が進んでいる等の確認を行える。このことによって、より確実な切除が可能になる。

【 0 0 4 8 】

また、本実施形態においては、前記観察ユニット 2 を第 1 挿通路 4 8 a 或いは第 2 挿通路 4 8 b に移動させて観察方向の変更を行う間、処置具の操作やユニット挿入具 3 の位置、姿勢を調整する等の操作等を行っていない。つまり、ユニット挿入具 3 の挿入部 1 0 の

挿入状態を変化させることや、体組織を把持している状態等を一定に保持した状態のままで、観察ユニット2を移動させることによって観察方向を変更している。したがって、処置を行っている間の操作性が向上されている。

【0049】

このように、内視鏡を、対物レンズ群及び撮像装置を有する軟性の観察ユニットと、この観察ユニットが挿通配置される挿通路を挿入部に設けたユニット挿入具とで構成し、このユニット挿入具の有する挿通路に分岐部を設け、分岐されているそれぞれの挿通路の先端部に、観察ユニットの先端面が密着配置される観察カバーを配置したことによって、体腔内に挿通されて、湾曲動作されたユニット挿入具の挿入部挿入状態を変化させることなく、挿通路内に挿通されている観察ユニットを移動させることで、複数の観察方向の観察画像を取得して処置を行うことができる。

10

【0050】

また、先端硬性部と可撓管先端部との間に設けた第1湾曲部を下方向に、そして第2湾曲部を上方向に湾曲させるなど、複数の湾曲部をそれぞれ適宜湾曲動作させて、所望の観察状態を得ることができる。このことによって、可撓管先端部の観察窓の視野に対して、先端開口から導出させた処置具が垂直に進退させることや、先端部の観察窓の視野に対して、可撓管開口から導出させた処置具が垂直に進退させることが可能になる。

【0051】

さらに、可撓管湾曲部を設けたことによって、先端硬性部の先端面のみならず、可撓管先端部に設けた可撓管開口を自由に目的部位に向けることができる。このことによって、処置時の操作性がさらに向上する。

20

【0052】

そして、湾曲部を増やすことにより、可撓管先端部の観察カバーの観察視野に対し、先端開口又は可撓管開口から導出される処置具を、自在に様々な方向に向けて処置時の操作性の改善を図れる。

【0053】

なお、本実施形態においては、先端硬性部13に先端開口43を設け、可撓管先端部16に可撓管開口46を設けるとともに、操作部11の処置具導入部39に前記開口43、36に対応する第1処置具導入口39a及び第2処置具導入口39bを設けた構成を示しているが、例えば、解剖学的に膨隆状になった部位に対して針で穿刺を行い、針が組織に刺さったまま裏側まで完全に貫通しているか否かを確認するような用途の場合には、裏側に回り込む観察光学系だけあればよい。つまり、ユニット挿入具3に設ける穿刺を行う針が導出される処置具導出口である開口を、先端構成部13又は可撓管先端部16の一方に設ける構成であってもよい。

30

【0054】

また、本実施形態においては、ユニット挿入具3の先端硬性部13と可撓管先端部16との間に第1湾曲部14及び第2湾曲部15を設けるとともに、可撓管先端部16の後方側に可撓管湾曲部17を設ける構成としているが、例えば先端硬性部13と可撓管先端部16との間に第1湾曲部14又は第2湾曲部15の一方を設ける構成や、先端硬性部13と可撓管先端部16との間に第1湾曲部14又は第2湾曲部15の少なくとも一方或いは3つ以上の湾曲部を設ける構成、可撓管先端部16の後方側にだけ可撓管湾曲部17を設ける構成等、湾曲部を適宜組み合わせるユニット挿入具を構成するようにしてもよい。

40

【0055】

上述した実施形態においては前記挿通路47の分岐部49に配置されている観察ユニット2を第1挿通路48a側又は第2挿通路48b側に向けて案内する際、操作レバー33の操作によって観察ユニット2の先端部を湾曲状態又は直線状態に変化させていた。このため、観察ユニット2のユニット挿入部20の先端側部にユニット関節駒24、先端関節駒31、操作用ワイヤ32を設けるとともに基端部に操作レバー33を設けていた。このため、観察ユニット2の構成が複雑であった。このため、観察ユニット2の観察性能を低下させることなく、前記ユニット挿入部20の構成の簡略化や外径を細径にする観察ユニ

50

ット２が望まれている。そして、観察ユニット又は挿通路の分岐部を以下のように構成することによって、観察ユニット２の構成の簡略化或いは外径の細径化を図れる。

【００５６】

図７ないし図１０は挿入部の簡略化を図った観察ユニットの構成にかかり、図７は曲がり癖部を有する観察ユニットを説明する図、図８は第２挿通路に観察ユニットを導く状態を説明する図、図９は第１挿通路に観察ユニットを導く状態を説明する図、図１０はレンズカバー近傍に配置したガイドパイプの作用を説明する図である。

【００５７】

図７に示すように観察ユニット２Ａの挿入部６０を細長なシース部６１で構成する。そして、このシース部６１内に前記対物レンズ群２８、撮像装置２９及び信号ケーブル３４に加え、前記ＬＥＤ照明３０の代わりに例えばライトガイドファイバ束６２を配設する。このライトガイドファイバ束６２は前記対物レンズ群２８の周囲に配設されるように構成されている。また、前記観察ユニット２Ａの挿入部６０の先端部に、予め、自然状態で一方向に対して湾曲する曲がり癖部６３を設けておく。

【００５８】

このことによって、前記観察ユニット２Ａの挿入部６０の先端面が挿通路４７の分岐部４９に位置しているとき、図示しない手元側を把持して適宜捻り操作を行うことによって、二点鎖線に示すように観察ユニット２Ａの先端部の向きが変化する。

【００５９】

具体的には、前記観察ユニット２Ａの先端面が挿通路４７の分岐部４９に位置しているときに捻り操作を行うことにより、図８に示すように前記観察ユニット２Ａの先端面が第２挿通路４８ｂ側に対峙した状態、或いは、図９に示すように前記観察ユニット２Ａの先端面が第１挿通路４８ａの側壁面に対峙した状態等に変化する。このとき、前記モニタ６の画面上には、前記観察ユニット２Ａの先端面が第２挿通路４８ｂに対峙してとらえた前記第２挿通路４８ｂに向かう開口の観察画像或いは第１挿通路４８ａの側壁面をとらえた観察画像等が表示される。

【００６０】

したがって、術者は、前記モニタ６に表示される観察画像から観察ユニット２Ａの先端の位置を把握して、挿通させるべき挿通路の判断を行うことができる。そして、前記モニタ６の画面上に開口の観察画像が表示されている状態で、挿入部６０を押し込み操作することによって、観察ユニット２Ａは挿通路４８ｂに挿通される。また、前記モニタ６の画面上に側壁面の観察画像が表示されている状態で、挿入部６０を押し込み操作することによって、観察ユニット２Ａは挿通路４８ａに挿通される。

【００６１】

なお、図１０に示すように前記先端硬性部１３及び前記可撓管先端部１６の観察力バー４１、４４の基端面側の所定位置には、前記観察ユニット２Ａの先端部が嵌合配置される硬質部材で形成したガイドパイプ５９が設けられている。このガイドパイプ５９内に観察ユニット２Ａの先端部分が挿入配置されることによって、前記シース部６１の曲がり癖部６３が矯正されて、この観察ユニット２Ａの先端面が前記観察力バー４１、４４に対して密着配置された状態になる。つまり、ガイドパイプ５９を設けることによって、曲がり癖部６３の設けられている観察ユニット２Ａの前方視野が確実に確保される。

【００６２】

また、前記挿入部６０を把持している術者が、観察ユニット２Ａに設けられている曲がり癖部６３の位置を容易に判断できるように、前記シース部６１の基端部外表面に前記シース部６１の曲がり癖部６３の方向を告知する指標（不図示）等を設けるようにしてもよい。

【００６３】

このことによって、前記ユニット挿入具３の挿通路４７内に観察ユニット２Ａが挿通されているとき、指標を確認することによって、シース部６１の曲がり癖部６３の方向を把握しながら挿通作業を行えるので、観察ユニットの挿通作業性が向上する。

【0064】

このように、観察ユニットのシース部に曲がり癖部を設けることによって、観察ユニット挿入部の簡略化を図れ、かつ挿通路の分岐部に到達した観察ユニットを捻り操作によって選択的に第1挿通路側又は第2挿通路側に導びくことができる。

【0065】

図11及び図12は挿入部の簡略化を図った観察ユニットにおけるユニット挿入具が有する挿通路の分岐部に設ける挿通路切替え機構にかかり、図11は挿通路切替え機構の構成及び観察ユニットを第2挿通路に導入する状態を説明する図、図12は挿通路切替え機構の構成及び観察ユニットを第1挿通路に導入する状態を説明する図である。

【0066】

10

図11に示すように前記分岐部49に挿通路切替え機構を設けている。この挿通路切替え機構は、回動板64と、付勢部材65と、牽引操作ワイヤ66とで主に構成されている。前記回動板64は回動自在に配置されている。前記付勢部材65は、この回動板64を矢印方向に付勢する例えばバネ部材である。前記牽引操作ワイヤ66は、牽引操作することによって前記回動板64を前記付勢部材65の付勢力に抗して反矢印側に移動させる。

【0067】

前記挿通路切替え機構の牽引操作ワイヤ66は図に示す状態のとき牽引操作されていない。したがって、前記回動板64は、前記付勢部材65の付勢力によって第1挿通路48aに通じる開口を塞ぐ閉位置に配置される。したがって、前記挿通路47の分岐部49に位置する観察ユニット2Bを押し進める操作を行ったとき、前記回動板64によって第1

20

【0068】

これに対して、前記牽引操作ワイヤ66を牽引操作した場合には、図12に示すように前記回動板64は前記付勢部材65の付勢力に抗して移動されて、分岐部49に設けられている凹部67内に収納された状態になる。すると、前記第1挿通路48aに通じる開口が出現する。このことによって、前記挿通路47内の分岐部49に位置する観察ユニット2Bを押し進める操作を行ったとき、前記挿通路47内を直線的に移動して第1挿通路48a側に導入される。つまり、本実施形態においては、ユニット関節駒24、先端関節駒31、操作ワイヤ32及び操作レバー33を設けることなく、かつ、曲がり癖部63を設けることなく観察ユニット2Bが構成されている。

30

【0069】

このように、挿通路の分岐部に、回動板と、付勢部材と、牽引操作ワイヤとで構成される挿通路切替え機構を設けることによって、牽引操作ワイヤの手元操作によって、第1挿通路側に向かう開口を開状態又は閉状態に切り替えて、挿通路の分岐部に位置する観察ユニットを第1挿通路側又は第2挿通路側に選択的に導入させることができる。

【0070】

また、観察ユニットの挿入部の構成のさらなる簡略化を図ることかできる。

【0071】

図13ないし図15はユニット挿入具の他の構成例にかかり、図13はユニット挿入具の概略構成を説明する図、図14はユニット挿入具の作用例を説明する図、図15はユニ

40

【0072】

図13に示すように本実施形態のユニット挿入具3Aでは、上述した実施形態で示したように先端硬性部13の先端面に観察カバー41を配置する代わりに、先端硬性部13の例えば側面に観察カバー41を配置している。また、前記第1挿通路48aの先端部に前記観察カバー41から入射する観察像の光軸を90度折り曲げるプリズム71を設けている。

【0073】

つまり、本実施形態においては、前記先端観察カバー41の光軸は、ユニット挿入具3が直線状態において該ユニット挿入具の長手軸方向に対して直交するように設けられ、前

50

記中途部観察カバ－４４の光軸はユニット挿入具３が直線状態において該ユニット挿入具の長手軸方向に対して平行になるように設けられている。

【００７４】

このことによって、前記第１挿通路４８ａ内を挿通させた観察ユニットの先端面を前記プリズム７１に密着配置させることにより、側視方向の観察を行える。また、前記観察ユニットを第２挿通路４８ｂ内に挿通させて前記中途部観察カバ－４４に観察ユニットの先端面を密着配置させることによって前述と同様に直視方向の観察を行える。

【００７５】

この構成のとき、図１４に示すように前記ユニット挿入具３Ａを構成する先端硬性部１３の側面に前記観察カバ－４１に加えて、前記側視の視野方向と略同方向に処置具を突出させる起上台７２を配置した先端開口７３を設ける構成にし、かつ、前記先端硬性部１３と前記可撓管先端部１６との間には第１湾曲部１４又は第２湾曲部１５の一方を設ける。すると、前記図５で示したように第１湾曲部１４を下方向に湾曲させるとともに第２湾曲部１５を第１湾曲部１４の湾曲方向とは逆方向に湾曲させることなく、前記第１湾曲部１４を湾曲動作させるだけで前記先端開口７３の処置具導出方向と、前記可撓管先端部１６の軸方向線とを略垂直な向きに設定することを容易に行える。

【００７６】

この構成によれば、前記先端硬性部１３の先端開口７３から把持鉗子５１を側視観察方向に突出させて体組織を把持した状態にし、この把持鉗子５１を引き寄せる操作、或いは第１湾曲部１５を上方向に湾曲動作させることにより、体組織を可撓管先端部１６の軸方向線と略垂直な方向に吊り上げられる。この吊り上げの際、観察ユニットを第１挿通路４８ａ側に配置することにより、把持鉗子５１が体組織を把持した状態で吊り上げていく様子の観察を行える。

【００７７】

また、この吊り上げた状態で、前記可撓管先端部１６の可撓管開口４６から例えば電気ナイフ７４を導出させることによって、吊り上げられている体組織の切除を行える。この切除のとき、前記観察ユニットを第２挿通路４８ｂ側の中途部観察カバ－４４に移動配置させることによって、前記可撓管先端部１６の先端面から直視観察を行って、前記電気ナイフ７４による切除の様子の観察を行える。

【００７８】

この後、再び前記観察ユニットを、第１挿通路４８ａ側の観察カバ－４１に移動配置させ、切除組織を把持している側から観察して切除を行うことにより、切除範囲の確認及び切除部周囲の状態の確認を確実にできる。これらのことによって、ユニット挿入具３Ａの位置、姿勢を調整する等の操作を行うことなく、かつ、体組織を把持している状態等を一定に保持したままで、観察ユニットの移動によって観察方向を変更して、より確実な切除作業を行える。

【００７９】

なお、図１５に示すようにユニット挿入具３Ｂに設ける観察カバ－４１を先端硬性部１３の傾斜面７５に配置し、第１挿通路４８ａの先端部に前記観察カバ－４１から入射する観察像の光軸を所定の角度に折り曲げるプリズム（不図示）を設ける構成にしてもよい。

【００８０】

このことによって、前記第１挿通路４８ａ内を挿通させた観察ユニットの先端面を図示しないプリズムに密着配置させることによって斜視方向の観察を行える。一方、この観察ユニットを第２挿通路４８ｂ内に挿通させて前記中途部観察カバ－４４に密着配置させることによって、前述と同様に直視方向の観察を行える。この構成のときも、前記先端硬性部１３と前記可撓管先端部１６との間に第１湾曲部１４又は第２湾曲部１５の一方を設けた構成にする。

【００８１】

本図においては可撓管先端部１６の可撓管開口４６から把持鉗子５１を前方に突出させて体組織を吊り上げ、この状態で、前記先端硬性部１３の先端開口７３から例えば電気ナ

10

20

30

40

50

イフ74を導出させて、吊り上げられている体組織の切除を行える。このとき、前記観察ユニットを第2挿通路48b側、第1挿通路48a側の観察カバー41、44に適宜移動配置させて観察を行う。このことによって、図14と同様の作用及び効果を得られる。

【0082】

また、上述した実施形態においては、ユニット挿入具に設けた照明光学系からの照明光で照らされている被検部位の観察像を観察ユニットの撮像装置で撮像して観察する構成としている。しかし、前記観察ユニットを分岐部を確認するためだけの狭い範囲を小さな光量で照らす照明光学系ではなく、体腔内を広範囲に明るく照らすことのできるレンズ構成を備えた観察のための照明光学系と観察光学系とを有する内視鏡ユニットとして構成し、この内視鏡ユニットを前記挿通路に挿通させる構成にしてもよい。

10

【0083】

この構成によれば、内視鏡ユニットの先端面を、第1挿通路又は第2挿通路のレンズカバーに密着配置することにより、内視鏡ユニットの有する照明光学系からの照明光を被検部位に照射して、この内視鏡ユニットの観察光学系で観察画像を得られる。

【0084】

そして、内視鏡ユニットをユニット挿通路に挿通させる構成をとることによって、前記ユニット挿入具から照明光学系を構成するライトガイドファイバ束及び照明カバー等を不要にして、この内視鏡ユニットに対応する太径な挿通路の構成が可能になる。

【0085】

図16ないし図20は本発明の第2実施形態にかかり、図16は先端硬性部の先端面と可撓管先端部の先端面に観察光学系、照明光学系及び処置具導出口を設けた内視鏡の構成及び作用を説明する図、図17は前記図16の内視鏡に対応するビデオプロセッサ及びモニタの構成例を説明する図、図18は前記図16の内視鏡に対応するビデオプロセッサ及びモニタの他の構成例を説明する図、図19は可撓管先端部の先端側に超音波観察部を設けた内視鏡を説明する図、図20は前記図19の内視鏡の作用を説明する図である。

20

【0086】

図16及び図17に示すように本実施形態の内視鏡80の挿入部81は、前記ユニット挿入具3と同様、先端側から順に先端硬性部13、第1湾曲部14、第2湾曲部15、可撓管先端部16、可撓管湾曲部17及び可撓管部18を連設して構成されている。前記挿入部81の基端に位置する把持部を兼ねる操作部82には湾曲ノブ35UD、35LR、36、37が設けられている。前記第1湾曲部14、第2湾曲部15及び可撓管湾曲部17は、前記湾曲ノブ35UD、35LR、36、37の操作によってそれぞれ独立して湾曲動作する。

30

【0087】

前記先端硬性部13の先端面には先端観察系カバー83、先端照明系カバー84及び先端開口43が設けられている。前記可撓管先端部16の先端面には中途部観察系カバー85、中途部照明系カバー86及び可撓管開口46が設けられている。前記先端硬性部13の先端観察系カバー83及び前記可撓管先端部16の中途部観察系カバー85の基端側には観察光学系を構成する図示しない対物レンズ群及び撮像装置がそれぞれ配設されている。

40

【0088】

前記先端観察系カバー83、85を通過して撮像装置に結像した光学像は、それぞれの撮像装置で電気信号に光電変換され、それぞれの撮像装置から延出している図示しない信号ケーブルを介してビデオプロセッサ5に伝送されるようになっている。

【0089】

具体的には、それぞれの撮像装置から延出する信号ケーブルは、前記挿入部81内、前記操作部82内、この操作部82の側部から延出するユニバーサルコード87内を挿通している。そして、一方の信号ケーブルは第1電気ケーブル88aを介して切換装置89に伝送され、他方の信号ケーブルは光源装置4に着脱自在に接続される内視鏡コネクタ87aの側部に着脱自在に接続される第2電気ケーブル88bを介して前記切換装置89に入

50

力される。この切換装置 8 9 ではそれぞれの信号ケーブル及び電気ケーブル 8 8 a、8 8 b を介して伝送された電気信号を、前記操作部 8 2 に設けた切替手段である例えば画像切替スイッチ 8 2 a を操作することによって、選択的にビデオプロセッサ 5 に伝送する。なお、前記切換装置 8 9 とビデオプロセッサ 5 とは画像ケーブル 9 0 によって接続されている。

【0090】

上述のように構成した内視鏡 8 0 を備える内視鏡装置の作用を説明する。

前記内視鏡 8 0 においては、挿入部 8 1 を構成する可撓管湾曲部 1 7 を湾曲させることにより、胃のように内腔の大きな臓器内の被検部位に対してであっても可撓管先端部 1 6 の中途部観察系カバー 8 5 等を対向させられる。また、前記挿入部 8 1 は、第 1 湾曲部 1 4 と第 2 湾曲部 1 5 を独立して湾曲動作させられるので、先端硬性部 1 3 の先端面を可撓管先端部 1 6 の挿入軸方向に対して垂直に向けることも容易である。

10

【0091】

例えば、前記図 1 6 に示すように先端硬性部 1 3 の先端開口 4 3 より把持鉗子 5 1 を突出させて組織を吊り上げ、可撓管先端部 1 6 の可撓管開口 4 6 より電気ナイフ 7 4 を突出させて、前記把持鉗子 5 1 で把持した部位の下方の切除を行うとき、前記画像切替スイッチ 8 2 a を適宜操作することにより、次のような効果が期待できる。

【0092】

前記モニタ 6 の画面上に先端硬性部 1 3 に設けた先端観察系カバー 8 3 を通した観察画像を表示させることにより、把持部位の様子や切除範囲の確認等を行えるようになる。

20

【0093】

一方、前記可撓管先端部 1 6 の中途部観察系カバー 8 5 を通した観察画像に切替え表示すれば、電気ナイフ 7 4 による切除の様子を観察しながら処置を行えるようになる。

【0094】

このように、先端硬性部及び可撓管先端部にそれぞれ撮像装置を設けるとともに、操作部にモニタに表示させる観察画像を切り替える切替スイッチを設けることによって、モニタに表示される観察画像を、先端硬性部の撮像装置でとらえた観察画像又は可撓管先端部の撮像装置でとらえた観察画像に瞬時に切り替えて確実な処置を迅速に行うことができる。

【0095】

なお、前記ユニバーサルコード 8 7 内には前記照明系カバー 8 4、8 6 に先端面が臨まれているライトガイドファイバ束も挿通されており、光源装置 4 に内視鏡用コネクタを接続することによって、このライトガイドファイバ束を介して照明光が供給されるようになっている。

30

【0096】

また、図 1 8 に示すように前記ユニバーサルコード 8 7 内を挿通して内視鏡コネクタ 8 7 b 近傍まで延出されたそれぞれの信号ケーブルをこの内視鏡コネクタ 8 7 b の側部から 2 つの電気ケーブル 9 1、9 2 として延出するようにしてもよい。このとき、それぞれの電気ケーブル 9 1、9 2 を例えばコネクタ 9 1 a、9 2 a を介して独立したビデオプロセッサ 5 A、5 B に接続する。そして、それぞれのビデオプロセッサ 5 A、5 B に対応するモニタ 6 A、6 B の画面上に前記先端観察系カバー 8 3 又は中途部観察系カバー 8 5 を通して撮像装置で撮像した観察画像を別々に同時に表示する。このことによって、切替操作を行うことなく、常に両観察画像を観察しながら処置を行うことができる。

40

【0097】

さらに、先端硬性部 1 3 に位置する先端観察系カバー 8 3 の視野方向を側視方向にするようにしてもよい。このとき、前記図 1 4 に示したユニット挿入具 3 A と同様に先端硬性部 1 3 と可撓管先端部 1 6 との間に第 1 湾曲部 1 4 を設ける。このことによって、上述した実施形態と同様の作用及び効果を得られる。

【0098】

又、図 1 9 及び図 2 0 に示すように前記可撓管先端部 1 6 に中途部観察系カバー 8 5、

50

及び中途部照明系カバー 86 を設ける代わりに、例えば超音波によるセクタ走査が可能な超音波観察部 93 を設け、この超音波観察部 93 で取得したエコーデータを図示しない超音波観測装置に伝送して、超音波断層画像を図示しないモニタの画面上に表示させる構成にしてもよい。

【0099】

この構成によれば、例えば、先端硬性部 13 から導出させた把持鉗子 51 で把持した体組織を吊り上げた状態にして可撓管湾曲部 17 の可撓管開口 46 から穿刺針 94 を突出させて体組織に穿刺する場合、超音波観察部 93 によって得られる超音波断層画像によって体組織に穿刺された針先がどの深さまで到達しているかの確認等を行うことができる。

【0100】

図 21 ないし図 23 は本発明の第 3 実施形態にかかり、図 21 は処置用内視鏡の挿入部先端部の構成を説明する斜視図、図 22 は処置用内視鏡の挿入部先端部の構成を説明する正面図、図 23 は処置用内視鏡の作用を説明する図である。

【0101】

図 21 及び図 22 に示すように本実施形態の内視鏡 100 は細長で可撓性を有する内視鏡ユニット 101 と、この内視鏡ユニット 101 が配置されるユニット挿入具 110 とで構成されている。

【0102】

前記ユニット挿入具 110 は挿入部断面形状が略 C 字形状に形成されている。このユニット挿入具 110 は、先端側より順に先端硬性部 111、湾曲部 112 及び可撓管部 113 を連設して構成されている。前記先端硬性部 111 の先端面には、例えば一对の処置具導出口 114、115 が設けられている。また、前記湾曲部 112 は例えば左右方向に湾曲するように構成されている。なお、符号 116 は内周面側に突出した係入凸部である。

【0103】

一方、前記内視鏡ユニット 101 は断面形状が略 8 の字形状に形成されている。この内視鏡ユニット 101 には例えば上下方向に湾曲する図示しない湾曲部が設けられている。この内視鏡ユニット 110 には前記係入凸部 116 が配置される凹部 102 が形成されている。この内視鏡ユニット 101 の先端面には観察光学系を構成する観察系カバー 103、照明光学系を構成する照明系レンズカバー 104 及び処置具導出口 105 が設けられている。

【0104】

前記内視鏡ユニット 101 は、前記ユニット挿入具 110 に対して独立して進退するように構成されている。つまり、図 21 に示すように内視鏡ユニット 101 の先端面と前記ユニット挿入具 110 の先端面とが面一致した状態から、図 23 に示すように内視鏡ユニット 101 の先端面をユニット挿入具 110 の先端面から突出した状態にすることができるようになっている。そして、前記内視鏡ユニット 101 が突出した状態のとき、湾曲動作させられる。

【0105】

上述のように構成した内視鏡 100 の作用を説明する。

まず、内視鏡ユニット 101 の先端面とユニット挿入具 110 の先端面とを面一致させた状態の内視鏡 100 を目的部位に向けて挿入していく。そして、観察系カバー 103 を通して撮像された観察画像をモニタの画面上で確認しながら、内視鏡ユニット 101 をユニット挿入具 110 の先端面から突出させていく。

【0106】

次に、前記処置具導出口 105 から例えば把持鉗子 51 を導出させる。そして、モニタに表示されている観察画像を観察しながら体組織の把持を行い、その後、前記内視鏡ユニット 101 を引き戻す操作を行って、体組織を吊り上げた状態にする。

【0107】

次いで、前記ユニット挿入具 110 に設けられている処置具導出口 114、115 の少なくとも一方から例えば切除用ナイフ 117 を導出させる。この切除用ナイフ 117 が、

10

20

30

40

50

内視鏡ユニット１０１の先端面より前方に導出されることによって、モニタの画面上に吊り上げられている状態の体組織とともにこの切除用ナイフ１１７が表示される。この状態で、手元操作を適宜行いながら、体組織の切除を行う。

【０１０８】

このように、内視鏡ユニットがユニット挿通具に対して独立し進退する構成にするとともに、内視鏡ユニット及びユニット挿通具に導出方向が一致した処置具導出口を設けることによって、内視鏡ユニットの視野画像で、内視鏡ユニット及びユニット挿入具の処置具導出口から導出される処置具を一定方向から常に観察することができるので、２つの処置具の協調操作を容易に行える。

【０１０９】

図２４ないし図３３（ｃ）は本発明の第４実施形態にかかり、図２４は内視鏡を構成する先端硬性部に進退自在に配設される先端フードを説明する図、図２５は先端フードのフード凹部に体壁を引き込んだ状態を説明する図、図２６は先端フードを最も手元側に移動させた状態を説明する図、図２７はＴバーが配置される穿刺針の構成を説明する図であり、図２７（ａ）はパイプ形状の穿刺針及びこの穿刺針の貫通孔に配置されるＴバーを説明する図、図２７（ｂ）はＴバーを連結する連結系と締め付け部材と締め付け具との関係を説明する図、図２７（ｃ）は穿刺針の貫通孔に配置されるプッシャーを説明する図、図２８は先端フードの他の構成を説明する図、図２９は先端フードを進退され他の機構を説明する図、図３０はシリンダヘッドが内圧の上昇に伴って移動している状態を説明する図、図３１は操作部に設けた牽引ノブ及び回転リングの動作を説明する図、図３２は先端フードの胃内で使用している状態を説明する図、図３３はＴバーによる縫合を説明する図であり、図３３（ａ）は２つ目のＴバーを突出させている状態を説明する図、図３３（ｂ）はＴバーの間隔を狭めて締め付けを行う様子を説明する図、図３３（ｃ）は２か所の突出したＴバーを引き寄せた状態を説明する図である。

【０１１０】

図２４に示すように本実施形態の内視鏡１２０の先端硬性部１２１には観察用カバー１２２、照明用カバー１２３、穿刺針挿通用孔１２４、前記観察用カバー１２２を洗浄するための洗浄用ノズル１２５が配置されている。前記穿刺針挿通用孔１２４には穿刺針１２６が挿通配置されるようになっている。

【０１１１】

前記観察用カバー１２２の基端側には図示しない対物レンズ群及び撮像装置が配置され、この撮像装置からは信号ケーブルが延出している。したがって、前記観察用カバー１２２を通してこの撮像装置に結像された光学像は、光電変換された画像信号を信号ケーブルを介してビデオプロセッサに伝送することによって映像信号に信号処理されるようになっている。

【０１１２】

図２４及び図２５に示すように前記先端硬性部１２１には先端フード１３０が被覆配置されている。この先端フード１３０は、前記先端硬性部１２１の側面部に形成されている挿入軸方向に細長い複数のフードガイド１２７に沿って進退する構成になっている。また、この先端フード１３０の基端部にはフード牽引ワイヤ（以下、牽引ワイヤと略記する）１２８の先端部が固定されている。この牽引ワイヤ１２８は、前記内視鏡１２０の挿入部側周面に配置されているワイヤ案内チューブ１２９内を挿通して後述する図３１に示す操作部に設けられている牽引ノブ１６１に基端部が固定されている。したがって、術者がこの牽引ノブ１６１を操作して牽引ワイヤ１２８を進退移動させることによって、前記先端フード１３０が図２５の矢印に示すように進退動作する。

【０１１３】

前記先端フード１３０の側周部にはこの内視鏡１２０の長手軸方向に対して直交する切り欠き部で構成したフード凹部１３１が設けられている。このフード凹部１３１内に前記先端硬性部１２１の先端面１２１ａが配置されるようになっている。

【０１１４】

前記フード凹部 1 3 1 の先端側内壁面 1 3 2 には手元方向に向かって突出した複数の爪状フック 1 3 3 が設けられている。この爪状フック 1 3 3 は、前記先端フード 1 3 0 を手元側に移動させた際、体組織をこのフード凹部 1 3 1 内に引き込むためのものである。このため、体組織に引っ掛かるようにフック先端部を先鋭に形成し、かつ先端がフード凹部 1 3 1 内の切り欠き底面側を向くように曲げ形状で形成されている。

【 0 1 1 5 】

図 2 6 に示すように前記先端フード 1 3 0 を最も手元側に牽引配置したとき、前記先端側内壁面 1 3 2 は前記先端硬性部 1 2 1 の先端面に密着することなく、この先端面近傍に位置するように設定されている。また、前記先端硬性部 1 2 1 の先端面には前記爪状フック 1 3 3 に対応する軸方向に細長なフック収納溝 1 3 5 が形成されている。したがって、前記先端フード 1 3 0 が最も手元側に位置しているとき、このフック収納溝 1 3 5 内に前記爪状フック 1 3 3 が格納される。

【 0 1 1 6 】

図 2 7 (a) ないし図 2 7 (c) に示すように前記穿刺針 1 2 6 は中空パイプで形成されている。そして、この穿刺針 1 2 6 の貫通孔内には 2 つの T バー 1 4 1 が挿入配置されるようになっている。この 2 つの T バー 1 4 1 は連結系 1 4 2 によって連結されている。この連結系 1 4 2 の中途部には締め付け部材 1 4 3 が設けられている。この締め付け部材 1 4 3 は、締め付け具 1 4 4 の先端に係止されており、この締め付け具 1 4 4 を操作部側から操作することによって、前記 T バー 1 4 1 間の距離を狭めることができるようになっている。

【 0 1 1 7 】

図 2 7 (c) に示すように前記穿刺針 1 2 6 の貫通孔内に配置される T バー 1 4 1 の後方側には前記操作部まで延出するプッシャー 1 4 5 が内蔵されている。このプッシャー 1 4 5 を、術者が押し出し操作することによって、穿刺針 1 2 6 の貫通孔内に配置されていた T バー 1 4 1 が外部に押し出されるようになっている。

【 0 1 1 8 】

なお、本実施形態においては前記先端フード 1 3 0 を視野確保のため透明部材で形成しているが、図 2 8 に示すように前方に視野確保のフード開口部 1 5 2 を形成した開口付き先端フード 1 5 3 として構成するようにしてもよい。

【 0 1 1 9 】

また、前記先端フード 1 3 0 の進退動作は前記牽引ワイヤ 1 2 8 の進退操作に限定されるものではなく、例えば、図 2 9 及び図 3 0 に示すように構成して空気圧で進退させる構成であってもよい。

【 0 1 2 0 】

図 2 9 に示すように本実施形態においては先端フード 1 5 4 を、フード部 1 5 5 と、このフード部 1 5 5 が摺動自在に配置されるフードベース 1 5 6 とで構成されている。このフードベース 1 5 6 にはシリンダ部 1 5 7 が設けられている。一方、前記フード部 1 5 5 の端部には例えばゴム製のシリンダヘッド 1 5 8 が設けられている。

【 0 1 2 1 】

前記シリンダヘッド 1 5 8 は、前記シリンダ部 1 5 7 に対し摺動可能に配置される。そして、前記シリンダ部 1 5 7 と前記シリンダヘッド 1 5 8 とによって囲まれる空間は外部から密閉された密閉空間になっている。前記フードベース 1 5 6 には前記密閉空間に連通するポート 1 5 9 が設けられている。このポート 1 5 9 には送気チューブ 1 6 0 の一端部が連結されている。この送気チューブ 1 6 0 の他端部は内圧操作手段である図示しないポンプ或いは手動操作のシリンジに連結されている。

【 0 1 2 2 】

前記ポンプにより前記シリンダ部 1 5 7 に空気が供給されると、前記密閉空間内の圧力が高まる。すると、前記フード部 1 5 5 が手元側に移動していた場合、内圧の上昇に伴って図 3 0 に示すようにシリンダヘッド 1 5 8 が矢印に示す前方方向に移動する。このことによって、前記シリンダヘッド 1 5 8 に一体であるフード部 1 5 5 が前方方向に移動して

フード凹部 131 が開状態になる。ここで、前記密閉空間内の圧力を下げると、前記シリンダヘッド 158 は基端方向に移動される。このことによって、前記フード部 155 が手元側に移動して前記フード凹部 131 が再び閉状態になる。

【0123】

図 31 に示すように操作部には処置具導入部、湾曲操作ノブに加え、前記牽引ワイヤ 128 を進退操作する、或いは、前記送気チューブ 160 の中途部に設けられる図示しない電磁弁に連動するレバー 161 及び前記穿刺針 126 を進退移動させる回動リング 162 が設けられている。前記レバー 161 は、矢印に示すように回動操作することによって、前記先端フード 130 又は先端フード 154 を構成するフード部 155 が進退移動する。また、前記回動リング 162 を矢印に示すように回動操作することによって、図示しないワイヤ部材が進退されて穿刺針 126 が前記穿刺針挿通用孔 124 から突没するようになっている。

10

【0124】

ここで、前記先端フード 130 を先端硬性部 121 に配置した内視鏡 120 の作用を説明する。

まず、内視鏡を胃等の体腔内の目的部位まで挿入するとき、先端フード 130 を最も手前に引き寄せた状態にして爪状フック 133 をフック収納溝 135 内に格納しておく。このことによって、挿入時に、爪状フック 133 が体壁に引っかかることが防止される。

【0125】

この状態で、前記操作部の湾曲ノブの手元操作或いは挿入部の捻り操作を行いながら、挿入部 163 の湾曲部 164 を湾曲させて、前記先端硬性部 121 を目標部位近傍まで挿入し、引き続き、手元操作によって先端フード 130 を体壁に接触させる。

20

【0126】

次に、術者は、レバー 161 を操作する。すると、図 32 に示すように先端フード 130 が開状態になってフード凹部 131 を出現させる。その後、再び前記レバー 161 を操作して前記先端フード 130 を閉状態方向に移動させていく。すると、この動作に伴い、先端フード 130 の先端側内壁面 132 に設けられている爪状フック 133 に体壁が引っかかった状態で移動されていく。このことによって、先端フード 130 のフード凹部 131 内に体壁が引き込まれていく。

【0127】

30

このとき、図示を省略するが、内視鏡の先端面に操作部より延出した吸引孔の開口を設けておくことにより、先端フード 130 を閉じながら吸引を行うことによって、より多く、より確実に体壁を先端フード 130 内に引き込むことが可能になる。

【0128】

次いで、前記先端フード 130 をさらに手元側に引き寄せる。すると、前記先端フード 130 の先端側内壁面 132 と前記先端硬性部 121 の先端面 121a との間で、フード凹部 131 内に引き込まれた体腔内組織が押圧された状態で挟持される。

【0129】

次に、この押圧挟持状態で前記回動リング 162 を操作し、前記穿刺針挿通用孔 124 から穿刺針 126 を突出させる。このとき、前記先端側内壁面 132 と前記先端面 121a とで体壁が押圧挟持されているので、この体壁が逃げることなく、安定、確実な穿刺を行える。

40

【0130】

前記穿刺針 126 の貫通孔内には前記図 27(a) で示した 2 本の T バー 141 が格納されている。ここで、前記穿刺針 126 の体壁への穿刺が完了した後、前記図 27(c) に示すようにプッシャー 145 を先端方向に押し出し操作する。すると、前記穿刺針 126 の貫通孔内から 1 つ目の T バー 141 が突出される。

【0131】

前記 1 つ目の T バー 141 を突出させた後、前記先端硬性部 121 を移動させ、上述した手順で体壁の別の部分を押圧挟持する。そして、再度、同様に穿刺を行い、図 33(a)

50

）に示すように２つ目のＴバー１４１を別の体壁に突出させる。

【０１３２】

前記２つのＴバー１４１を突出させた後、図３３（ｂ）に示すように締め付け具１４４を手元側より引き絞る操作を行って、Ｔバー１４１間の間隔を狭め締め付けを行う。すると、図３３（ｃ）に示すように２か所の部位に突出されていたＴバー１４１が引き寄せ、この状態で縫合を行う。

【０１３３】

なお、穿刺縫合を行う部位によっては、予め、２つの穿刺部間の距離が分かっている場合がある。このような場合には、前記連結系１４２の長さを、その部位間の距離に合わせて調整しておく。このことによって、締め付け具１４４を用いて締め付けする工程を省ける。

10

【０１３４】

このように、先端硬性部に進退操作可能な先端フードを配置し、この先端フードに体壁等を引っ掛ける爪状フックを設けることによって、先端フードの移動によって目的部位の体壁等をフード凹部に引き込むことができる。

【０１３５】

また、フード凹部に体壁等を引き込んだ状態で、さらに先端フードを手元側に移動させて体壁等を押圧挟持することによって、この状態で穿刺を行うことによって体壁が逃げることを防止して、安定、確実な穿刺を行うことができる。

【０１３６】

20

さらに、穿刺針による穿刺を確実にに行えることによって、体腔内組織の縫合を確実に行うことができる。このため、例えば出血部位の血管を締め付けて止血を行う手技や、穿孔部を閉じる手技が可能になる。

【０１３７】

又、前記先端フード及び穿刺針の進退操作を、操作部に設けたレバー及び回転リングで行う構成にしたことによって、術者は湾曲操作ノブを手元操作しながら、穿刺を行うことができる。このことによって、先端硬性部の位置を移動させる操作等を容易に行える。

【０１３８】

なお、前記レバー１６１を操作して送気チューブ１６０の電磁弁を開閉操作する場合でも同様な手技が可能である。

30

【０１３９】

図３４ないし図３９は本発明の第５実施形態にかかり、図３４はフード凹部に先端面に対向するよう穿刺針を設けた先端フードを説明する図、図３５は針受け部の構成例を説明する図、図３６は針受け部の他の構成を説明する図、図３７は針受け部の別の構成を説明する図、図３８は先端フードに配置されている穿刺針の作用を説明する図であり、図３８（ａ）はフード凹部に体組織を引き込んだ状態を説明する図、図３８（ｂ）はフード凹部に引き込んだ体組織に穿刺針を刺入するとともにこの穿刺針の先端が針受け部に固定された状態を説明する図、図３８（ｃ）は穿刺針が針ベースから外れた状態を説明する図、図３８（ｄ）は連結系を体組織に残した状態で内視鏡を抜去している状態を説明する図、図３９はノットプッシャーによって結び目を体腔内に送り込む様子を説明する図である。

40

【０１４０】

図３４に示すように本実施形態の先端フード１７０のフード凹部１７１内には、先端硬性部１７２の先端面１７３に対向するよう突出する穿刺針１７４が設けられている。この穿刺針１７４は、針ベース１７５に対して着脱可能に配置されている。また、穿刺針１７４の基端部には連結系１７６が連結されている。この連結系１７６は、内視鏡挿入部に設けられている図示しない系通路を介して端部を体外に延出している。一方、前記先端硬性部の先端面には前記穿刺針１７４を保持固定する後述する針受け部が設けてある。

【０１４１】

前記針受け部１７７は図３５ないし図３７に示すように構成されている。図３５に示す

50

針受け部 177 は、例えばゴム、スポンジといった軟質部材で形成されており、前記穿刺針 174 が刺さると、この穿刺針 174 は前記軟質部材の摩擦力によって軟質部材中に固定される。図 36 に示す針受け部 177 は前記穿刺針 174 の針先に対応するテーパ状の穴部が有し、穿刺針 174 がこのテーパ状穴部に嵌合固定されるようになっている。図 37 に示す針受け部 177 は、先端硬性部 172 の先端面 173 から突出するパイプ状シースであり、このパイプ状シースの側面にスリットを形成して弾性変形可能になっている。そして、前記パイプ状シースの孔径を穿刺針 174 の外径より細径に形成している。このため、穿刺針 174 が刺さってパイプ状シース内に係入配置されと、パイプ状シースが弾性変形して穿刺針を付勢力で固定する。

【0142】

10

ここで、前記先端フード 170 に配置されている穿刺針 174 の作用を説明する。

まず、図 38 (a) に示すように先端フード 170 のフード凹部 171 を開状態位置から手元側に移動させる操作を行って、体壁をフード凹部 171 内に引き込む。次に、図 38 (b) に示すように先端フード 170 の先端側内壁面と先端硬性部 172 の先端面 173 との間で体組織を挟み込むように先端フード 170 を後退させる。このとき、同時に穿刺針 174 にて穿刺が行われる。そして、前記フード凹部 131 が閉状態になることによって、前記穿刺針 174 の先端が針受け部 177 に突き刺さり、この穿刺針 174 が針受け部 177 に固定された状態になる。

【0143】

この状態で、図 38 (c) に示すように前記先端フード 170 を再び開状態にする。すると、前記穿刺針 174 の針先が前記針受け部 177 に固定されているため、この穿刺針 174 の前記針ベース 175 から外れた状態になる。ここで、図 38 (d) に示すように内視鏡を体腔内より抜去していくことによって、この内視鏡とともに連結系 176 の端部が連結されている穿刺針 174 が体外に引き出される。

20

【0144】

次いで、図 39 に示すように体外にて結び目 178 を形成し、この結び目を例えばノットプッシャー 179 によって、その結び目 178 を体腔内に送り込む。このことによって、体組織の縫合を行うことができる。

【0145】

なお、前記ノットプッシャー 179 は、内視鏡挿入部の先端硬性部 172 に連結系 176 が挿通若しくは係止する溝が設けられたキャップが取り付けられて構成される。このようにして、連結系 176 のみで、即ち、他の留置物なしで体腔内組織の縫合を行える。

30

【0146】

このように、先端フードに対して取り外し可能な穿刺針を配置する一方、内視鏡挿入部の先端硬性部に前記穿刺針が穿刺されたときこの穿刺針を保持固定する針受け部を設けたことによって、操作性を損なわれることなく確実に体壁の縫合を行うことができる。

【0147】

図 40 ないし図 42 は本発明の第 6 実施形態にかかり、図 40 は固定部と可動部とで構成された先端硬性部を説明する図、図 41 は閉状態の先端硬性部を示す図、図 42 は開状態の先端硬性部を示す図である。

40

【0148】

図 40 ないし図 42 に示すように本実施形態の内視鏡挿入部 180 を構成する先端硬性部 181 は固定部 182 と可動部 183 とで構成されている。そして、前記固定部 182 の先端面には観察用カバ 184、照明用カバ 185 が配置されている。

【0149】

前記固定部 182 は先端硬性部 181 として構成されており、前記可動部 183 はこの固定部 182 にリンク機構 186 を介して連結されている。このことにより、前記可動部 183 は、前記固定部 182 に対して平行な状態を保持して、徐々に開状態になっていく。そして、前記可動部 183 の開閉動作は、操作部に設けられる図示しないノブを術者が操作することにより行われるようになっている。

50

【0150】

図41に示すように内視鏡挿入部180を体腔内への挿入するとき、前記可動部183と固定部182とを閉じた状態にする。そして、術者の手元操作によって、図40に示すように可動部183を開状態にすると、固定部182の内平面187及び壁面188が露出し、この壁面188に設けられている先端開口189が露出状態になる。

【0151】

前記先端開口189からは各種処置具を突出させることができるようになっている。即ち、前記先端開口189は処置具導出口であり、前記可動部183が開状態のときにだけ、この可動部183と前記固定部182との間で開口するように構成されている。

【0152】

図42に示すように前記可動部183側の内平面190には複数の溝が設けられており、これらの溝には各々ステープラー191が格納されている。前記ステープラー191は金属部材で略コ字形状に形成され、その両先端を鋭利に形成して所定の力量において両針が畳まれる構成になっている。これらステープラー191は、図示しない操作部を操作することにより前記可動部183から、外部に射出される構成になっている。

【0153】

そして、前記ステープラー191を射出すると同時に、前記可動部183は固定部182に近づくように閉状態になる。このことによって、可動部183と固定部182との間にステープラー191が挟まれ、平面で形成された固定部182の内平面187において前記ステープラー191の両針が押し畳まれるようになっている。

【0154】

ここで、固定部182と可動部183とで構成した先端硬性部を備えた内視鏡の作用を説明する。

内視鏡挿入部180の湾曲部192を操作して先端硬性部181を目的部位に近づける。ここで、可動部183を開き、先端開口189より、例えば把持鉗子193を突出させて目的部位の体組織を把持する。そして、体組織を前記可動部183と前記固定部182との間に配置する。この体組織を前記可動部183と前記固定部182の間に引き込んだ状態でステープラー191を射出する。すると、前記可動部183が閉状態になるように移動して、ステープラー191の針が組織に刺されるとともに、その後、針が押し畳まれる。このことによって、体組織がステープラー191によって針止めすることができる。

【0155】

本実施形態においては、前記可動部183が固定部182に対して平行移動する構成であるため、開閉動作に必要なスペースは、固定部182を配置するためのスペースの他に可動部183が可動する分だけあればよい。仮に、固定部182に対してピボット状に可動部を配置して開閉する構成にした場合には、開閉する部材の自由端から固定端までを半径とした回転に必要な分だけスペースが必要になる。

【0156】

このように、固定部に対して平行移動して開閉する可動部にステープラーを設けることによって、大きな臓器のみでなく、管腔など狭い臓器の希望の個所を容易に結紮することができる。

【0157】

また、縫合機能を、湾曲部を有す内視鏡挿入部に内蔵させることによって、この湾曲部を使用して、容易にステープラーを目的位置に配置すること及び所望の向きに配置することができる。このことによって、より容易に穿刺縫合が可能になる。

【0158】

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

【0159】

〔付記〕

以上詳述したような本発明の上記実施形態によれば、以下の如き構成を得ることができ

10

20

30

40

50

る。

【0160】

(1) 可撓性の挿入部に処置具が挿通される処置具挿通チャンネルを有する処置用内視鏡において、

照明光学系及び撮像装置を備えた観察光学系を一面に設けた挿入部の先端部と、

照明光学系及び撮像装置を備えた観察光学系を一面に設けた挿入部の中途部と、

前記先端部の一面又は前記中途部の一面の少なくとも一方に設けられ、前記処置具挿通チャンネルに連通する処置具導出口と、

前記挿入部の基端部に配設された操作部に設けられ、前記処置具挿通チャンネルに連通する処置具導入口と、

を具備する処置用内視鏡。

10

【0161】

この構成によれば、挿入部の先端部の一面及び中途部の一面にそれぞれ設けた観察光学系及び照明光学系によって内視鏡観察を行える。また、挿入部の先端部の一面又は中途部の一面に設けた処置具導出口から処置具が導出される。

【0162】

(2) 前記挿入部の前記先端部と前記中途部との間、又は、前記中途部の後方側の少なくとも一方に、手元側操作で独立して湾曲動作する湾曲部を設けた付記1に記載の処置用内視鏡。

【0163】

(3) 前記先端部の一面に設けられた照明光学系及び観察光学系の光軸又は前記中途部の一面に設けられた照明光学系及び観察光学系の光軸の少なくとも一方は、前記挿入部が直線状態において該挿入部の長手軸方向に対して平行である付記1又は付記2に記載の処置用内視鏡。

20

【0164】

(4) 挿入部の先端部の一面及び挿入部の中途部の一面に撮像装置を備えた観察光学系を設けた処置用内視鏡と、

前記先端部及び前記中途部に設けた撮像装置で光電変換した電気信号を映像信号に信号処理するビデオプロセッサと、

このビデオプロセッサで処理された映像信号を受けて、観察画像を表示するモニタと、

前記先端部及び前記中途部に設けた撮像装置で光電変換した電気信号を前記ビデオプロセッサに伝送して、前記モニタの画面上に観察画像を表示させる切換装置と、

を具備する処置用内視鏡装置。

30

【0165】

(5) 前記内視鏡の操作部に、前記モニタの画面上に前記先端部の撮像装置がとらえた観察画像又は前記中途部に設けた撮像装置がとらえた観察画像を切替え表示させる切替手段を設けた付記4に記載の処置用内視鏡装置。

【0166】

(6) 挿入部の先端部の一面及び挿入部の中途部の一面に撮像装置を備えた観察光学系を設けた処置用内視鏡と、

40

前記先端部に設けた撮像装置で光電変換した電気信号を映像信号に信号処理する第1のビデオプロセッサと、

前記中途部に設けた撮像装置で光電変換した電気信号を映像信号に信号処理する第2のビデオプロセッサと、

前記第1のビデオプロセッサで処理された映像信号を受けて、観察画像を表示する第1のモニタと、

前記第2のビデオプロセッサで処理された映像信号を受けて、観察画像を表示する第2のモニタと、

を具備する処置用内視鏡装置。

【0167】

50

(7) 可撓性の挿入部に処置具が挿通される処置具挿通チャンネルを有する処置用内視鏡において、

照明光学系及び撮像装置を備えた観察光学系を一面に設けた挿入部の先端部と、

超音波観測部設けた挿入部の中途部と、

前記先端部の一面又は前記中途部の一面の少なくとも一方に設けられ、前記処置具挿通チャンネルに連通する処置具導出口と、

前記挿入部の基端部に配設された操作部に設けられ、前記処置具挿通チャンネルに連通する処置具導入口と、

を具備する処置用内視鏡。

【 0 1 6 8 】

10

(8) 前記挿入部の前記先端部と前記中途部との間、又は、前記中途部の後方側の少なくとも一方に、手元側操作で独立して湾曲動作する湾曲部を設けた付記 7 に記載の処置用内視鏡。

【 0 1 6 9 】

(9) 内視鏡の挿入部の長手軸方向に対して細長に形成したなフードガイドと、

長手方向中途部に形成され、配置孔に連通する長手軸方向に対して直交する方向の切り欠き部と、

前記挿入部の側周面に配置したワイヤ案内チューブと、

このワイヤ案内チューブ内に挿通配置され、一端部が前記先端フードに固定されるフード牽引ワイヤと、

20

を具備する先端フード。

【 0 1 7 0 】

(1 0) 前記切り欠き部の先端側内壁面に爪状フックを配設した付記 9 に記載の先端フード。

【 0 1 7 1 】

(1 1) 前記切り欠き部に、前記内視鏡の挿入部内を挿通する処置具チャンネルの開口が連通する付記 9 又は付記 1 0 に記載の先端フード。

【 0 1 7 2 】

(1 2) 前記フード牽引ワイヤの他端部が連結される、該フード牽引ワイヤを牽引操作するための操作レバーを、前記内視鏡の操作部に設けた付記 9 に記載の先端フード。

30

【 0 1 7 3 】

(1 3) 内視鏡の挿入部先端部に固設されるシリンダ部を設けたフードベースと、このフードベースの前記シリンダ部内に摺動自在に配置されるシリンダヘッドを有する、

長手方向中途部に切り欠き部が形成されたフード部と、

前記挿入部の側周面に配置され、先端部が前記シリンダ部に連通し、基端部が内圧操作手段に連結される送気チューブと、

を具備する先端フード。

【 0 1 7 4 】

(1 4) 前記切り欠き部の先端側内壁面に爪状フックを配設した付記 1 3 に記載の先端フード。

40

【 0 1 7 5 】

(1 5) 前記切り欠き部に、前記内視鏡の挿入部内を挿通する処置具チャンネルの開口が連通する付記 1 3 又は付記 1 4 に記載の先端フード。

【 0 1 7 6 】

(1 6) 前記送気チューブの基端部がポンプに連結される構成において、

前記送気チューブの中途部に電磁弁を設ける一方、この電磁弁の開閉操作を指示する操作レバーを前記内視鏡の操作部に設けた付記 1 3 に記載の先端フード。

【 0 1 7 7 】

前記付記 9 乃至付記 1 6 は、内視鏡操作部において縫合、穿刺を行う際、複数の操作部

50

を同時に扱うことなく、容易かつ確実に行える先端フードを提供することを目的にしている。

【 0 1 7 8 】

内視鏡を経口的に体腔内に挿入して結紮の処置を行う場合、例えばこの内視鏡の先端部に、針、糸、糸取り手段を備えた先端フードが取り付けられる。そして、結紮の処置を行うために穿刺針を体組織に穿刺する。このとき、内視鏡と体組織とが固定された状態でないため、穿刺の瞬間、内視鏡と体組織との間隔が離れてしまうことがある。すると、体組織が針先から逃げることにより、安定した穿刺を行うことが難しくなる可能性がある。また、針、糸など複数の独立した部材を同時に取り扱う際には、煩雑な操作が要求され、熟練を要する手技になっていた。

10

【 0 1 7 9 】

そして、例えば特公平 6 - 4 4 9 1 3 号公報には、外科手術において必要とされる組織の縫合に特に応用され、患者の身体に外部切開をなす必要なく患者の身体内部において使用することができ、患者の身体の外側から例えば内視鏡手段によって制御することのできる組織に縫合部を形成する装置が示されている。しかし、特公平 6 - 4 4 9 1 3 号公報に示される組織に縫合部を形成する装置においても、煩雑な操作が要求され、熟練を要する手技になっている。

【図面の簡単な説明】

【 0 1 8 0 】

【図 1】図 1 ないし図 6 は本発明の第 1 実施形態にかかり、図 1 は観察ユニットとユニット挿入具とを有する処置用内視鏡の構成及びこの処置用内視鏡を備えた処置用内視鏡装置を説明する図

20

【図 2】観察ユニットの挿入部先端側の構成を説明する図

【図 3】観察ユニットの挿入部基端側の構成を説明する図

【図 4】ユニット挿入具の操作部の構成を説明する図

【図 5】内視鏡の先端側の構成及び作用を説明する斜視図

【図 6】内視鏡の先端側の構成及び作用を説明する一部断面を含む説明図

【図 7】図 7 ないし図 10 は挿入部の簡略化を図った観察ユニットの構成にかかり、図 7 は曲がり癖部を有する観察ユニットを説明する図

【図 8】第 2 挿通路に観察ユニットを導く状態を説明する図

30

【図 9】第 1 挿通路に観察ユニットを導く状態を説明する図

【図 10】レンズカバー近傍に配置したガイドパイプの作用を説明する図

【図 11】図 11 及び図 12 は挿入部の簡略化を図った観察ユニットにおけるユニット挿入具が有する挿通路の分岐部に設ける挿通路切替え機構にかかり、図 11 は挿通路切替え機構の構成及び観察ユニットを第 2 挿通路に導入する状態を説明する図

【図 12】挿通路切替え機構の構成及び観察ユニットを第 1 挿通路に導入する状態を説明する図

【図 13】図 13 ないし図 15 はユニット挿入具の他の構成例にかかり、図 13 はユニット挿入具の概略構成を説明する図

【図 14】ユニット挿入具の作用例を説明する図

40

【図 15】ユニット挿入具の他の作用例を説明する図

【図 16】図 16 ないし図 20 は本発明の第 2 実施形態にかかり、図 16 は先端硬性部の先端面と可撓管先端部の先端面に観察光学系、照明光学系及び処置具導出口を設けた内視鏡の構成及び作用を説明する図

【図 17】前記図 16 の内視鏡に対応するビデオプロセッサ及びモニタの構成例を説明する図

【図 18】前記図 16 の内視鏡に対応するビデオプロセッサ及びモニタの他の構成例を説明する図

【図 19】可撓管先端部の先端側に超音波観察部を設けた内視鏡を説明する図

【図 20】前記図 19 の内視鏡の作用を説明する図

50

【図 2 1】図 2 1 ないし図 2 3 は本発明の第 3 実施形態にかかり、図 2 1 は処置用内視鏡の挿入部先端部の構成を説明する斜視図

【図 2 2】処置用内視鏡の挿入部先端部の構成を説明する正面図

【図 2 3】処置用内視鏡の作用を説明する図

【図 2 4】図 2 4 ないし図 3 3 (c) は本発明の第 4 実施形態にかかり、図 2 4 は内視鏡を構成する先端硬性部に進退自在に配設される先端フードを説明する図

【図 2 5】先端フードのフード凹部に体壁を引き込んだ状態を説明する図

【図 2 6】先端フードを最も手元側に移動させた状態を説明する図

【図 2 7】T バーが配置される穿刺針の構成を説明する図

【図 2 8】先端フードの他の構成を説明する図

10

【図 2 9】先端フードを進退され他の機構を説明する図

【図 3 0】シリンダヘッドが内圧の上昇に伴って移動している状態を説明する図

【図 3 1】操作部に設けた牽引ノブ及び回転リングの動作を説明する図

【図 3 2】先端フードの胃内で使用している状態を説明する図

【図 3 3】T バーによる縫合を説明する図

【図 3 4】図 3 4 ないし図 3 9 は本発明の第 5 実施形態にかかり、図 3 4 はフード凹部に先端面に対向するよう穿刺針を設けた先端フードを説明する図

【図 3 5】針受け部の構成例を説明する図

【図 3 6】針受け部の他の構成を説明する図

【図 3 7】針受け部の別の構成を説明する図

20

【図 3 8】先端フードに配置されている穿刺針の作用を説明する図

【図 3 9】ノットプッシャーによって結び目を体腔内に送り込む様子を説明する図

【図 4 0】図 4 0 ないし図 4 2 は本発明の第 6 実施形態にかかり、図 4 0 は固定部と可動部とで構成された先端硬性部を説明する図

【図 4 1】閉状態の先端硬性部を示す図

【図 4 2】開状態の先端硬性部を示す図

【符号の説明】

【 0 1 8 1 】

1 ... 処置用内視鏡 2 ... 観察光学ユニット 3 ... ユニット挿入具

1 0 ... ユニット挿入部 1 3 ... 先端硬性部 1 4 ... 第 1 湾曲部

30

1 5 ... 第 2 湾曲部 1 6 ... 可撓管先端部 1 7 ... 可撓管湾曲部

1 8 ... 可撓管部 3 8 ... 長孔 3 9 ... 処置具導入部

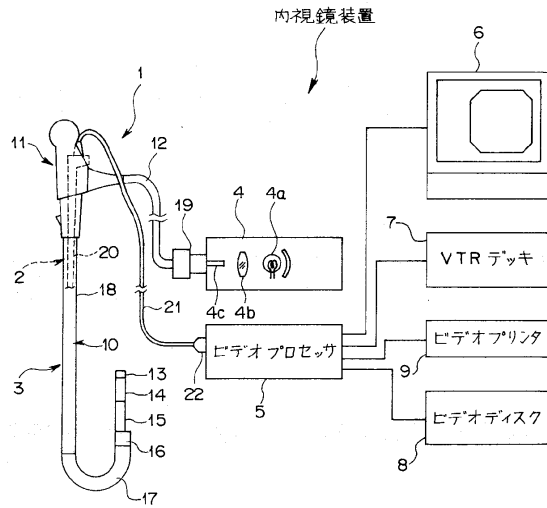
3 9 a、3 9 b ... 処置具導入口 4 1 ... 観察用レンズカバー 4 3 ... 先端開口

4 4 ... 観察用レンズカバー 4 6 ... 可撓管開口 4 7 ... ユニット挿通路

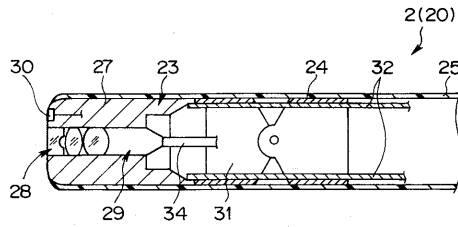
4 8 a、4 8 b ... 挿通路 4 9 ... 分岐部 5 0 a、5 0 b ... 処置具挿通チャンネル

代理人 弁理士 伊藤 進

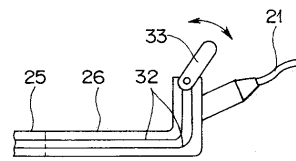
【図 1】



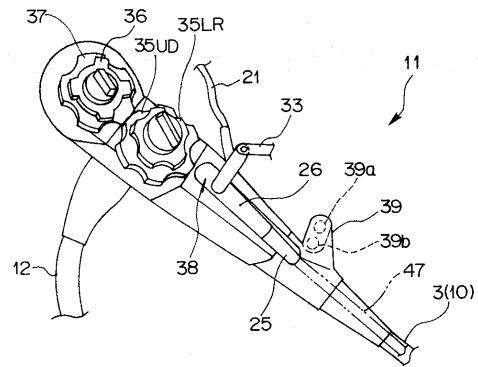
【図 2】



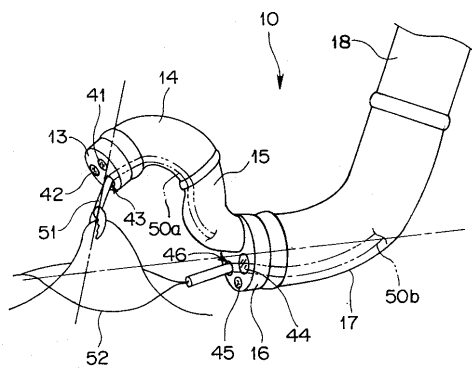
【図 3】



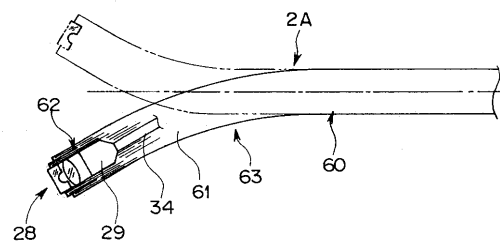
【図 4】



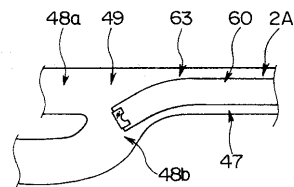
【図 5】



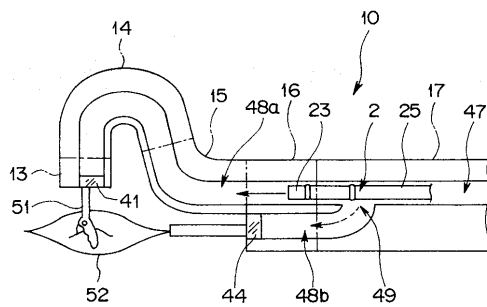
【図 7】



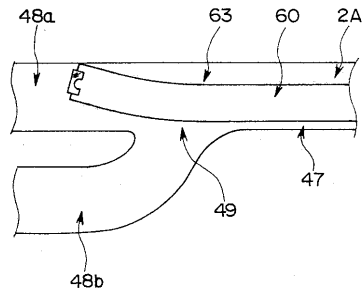
【図 8】



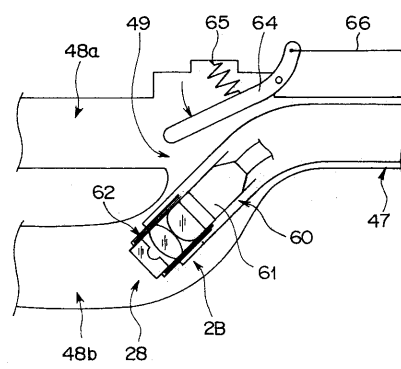
【図 6】



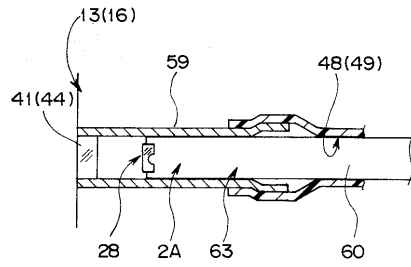
【図 9】



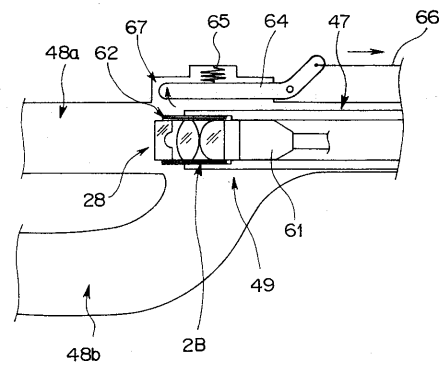
【図 11】



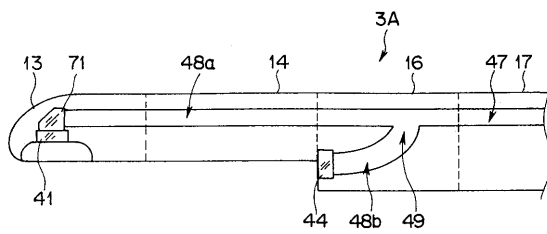
【図 10】



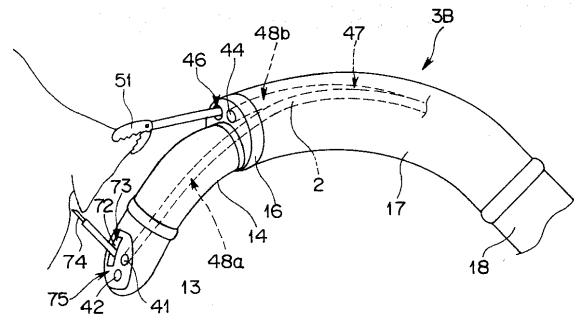
【図 12】



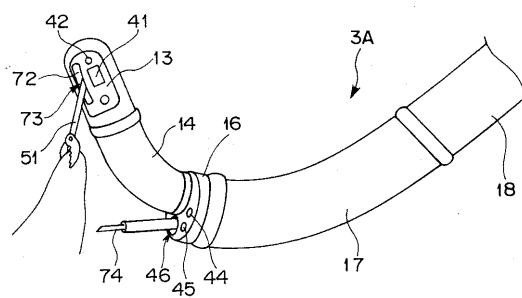
【図 13】



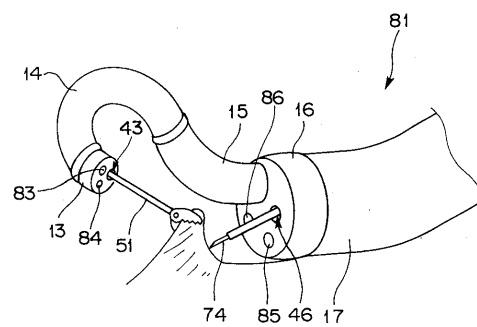
【図 15】



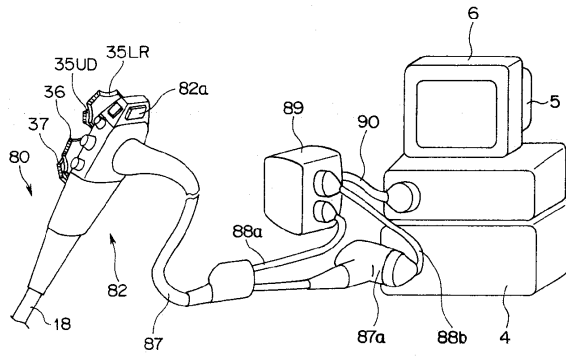
【図 14】



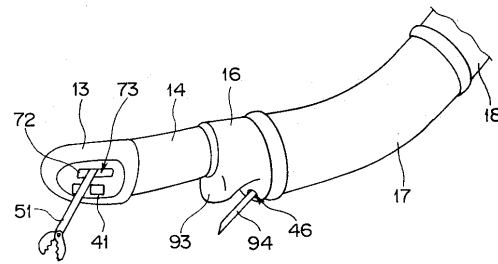
【図 16】



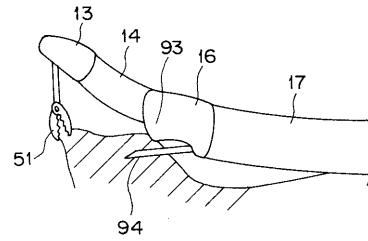
【図 17】



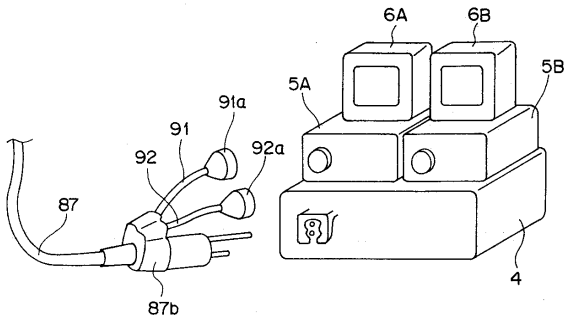
【図 19】



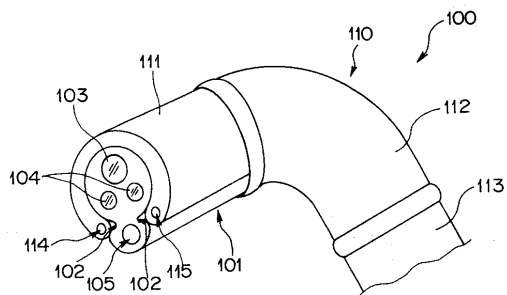
【図 20】



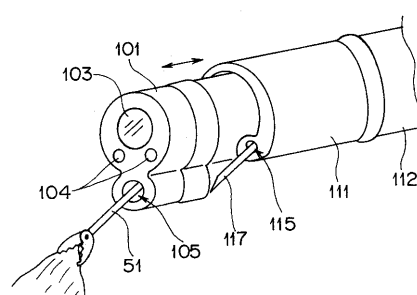
【図 18】



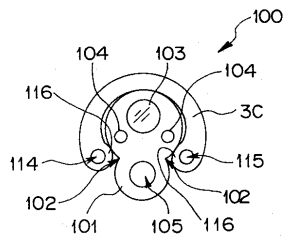
【図 21】



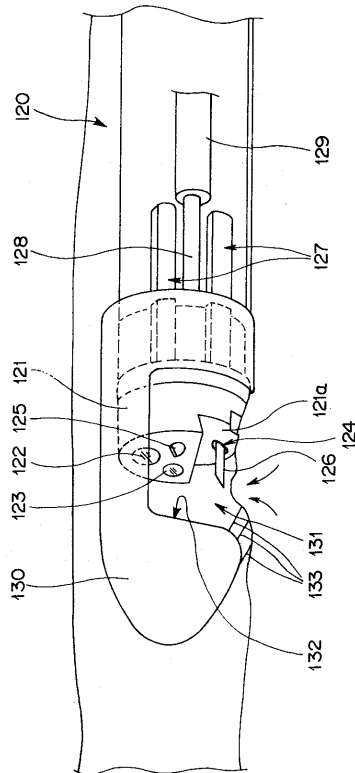
【図 23】



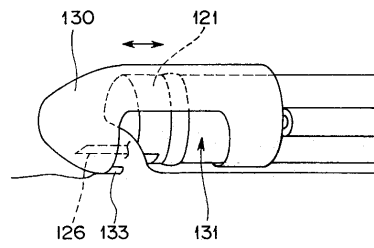
【図 22】



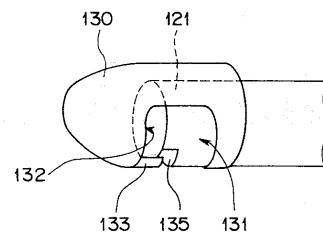
【図 2 4】



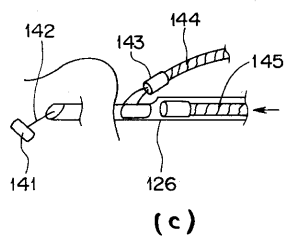
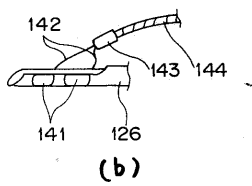
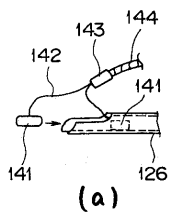
【図 2 5】



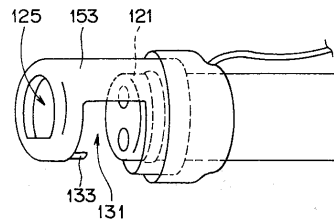
【図 2 6】



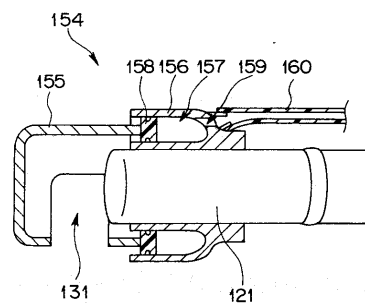
【図 2 7】



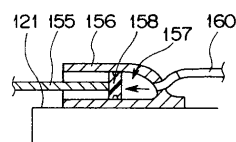
【図 2 8】



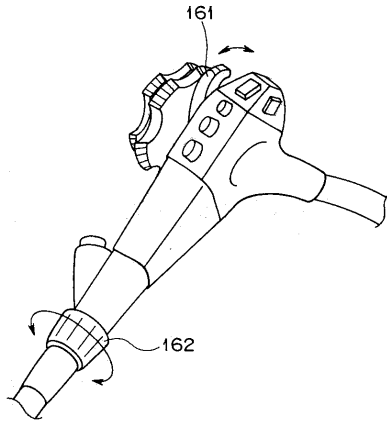
【図 2 9】



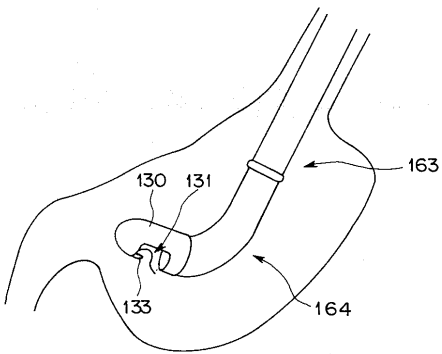
【図 3 0】



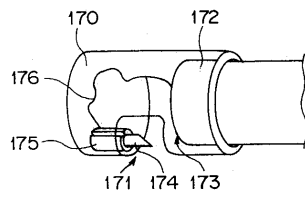
【図 3 1】



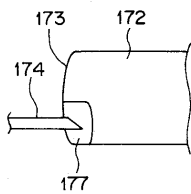
【図 3 2】



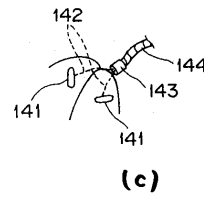
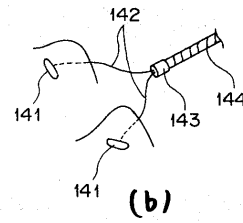
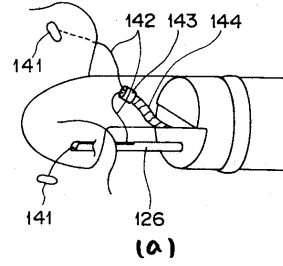
【図 3 4】



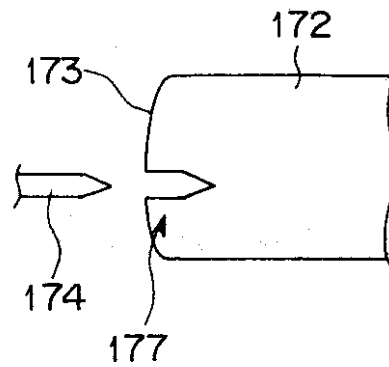
【図 3 5】



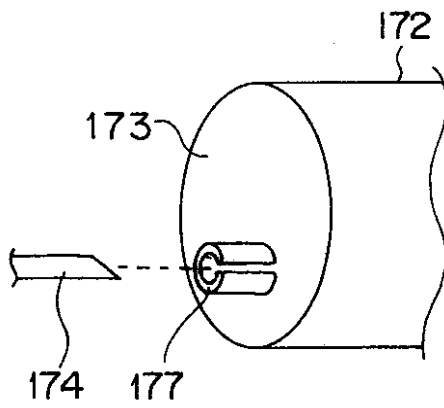
【図 3 3】



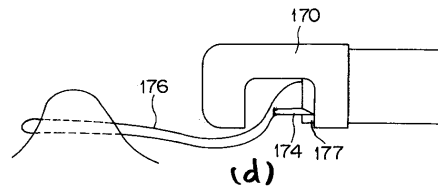
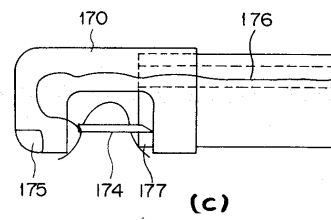
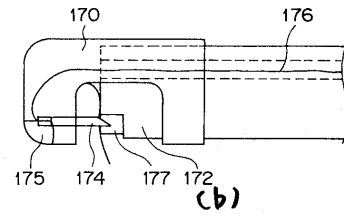
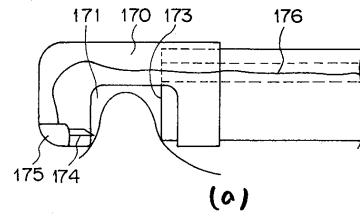
【図 3 6】



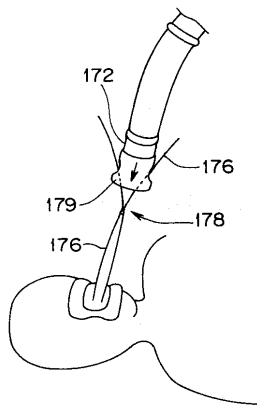
【図 37】



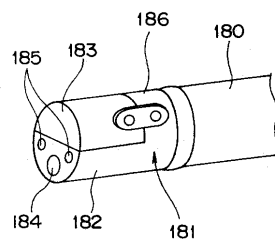
【図 38】



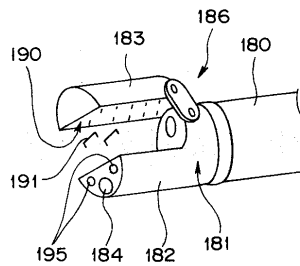
【図 39】



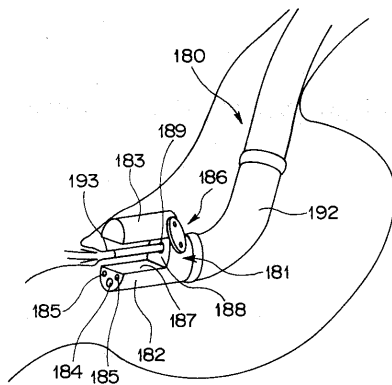
【図 41】



【図 42】



【図 40】



フロントページの続き

(72)発明者 川島 晃一

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オリンパス株式会社内

審査官 右 高 孝幸

(56)参考文献 特開平6 - 261857 (J P , A)

特開平5 - 305051 (J P , A)

特開平7 - 222711 (J P , A)

特開2001 - 190492 (J P , A)

特開2002 - 136472 (J P , A)

特開2003 - 220022 (J P , A)

特開2003 - 526439 (J P , A)

(58)調査した分野(Int.Cl. , D B 名)

A 6 1 B 1 / 0 0

A 6 1 B 1 7 / 2 8

专利名称(译)	治疗内窥镜		
公开(公告)号	JP4533695B2	公开(公告)日	2010-09-01
申请号	JP2004224504	申请日	2004-07-30
[标]申请(专利权)人(译)	奥林巴斯株式会社		
申请(专利权)人(译)	奥林巴斯公司		
当前申请(专利权)人(译)	奥林巴斯公司		
[标]发明人	岡田裕太 小貫喜生 下中秀樹 川島晃一		
发明人	岡田 裕太 小貫 喜生 下中 秀樹 川島 晃一		
IPC分类号	A61B1/00 A61B17/28 A61B1/012 A61B1/018 A61B1/04 A61B8/12 A61B17/04 A61B17/06 A61B17/072		
CPC分类号	A61B1/018 A61B1/0005 A61B1/00087 A61B1/00089 A61B1/00135 A61B1/042 A61B8/12 A61B8/4416 A61B17/0469 A61B17/0482 A61B17/0487 A61B17/072 A61B2017/0417 A61B2017/0458 A61B2017/0464 A61B2017/047 A61B2017/0488 A61B2017/0496 A61B2017/06052 A61B2017/07214 A61B2017/2906		
FI分类号	A61B1/00.320.A A61B1/00.334.A A61B17/28.310 A61B1/00.620 A61B1/00.650 A61B1/00.715 A61B1/01 A61B1/018.511 A61B17/04 A61B17/068 A61B17/28 A61B17/3205 A61B17/94 A61B18/14		
F-TERM分类号	4C060/BB23 4C060/CC22 4C060/FF19 4C060/GG22 4C060/KK16 4C061/CC06 4C061/DD03 4C061/FF12 4C061/FF43 4C061/GG22 4C061/HH22 4C061/HH33 4C061/HH57 4C061/JJ06 4C061/LL02 4C061/NN01 4C061/QQ06 4C160/BB01 4C160/DD09 4C160/FF19 4C160/FF54 4C160/FF56 4C160/GG24 4C160/KK03 4C160/KK06 4C160/KK14 4C160/KK17 4C160/KL02 4C160/KL06 4C160/MM32 4C160/NN01 4C160/NN02 4C160/NN07 4C160/NN09 4C160/NN14 4C161/CC06 4C161/DD03 4C161/FF12 4C161/FF43 4C161/GG22 4C161/HH22 4C161/HH33 4C161/HH57 4C161/JJ06 4C161/LL02 4C161/NN01 4C161/QQ06		
代理人(译)	伊藤 进		
优先权	60/505147 2003-09-23 US		
其他公开文献	JP2005095590A		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

由一个装置可以从多个位置，并且在处理的可操作性提供内窥镜优惠待遇用于治疗部分A观察到。尖端上的前端硬性部13的面观察盖41，前端开口部43被设置远端照明罩42，如抓钳51被从第一处理器具导入入口39A插入的衍生。柔性管尖端16与第二弯曲部15的基端部的前端面是固定的，中间部的观察盖44，中间部的光盖45，高频被从第二处理器具导入入口39b的插入柔性管孔46圈套52等导出设置。第一弯曲部14，弯曲旋钮35UD，通过旋转35LR，该弯曲操作在横向方向上的操作上下方向。在由弯曲旋钮36的旋转操作中的垂直方向上的第2弯曲部15弯曲动作。柔性管在由弯曲旋钮37的旋转操作中的横向方向上弯曲部17弯曲动作。点域5

【図5】

