

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2007-29167
(P2007-29167A)

(43) 公開日 平成19年2月8日(2007.2.8)

(51) Int.C1.	F 1	テーマコード (参考)
A61B 1/00 G02B 23/24	(2006.01) (2006.01)	A 61 B 1/00 300A A 61 B 1/00 310H G 02 B 23/24 A 2 H 0 4 0 4 C 0 6 1

審査請求 未請求 請求項の数 2 O L (全 21 頁)

(21) 出願番号	特願2005-213055 (P2005-213055)	(71) 出願人 304050923 オリンパスメディカルシステムズ株式会社 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号
(22) 出願日	平成17年7月22日 (2005.7.22)	(74) 代理人 100058479 弁理士 鈴江 武彦
		(74) 代理人 100091351 弁理士 河野 哲
		(74) 代理人 100088683 弁理士 中村 誠
		(74) 代理人 100108855 弁理士 蔵田 昌俊
		(74) 代理人 100075672 弁理士 峰 隆司
		(74) 代理人 100109830 弁理士 福原 淑弘

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】内視鏡

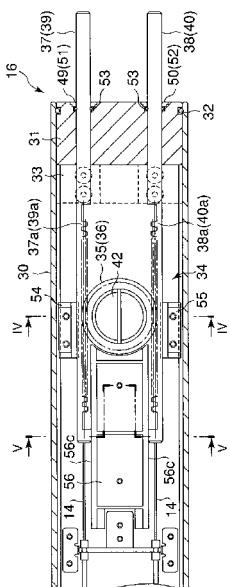
(57) 【要約】 (修正有)

【課題】本発明は、挿入部の基端部側の部分と、これに着脱される部分との着脱部を小型化でき、挿入部の基端部側の部分と、これに着脱される部分との着脱を容易に行う。

【解決手段】スコープ部8Aの基端側の太径部15に対して駆動源ユニット8Bが着脱可能に連結される。駆動源ユニット8Bと太径部15との連結時には、太径部15の作動軸体37~40と、駆動源ユニット8Bの駆動軸体60, 61とが係合され、駆動源ユニット8Bの駆動力発生手段19から発生される駆動力に基づいて駆動軸体60, 61が直進動作する。駆動軸体60, 61によって動作される一方の作動軸体37, 39の動作はピニオンギア35, 36を介して他方の作動軸体38, 40に対して一方の作動軸体37, 39の動作方向と反対方向に伝達され、駆動源ユニット8B側に移動する作動軸体の動作によって湾曲操作ワイヤ14を牽引し、湾曲部10を湾曲させるものである。

【選択図】図3

図3



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

複数の湾曲駒を連結して構成される湾曲部を備え、体腔内に挿入可能な挿入部と、前記挿入部の基端側に設けられた連結部と、前記連結部に設けられた一対の作動軸体と、前記連結部に対して着脱可能に連結され、前記湾曲部を湾曲させる駆動力を発生させる駆動力発生手段を有する駆動源ユニットと、前記駆動源ユニットに設けられ、前記駆動力発生手段によって発生される駆動力に基づいて直進動作するとともに、前記連結部との連結時に少なくとも前記作動軸体のいずれか一方を動作させる駆動軸体を備えた動作手段と、前記駆動軸体によって動作される一方の前記作動軸体の動作を、他方の前記作動軸体に対して当該動作方向とは反対方向に伝達させる反転手段と、前記湾曲部に先端側を接続されるとともに、互いに反転動作する前記作動軸体に基端側を接続され、前記作動軸体の動作に応じて前記湾曲部を湾曲動作させる湾曲操作ワイヤと、
、
を具備することを特徴とする内視鏡。

【請求項 2】

前記駆動源ユニットは、前記作動軸体それぞれを動作させる一対の前記駆動軸体を具備することを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡。

【発明の詳細な説明】**【技術分野】****【0001】**

本発明は、内視鏡の挿入部の先端側に配置された湾曲部を湾曲操作する駆動力発生手段が内蔵された駆動源ユニットが挿入部の基端部に着脱部を介して着脱可能に結合するようにした駆動源ユニット着脱式の内視鏡に関する。

【背景技術】**【0002】**

特許文献 1 には、内視鏡の挿入部と、この挿入部の基端部に配置される手元側の操作部とを着脱部を介して着脱可能に結合するようにした内視鏡装置が開示されている。ここで、内視鏡の挿入部には、細長い軟性部からなる部分と、先端部との間に湾曲変形可能な湾曲部が配設されている。操作部側には、湾曲部を湾曲操作する湾曲操作機構の操作ノブが配設されている。

【0003】

また、湾曲部の先端部には湾曲操作を行う 4 本のワイヤケーブルの先端部が固定されている。これらのワイヤケーブルの基端部は、挿入部の基端部側に延出されている。挿入部の基端部側には、操作ノブから伝達される駆動力を湾曲部側に伝達する伝達機構が配設されている。この伝達機構は、4 本のワイヤケーブルの向きを反転させる案内車と、受動シャフトとを有する。そして、ワイヤケーブルの基端部は、案内車を介して受動シャフトに連結されている。

【0004】

また、操作部の操作ノブの駆動軸には、ピニオンが固着されている。ピニオンには、互いに対向するように一対のラックが噛み合い、このラックに連結された状態で駆動シャフトが設けられている。そして、内視鏡の挿入部の基端部側の部分と操作部とを着脱部を介して結合した際に、駆動シャフトと受動シャフトとを突き合わせ、受動シャフトを進退させることにより湾曲操作を行う構成になっている。

【特許文献 1】特開 2000-014628 号公報**【発明の開示】****【発明が解決しようとする課題】****【0005】**

しかしながら、上記特許文献 1 の構成では、挿入部の基端部側の部分にワイヤケーブル

10

20

30

40

50

の向きを反転させる案内車が各ワイヤに対してそれぞれ必要であるので、内視鏡の挿入部の基端部側の部分と操作部との着脱部に複数の案内車を組み込んだ動力伝達機構が必要になる。そのため、動力伝達機構が大型になるので、内視鏡の挿入部の基端部側の部分と操作部との着脱部を小型化することが難しい問題がある。

【0006】

また、ワイヤケーブルの最小曲げ半径を小さくするとワイヤの破断を招くおそれがあるので、案内車の半径をワイヤケーブルの最小曲げ半径以下にすることができない。さらに、案内車によってワイヤケーブルの向きを反転させた基端側の部分を押圧する構成を採用している。これらが内視鏡の挿入部の基端部側部分と操作部との着脱部を小型化するうえの阻害要因となっている。

10

【0007】

本発明は上記事情に着目してなされたもので、その目的は、挿入部の基端部側の部分と、これに着脱される部分との着脱部を小型化することができ、挿入部の基端部側の部分と、これに着脱される部分との着脱を容易に行うことができる内視鏡を提供することにある。

【課題を解決するための手段】

【0008】

請求項1の発明は、複数の湾曲駒を連結して構成される湾曲部を備え、体腔内に挿入可能な挿入部と、前記挿入部の基端側に設けられた連結部と、前記連結部に設けられた一対の作動軸体と、前記連結部に対して着脱可能に連結され、前記湾曲部を湾曲させる駆動力を発生させる駆動力発生手段を有する駆動源ユニットと、前記駆動源ユニットに設けられ、前記駆動力発生手段によって発生される駆動力に基づいて直進動作するとともに、前記連結部との連結時に少なくとも前記作動軸体のいずれか一方を動作させる駆動軸体を備えた動作手段と、前記駆動軸体によって動作される一方の前記作動軸体の動作を、他方の前記作動軸体に対して当該動作方向とは反対方向に伝達させる反転手段と、前記湾曲部に先端側を接続されるとともに、互いに反転動作する前記作動軸体に基端側を接続され、前記作動軸体の動作に応じて前記湾曲部を湾曲動作させる湾曲操作ワイヤと、を具備することを特徴とする内視鏡である。

20

そして、本請求項1の発明では、湾曲部を備えた挿入部の基端側の連結部に対して駆動源ユニットが着脱可能に連結される。連結部と駆動源ユニットとの連結時には、連結部の作動軸体と、駆動源ユニットの動作手段の駆動軸体とが係合される。この状態で、駆動源ユニットの駆動力発生手段から発生される駆動力に基づいて動作手段の駆動軸体が直進動作する。この駆動軸体の直進動作に応じて作動軸体のいずれか一方を動作させ、駆動軸体によって動作される一方の作動軸体の動作は反転手段を介して他方の作動軸体に対して一方の作動軸体の動作方向とは反対方向に伝達される。このとき、駆動源ユニット側に移動する作動軸体の動作によって湾曲操作ワイヤを牽引し、湾曲部を湾曲させるようにしたものである。

30

【0009】

請求項2の発明は、前記駆動源ユニットは、前記作動軸体それぞれを動作させる一対の前記駆動軸体を具備することを特徴とする請求項1に記載の内視鏡である。

40

そして、本請求項2の発明では、連結部と駆動源ユニットとの連結時には、連結部の一対の作動軸体と、駆動源ユニットの動作手段の一対の駆動軸体とが係合され、動作手段の一対の駆動軸体によって連結部の一対の作動軸体それぞれを動作させるようにしたものである。

【発明の効果】

【0010】

本発明によれば、挿入部の基端部側の部分と、これに着脱される部分との着脱部を小型化することができ、挿入部の基端部側の部分と、これに着脱される部分との着脱を容易に行うことができる内視鏡を提供することができる。

【発明を実施するための最良の形態】

50

【0011】

以下、本発明の第1の実施の形態を図1乃至図6を参照して説明する。図1は本実施の形態の内視鏡のシステム全体の概略構成図である。この内視鏡システムには、着脱式の内視鏡1と、光源装置2と、ビデオプロセッサ3と、モニター4と、モーターコントロールユニット5と、内視鏡1の操作用の入力装置である操作部6とが設けられている。

【0012】

また、図2は着脱式内視鏡1を示す。この着脱式内視鏡1には、体腔内に挿入可能な細長い挿入部7を備えたスコープ部8Aと、このスコープ部8Aに着脱可能に連結される駆動源ユニット8Bとが設けられている。

【0013】

スコープ部8Aの挿入部7は、金属管などの硬性管部、または可撓管部によって形成される細長い挿入管部9と、この挿入管部9の先端に連結された湾曲変形可能な湾曲部10と、この湾曲部10の先端に連結された硬質な先端構成部11とが設けられている。

【0014】

先端構成部11には、対物レンズ64と、この対物レンズ64により結像された画像を光電変換するためのCCD12(図1参照)などの撮像素子と、照明レンズ65と、照明光を導光するライトガイドファイバー13の先端部等が内蔵されている。さらに、先端構成部11の先端面には、挿入部7に内蔵された後述する送気送水管路115の開口部と、後述する処置具挿通管路112の先端開口部などが設けられている。湾曲部10は、ほぼリング状の複数の湾曲駒が挿入部7の軸方向に沿って並設され、それぞれリベットなどの回動ピンを介して回動可能に連結されている。

【0015】

さらに、湾曲部10には、この湾曲部10を例えば、上下左右の4方向に湾曲操作する湾曲操作用の4本のワイヤ14の先端側が接続されている。各ワイヤ14の基端部側は、挿入部7の基端部側に延出されている。

【0016】

また、挿入管部9の基端側には、挿入管部9の大部分よりも太径な太径部(連結部)15が設けられている。この太径部15の終端部には、駆動源ユニット8Bと着脱可能に連結されるスコープ部8A側の連結端部16が設けられている。

【0017】

さらに、スコープ部8Aの基端部側の太径部15には処置具挿通部111が突設されている。また、スコープ部8Aの内部には吸引管路を兼ねる処置具挿通管路112と、送水管路113と、送気管路114とが設けられている。送水管路113の先端部には、送気管路114の先端部が連結されている。そして、送水管路113と、送気管路114との連結部よりも先端側には送気送水管路115が形成されている。さらに、処置具挿通管路112の基端部は処置具挿通部111に連通されている。

【0018】

駆動源ユニット8Bには、スコープ部8Aの太径部15とほぼ同径のユニット本体17が設けられている。このユニット本体17の先端部には、スコープ部8Aの連結端部16と着脱可能に連結される駆動源ユニット8B側の連結端部18が設けられている。さらに、ユニット本体17の内部には、湾曲部10を湾曲させる駆動力を発生させる駆動力発生手段19が配設されている。駆動力発生手段19には、湾曲部10を上下方向に湾曲操作する上下湾曲操作用の駆動モータ19aと、湾曲部10を左右方向に湾曲操作する左右湾曲操作用の駆動モータ19bとが設けられている。

【0019】

また、駆動源ユニット8Bのユニット本体17の基端部にはユニバーサルケーブル20の先端部が接続されている。このユニバーサルケーブル20には、CCD12からの映像信号を伝送するCCDケーブル21と、駆動力発生手段19の駆動モータ19a, 19bへの電源供給用のモータケーブル22等の複数の電気ケーブルと、ライトガイドファイバー13などが内蔵されている。ユニバーサルケーブル20の基端部には光源装置2と着脱

10

20

30

40

50

可能に連結されるコネクタ 23 が配設されている。そして、光源装置 2 から出射される照明光がライトガイドファイバー 13 を経由してスコープ部 8A に供給されるようになっている。

【0020】

さらに、コネクタ 23 には CCD ケーブル 21 に接続されたビデオケーブル 24 と、モータケーブル 22 に接続されたモータケーブル 25 とが接続されている。そして、ビデオケーブル 24 がビデオコネクタ 24a を介してビデオプロセッサ 3 に着脱可能に接続されるとともに、モータケーブル 25 が電気コネクタ 25a を介してモーターコントロールユニット 5 と着脱可能に接続されている。また、ビデオプロセッサ 3 はモニター 4 に接続されている。そして、CCD 12 で撮像されたスコープ部 8A の観察像が電気信号に変換された状態で、CCD ケーブル 21 およびビデオケーブル 24 を介してビデオプロセッサ 3 に入力され、このビデオプロセッサ 3 で信号処理された後、モニター 4 の画面にスコープ部 8A の観察像が表示されるようになっている。

【0021】

また、モーターコントロールユニット 5 には、内視鏡 1 の操作用の操作部 6 がケーブル 27 を介して接続されている。この操作部 6 は、パソコン用のマウスとほぼ同様に使用者が片手で操作可能なハンドピース 28 を有する。このハンドピース 28 には、湾曲部 10 を遠隔的に湾曲操作するためのジョイスティック 29a と、送気送水操作ボタン 116 と、吸引ボタン 117 と、その他複数のリモートスイッチ 29b などが配設されている。

【0022】

また、図 3 は、スコープ部 8A の太径部 15 の内部構成を示す。このスコープ部 8A の太径部 15 には、円筒状のカバー 30 と、このカバー 30 の終端部側の開口部を閉塞する状態で固定された円板状の端板 31 とが設けられている。端板 31 の外周面とカバー 30 の終端部内周面との間には O リング 32 が介設されている。この O リング 32 によって端板 31 の外周面とカバー 30 の終端部内周面との間が水密にシールされている。

【0023】

さらに、カバー 30 の内部にはベース板 33 が配設されている。このベース板 33 は、図 4 に示すようにカバー 30 の内部をほぼ 2 つの空間に仕切る状態で太径部 15 の全長に亘り延設されている。このベース板 33 の一端部は端板 31 に図示しない固定ねじにより固定されている。

【0024】

また、スコープ部 8A の太径部 15 には、図 4 中で、ベース板 33 の右側の空間内に駆動源ユニット 8B 側から供給される湾曲部 10 の駆動力を湾曲操作用のワイヤ 14 の牽引力として伝達する動力伝達手段 34 が内蔵されている。この動力伝達手段 34 には 2 つ（第 1, 第 2）のピニオンギア 35, 36 と、4 つの作動軸体 37, 38, 39, 40 とが設けられている。

【0025】

また、ベース板 33 には、1 つのピニオン軸 42 が立設されている。このピニオン軸 42 の脚部は止めねじ 41 によってベース板 33 に固定されている。ピニオン軸 42 の頭部にはフランジ状のギア押さえ 42a が突設されている。さらに、ピニオン軸 42 の外周面には第 1, 第 2 のピニオンギア 35, 36 が装着されている。ここで、第 1, 第 2 のピニオンギア 35, 36 間には、リング状のスペーサ 42b が介設され、ピニオン軸 42 に第 1 のピニオンギア 35 と第 2 のピニオンギア 36 とがスペーサ 42b を介して離間対向状態で並設されている。これにより、ピニオン軸 42 に第 1 のピニオンギア 35 と第 2 のピニオンギア 36 とがそれぞれ独立に回転自在に軸支されている。

【0026】

また、第 1 のピニオンギア 35 の両側（図 3 および図 4 中での上下）には上下湾曲操作用の一対の作動軸体 37, 38 が平行に対向配置されている。これらの作動軸体 37, 38 にはそれぞれ第 1 のピニオンギア 35 と噛合するラック部 37a, 38a が設けられている。各作動軸体 37, 38 には、基端部側（端板 31 側）の約半分の長さにはラック部

10

20

30

40

50

37a, 38a が設けられておらず、円形断面のシャフトとなっている。なお、作動軸体 37, 38 の先端部側の端部にもラック部 37a, 38a が設けられていない円形断面のシャフト部が設けられている。

【0027】

そして、作動軸体 37, 38 のラック部 37a, 38a 間に介挿された第 1 のピニオンギア 35 によって一方の作動軸体 37 (または 38) の動作方向を反転させた状態で他方の作動軸体 38 (または 37) に伝達させる反転手段が構成されている。

【0028】

第 2 のピニオンギア 36 の両側 (図 3 および図 4 中で第 2 のピニオンギア 36 の上下) には左右湾曲操作用の一対の作動軸体 39, 40 が平行に対向配置されている。これらの作動軸体 39, 40 にはそれぞれ第 2 のピニオンギア 36 と噛合するラック部 39a, 40a が設けられている。各作動軸体 39, 40 には、基端部側 (端板 31 側) の約半分の長さにはラック部 39a, 40a が設けられておらず、円形断面のシャフトとなっている。なお、作動軸体 39, 40 の先端部側の端部にもラック部 39a, 40a が設けられていない円形断面のシャフト部が設けられている。

10

【0029】

そして、作動軸体 39, 40 のラック部 39a, 40a 間に介挿された第 2 のピニオンギア 36 によって一方の作動軸体 39 (または 40) の動作方向を反転させた状態で他方の作動軸体 40 (または 39) に伝達させる反転手段が構成されている。

【0030】

さらに、4つの作動軸体 37, 38, 39, 40 の各先端部側の端部には湾曲操作用の4本のワイヤ 14 の基端部が例えば口ウ付け等で固定されている。ここで、例えば、上下湾曲操作用の一対の作動軸体 37, 38 には、湾曲部 10 を上下方向に湾曲操作する2本のワイヤ 14 の各基端部がそれぞれ固定されている。同様に、左右湾曲操作用の一対の作動軸体 39, 40 には、湾曲部 10 を左右方向に湾曲操作する2本のワイヤ 14 の各基端部がそれぞれ固定されている。

20

【0031】

また、端板 31 には、4つの作動軸体 37 ~ 40 の円形断面のシャフト部を挿通する4つの挿通孔 49, 50, 51, 52 が形成されている。そして、4つの作動軸体 37 ~ 40 はそれぞれ挿入部 7 の軸方向に沿って直進方向に動作可能に挿通孔 49, 50, 51, 52 に挿通されている。さらに、4つの作動軸体 37 ~ 40 の基端部側の軸端部は端板 31 の挿通孔 49, 50, 51, 52 から太径部 15 の外部側に突出された状態で保持されている。これにより、図 2 に示すようにスコープ部 8A 側の連結端部 16 には4つの作動軸体 37 ~ 40 の基端部側の軸端部が突出された状態で保持されている。さらに、スコープ部 8A 側の連結端部 16 には太径部 15 の基端部外周面には後述する着脱機構用の係合ピン 47 が突設されている。

30

【0032】

なお、端板 31 の4つの挿通孔 49, 50, 51, 52 には各作動軸体 37 ~ 40 の円形断面のシャフト部との嵌合部にそれぞれ O リング 53 が装着されている。そして、この O リング 53 によって端板 31 の4つの挿通孔 49, 50, 51, 52 と各作動軸体 37 ~ 40 との嵌合部が水密にシールされている。

40

【0033】

また、ベース板 33 には、各作動軸体 37 ~ 40 の直進方向の動作を各作動軸体 37 ~ 40 の外側からガイドする2つの第 1 のガイド部材 54, 55 と、内側からガイドする第 2 のガイド部材 56 とがそれぞれねじ止め固定されている。2つの第 1 のガイド部材 54, 55 のうちの一方の第 1 のガイド部材 54 は図 3 および図 4 中で第 1, 第 2 のピニオンギア 35, 36 の上側に配置され、他方の第 1 のガイド部材 55 は図 3 および図 4 中で第 1, 第 2 のピニオンギア 35, 36 の下側に配置されている。そして、第 1, 第 2 のピニオンギア 35, 36 の上側の第 1 のガイド部材 54 と、下側の第 1 のガイド部材 55 とによって第 1, 第 2 のピニオンギア 35, 36 に対し各作動軸体 37 ~ 40 のシャフト部が

50

離れる方向の位置規制が行われている。

【0034】

図4に示すように上側の第1のガイド部材54には、作動軸体37, 39と対向する側に、ガイド用の凸部54a, 54bがそれぞれ突設されている。これらの凸部54a, 54bはそれぞれ作動軸体37, 39の軸方向に延設されている。同様に、図3および図4中で下側の第1のガイド部材55には、作動軸体38, 40と対向する側に、ガイド用の凸部55a, 55bがそれぞれ突設されている。これらの凸部55a, 55bはそれぞれ作動軸体38, 40の軸方向に延設されている。

【0035】

各作動軸体37～40には、ラック部37a～40aと反対側の外周面に、軸方向に伸びるスリット部37b, 38b, 39b, 40bがそれぞれ設けられている。そして、図3および図4中で上側の第1のガイド部材54の凸部54a, 54bと、作動軸体37, 39のスリット部37b, 39bとが作動軸体37, 39の軸方向に摺動自在に係合されている。同様に、図3および図4中で下側の第1のガイド部材55の凸部55a, 55bと、作動軸体38, 40のスリット部38b, 40bとが作動軸体38, 40の軸方向に摺動自在に係合されている。これにより、第1のガイド部材54の凸部54a, 54bと、作動軸体37, 39のスリット部37b, 39bとの係合部および第1のガイド部材55の凸部55a, 55bと、作動軸体38, 40のスリット部38b, 40bとの係合部により、各作動軸体37～40の軸回り方向の回り止め、並びに図4中で左右方向への位置規制が行われている。

【0036】

なお、各作動軸体37～40のスリット部37b～40bは各作動軸体37～40の全長に渡って設けられているのではなく、ほぼラック部37a～40aと対向する部分にだけ設けられている。

【0037】

また、第2のガイド部材56は図5に示すように各作動軸体37～40の内側に配置されている。この第2のガイド部材56には各作動軸体37～40の先端部側の円形断面のシャフト部のピニオン側外周部と接して案内する側面部56cが設けられている。これにより、第1, 第2のピニオンギア35, 36に対し各作動軸体37～40のシャフト部が必要以上に近接しないように規制している。

【0038】

また、スコープ部8Aの太径部15には、図4中で、ベース板33の左側の空間内に挿入部7に内蔵されるライトガイドファイバー13と、CCDケーブル21と、送水管路113と、送気管路114と、吸引管路118などが配設されている。

【0039】

なお、処置具挿通部111を介して挿入される処置具を挿通させる処置具挿通管路112は、吸引をした際の吸引物の通路としても使われるものである。この処置具挿通管路112は、別体の吸引管路118と分岐部119を介して連結されている。そして、吸引物を処置具挿通管路112から分岐部119を経て吸引管路118に吸引させることができる。

【0040】

また、駆動源ユニット8Bには、図6(A), (B)に示すように上下湾曲操作用の駆動源となる第1の駆動モータ19aと、左右湾曲操作用の駆動源となる第2の駆動モータ19bとが設けられている。なお、本実施の形態では4方向湾曲を例にとって示しているが、駆動源ユニット8Bに内蔵される上下方向の湾曲操作用の動作手段と、左右方向の湾曲操作用の動作手段とは両方とも同じ構成であるので、ここでは上下方向の湾曲操作用の動作手段の構成のみを説明する。

【0041】

上下方向の湾曲操作用の動作手段は、駆動モータ19aの回転軸に設けられた駆動ピニオン59と、一対の駆動軸体60, 61とを有する。一対の駆動軸体60, 61は駆動ピ

10

20

30

40

50

ニオン 5 9 の両側（図 6（A），（B）中で駆動ピニオン 5 9 の上下）に平行に対向配置されている。これらの駆動軸体 6 0，6 1 にはそれぞれ駆動ピニオン 5 9 と噛合するラック部 6 0 a，6 1 a が設けられている。

【0042】

さらに、図 2 に示すように駆動源ユニット 8 B の連結端部 1 8 には、スコープ部 8 A 側の連結端部 1 6 と係脱可能に連結されるロックリング 6 2 が設けられている。このロックリング 6 2 は、駆動源ユニット 8 B の連結端部 1 8 に軸回り方向に回動可能に支持されている。

【0043】

また、ロックリング 6 2 の内周面には、スコープ部 8 A 側の連結端部 1 6 の係合ピン 4 7 と係脱可能に係合する例えばカム溝 6 3 が形成されている。そして、スコープ部 8 A と駆動源ユニット 8 B との連結時にはスコープ部 8 A 側の連結端部 1 6 と駆動源ユニット 8 B の連結端部 1 8 とが突き合わされる。このとき、スコープ部 8 A 側の係合ピン 4 7 が駆動源ユニット 8 B のカム溝 6 3 に挿入される状態で係合される。この状態で、ロックリング 6 2 を所望の回転角回転させることにより、係合ピン 4 7 がカム溝 6 3 の終端のロック位置に移動され、スコープ部 8 A と駆動源ユニット 8 B とが連結状態でロックされるようになっている。

【0044】

また、スコープ部 8 A と駆動源ユニット 8 B との連結時にはスコープ部 8 A 側の上下湾曲操作用の一対の作動軸体 3 7，3 8 の基端部側の軸端部と、駆動源ユニット 8 B の上下方向の湾曲操作用の駆動軸体 6 0，6 1 の先端部側の軸端部とのお互いの端面同士が当接するとともに、同時に左右湾曲操作用の一対の作動軸体 3 9，4 0 の基端部側の軸端部と、駆動源ユニット 8 B の左右方向の湾曲操作用の駆動軸体 6 0，6 1 の先端部側の軸端部とのお互いの端面同士が当接する状態にセットされる。この状態で、駆動源ユニット 8 B の上下方向の湾曲操作用の駆動軸体 6 0，6 1 の進退動作に連動して作動軸体 3 7，3 8 も進退動作を行うことにより、湾曲部 1 0 が上下方向に湾曲操作されるようになっている。また、駆動源ユニット 8 B の左右方向の湾曲操作用の駆動軸体 6 0，6 1 の進退動作に連動して作動軸体 3 9，4 0 も進退動作を行うことにより、湾曲部 1 0 が左右方向に湾曲操作されるようになっている。

【0045】

さらに、駆動源ユニット 8 B の連結端部 1 8 とスコープ部 8 A 側の連結端部 1 6 との連結部には、挿入部 7 に内蔵されるライトガイドファイバー 1 3 と、CCD ケーブル 2 1 と、送水管路 1 1 3 と、送気管路 1 1 4 と、吸引管路 1 1 8 などの各接続部がそれぞれ設けられている。そして、スコープ部 8 A と駆動源ユニット 8 B との連結時にはスコープ部 8 A 側のライトガイドファイバー 1 3 と、CCD ケーブル 2 1 と、送水管路 1 1 3 と、送気管路 1 1 4 と、吸引管路 1 1 8 などの各接続端部と、駆動源ユニット 8 B 側のライトガイドファイバー 1 3 と、CCD ケーブル 2 1 と、送水管路 1 1 3 と、送気管路 1 1 4 と、吸引管路 1 1 8 などの各接続端部とがそれぞれ着脱可能に接続されるようになっている。

【0046】

次に、上記構成の作用について説明する。本実施の形態の着脱式の内視鏡 1 の使用時にはスコープ部 8 A と駆動源ユニット 8 B とが連結されて使用される。このスコープ部 8 A と駆動源ユニット 8 B との連結作業時にはスコープ部 8 A 側の連結端部 1 6 と駆動源ユニット 8 B の連結端部 1 8 とが突き合わされる。このとき、スコープ部 8 A 側の係合ピン 4 7 が駆動源ユニット 8 B のカム溝 6 3 に挿入される状態で係合される。この状態で、ロックリング 6 2 を所望の回転角回転させることにより、係合ピン 4 7 がカム溝 6 3 の終端のロック位置に移動され、スコープ部 8 A と駆動源ユニット 8 B とが連結状態でロックされる。

【0047】

また、スコープ部 8 A と駆動源ユニット 8 B との連結時にはスコープ部 8 A 側の上下湾曲操作用の一対の作動軸体 3 7，3 8 の基端部側の軸端部と、駆動源ユニット 8 B の上下

10

20

30

40

50

方向の湾曲操作用の駆動軸体 60, 61 の先端部側の軸端部とのお互いの端面同士が当接するとともに、同時に左右湾曲操作用の一対の作動軸体 39, 40 の基端部側の軸端部と、駆動源ユニット 8B の左右方向の湾曲操作用の駆動軸体 60, 61 の先端部側の軸端部とのお互いの端面同士が当接する状態にセットされる。

【0048】

なお、スコープ部 8A と駆動源ユニット 8B との連結時の初期状態では、図 6 (A) に示すように駆動源ユニット 8B の上下方向の湾曲操作用の駆動軸体 60, 61 および左右方向の湾曲操作用の駆動軸体 60, 61 の各先端部側の軸端部の位置はほぼ等位置に配置された定位置で保持されている。このとき、スコープ部 8A の湾曲部 10 は湾曲していないほぼ真っ直ぐな直線形状で保持されている。

【0049】

さらに、スコープ部 8A 側のライトガイドファイバー 13 と、CCD ケーブル 21 と、送水管路 113 と、送気管路 114 と、吸引管路 118 などの各接続端部と、駆動源ユニット 8B 側のライトガイドファイバー 13 と、CCD ケーブル 21 と、送水管路 113 と、送気管路 114 と、吸引管路 118 などの各接続端部とがそれぞれ着脱可能に接続される。

【0050】

このようにスコープ部 8A と駆動源ユニット 8B との連結作業が終了し、スコープ部 8A と駆動源ユニット 8B とが組み付けられた状態で、内視鏡 1 が使用される。この内視鏡 1 の使用時には、操作部 6 のハンドピース 28 を操作することにより内視鏡 1 の動きが制御される。すなわち、ハンドピース 28 のジョイスティック 29a を操作することにより、湾曲部 10 が遠隔的に湾曲操作される。さらに、リモートスイッチ 29b を操作することにより、各リモートスイッチ 29b の機能に対応する内視鏡操作が行われる。

【0051】

また、湾曲部 10 の湾曲操作時にはハンドピース 28 のジョイスティック 29a が所望の操作方向に傾動操作される。このジョイスティック 29a の傾動操作に応じて発生する信号がモーターコントロールユニット 5 に入力される。さらに、ジョイスティック 29a の傾動操作時には、ジョイスティック 29a の傾動操作に応じた制御信号がモーターコントロールユニット 5 から出力され、駆動源ユニット 8B 内の上下湾曲操作用の駆動モータ 19a および左右湾曲操作用の駆動モータ 19b のうち少なくともいずれか一方が駆動される。

【0052】

ここで、上下湾曲操作用の駆動モータ 19a が駆動された場合には駆動モータ 19a の駆動ピニオン 59 が回転駆動される。この駆動ピニオン 59 の回転時には、駆動ピニオン 59 とラック部 60a, 61a との噛合部を介して一対の駆動軸体 60, 61 が軸方向に進退駆動される。このとき、一対の駆動軸体 60, 61 はそれぞれ逆方向に等距離、進退動作する。例えば、一方の駆動軸体 60 がスコープ部 8A 側に向けて一定距離、前進動作し、他方の駆動軸体 61 がスコープ部 8A から遠ざかる方向に向けて駆動軸体 60 の前進距離と等距離、後退動作する。

【0053】

さらに、スコープ部 8A 側の上下湾曲操作用の一対の作動軸体 37, 38 の基端部側の軸端部と、駆動源ユニット 8B の上下方向の湾曲操作用の駆動軸体 60, 61 の先端部側の軸端部とのお互いの端面同士が当接しているので、駆動源ユニット 8B の上下方向の湾曲操作用の駆動軸体 60, 61 の進退動作に連動してスコープ部 8A 側の上下湾曲操作用の一対の作動軸体 37, 38 も進退動作を行う。

【0054】

このとき、例えば、図 6 (B) に示すようにスコープ部 8A 側に向けて前進動作する駆動軸体 61 によって一方の作動軸体 38 が前方に向けて押圧され、スコープ部 8A の先端側に向けて前進動作する。この作動軸体 38 の前進動作に連動して第 1 のピニオンギア 35 が時計回り方向に回動する。この第 1 のピニオンギア 35 の回動時には、この第 1 のピ

10

20

30

40

50

ニオングア35の回動動作に連動して作動軸体38とは反対側の作動軸体37が駆動源ユニット8B側に向けて作動軸体38の前進距離と等距離、後退動作する。このとき、作動軸体37の後退動作と駆動軸体61の後退動作とは同期しており、同時に動作する。そして、この作動軸体37の後退動作によって図6(B)中で上側のワイヤ14を引っ張ることにより湾曲部10を上下方向に湾曲操作させることができる。

【0055】

また、前方(挿入部7側)に向けて押し込まれた作動軸体38に固定された図6(B)中で下側のワイヤ14は、湾曲部10に引っ張られて挿入部7側に引き込まれる。

【0056】

なお、左右湾曲操作用の駆動モータ19bの駆動時にもほぼ同様の動作で左右湾曲操作用の一対の駆動軸体60, 61が軸方向に進退駆動される。このとき、一方の駆動軸体60はスコープ部8A側に向けて一定距離、前進動作し、他方の駆動軸体61がスコープ部8Aから遠ざかる方向に向けて駆動軸体60の前進距離と等距離、後退動作する。

【0057】

さらに、各駆動軸体60, 61の進退動作に連動してスコープ部8A側の左右湾曲操作用の一対の作動軸体39, 40も進退動作を行う。このとき、スコープ部8A側に向けて前進動作する駆動軸体61によって一方の作動軸体40が前方に向けて押圧され、スコープ部8Aの先端側に向けて前進動作する。この作動軸体40の前進動作に連動して第2のピニオングア36が時計回り方向に回動する。この第2のピニオングア36の回動時には、この第2のピニオングア36の回動動作に連動して作動軸体40とは反対側の作動軸体39が駆動源ユニット8B側に向けて作動軸体40の前進距離と等距離、後退動作する。このとき、作動軸体39の後退動作と駆動軸体61の後退動作とは同期しており、同時に動作する。そして、この作動軸体39の後退動作によって図6(B)中で上側のワイヤ14を引っ張ることにより湾曲部10を左右方向に湾曲操作させることができる。

【0058】

また、前方(挿入部7側)に向けて押し込まれた作動軸体40に固定された図6(B)中で下側のワイヤ14は、湾曲部10に引っ張られて挿入部7側に引き込まれる。

【0059】

そして、上記湾曲部10の上下方向の湾曲操作と、左右方向の湾曲操作とが組み合わされてスコープ部8Aの挿入部7の先端構成部11を所望の方向に湾曲させることができる。

【0060】

そこで、上記構成のものにあっては次の効果を奏する。すなわち、本実施の形態では、体腔内に挿入可能な細長い挿入部7を備えたスコープ部8Aと、駆動源ユニット8Bとが着脱可能に連結される着脱式内視鏡1を設けている。ここで、駆動源ユニット8Bには、上下湾曲操作用および左右湾曲操作用の2つの駆動モータ19a, 19bと、各駆動モータ19a, 19bによってそれぞれ逆方向に等距離、軸方向に進退動作する一対の駆動軸体60, 61とを設けている。さらに、スコープ部8Aの基端部の太径部15の内部には駆動源ユニット8B側から供給される湾曲部10の駆動力を湾曲操作用のワイヤ14の牽引力として伝達する動力伝達手段34が組み込まれている。この動力伝達手段34には、2つ(第1, 第2)のピニオングア35, 36と、4つの作動軸体37, 38, 39, 40とを設けている。さらに、4つの作動軸体37, 38, 39, 40には湾曲部10に接続されているワイヤ14の基端部が例えばロウ付け等で固定されている。

【0061】

そして、本実施の形態ではスコープ部8Aと駆動源ユニット8Bとの連結時にはスコープ部8A側の上下湾曲操作用の一対の作動軸体37, 38の基端部側の軸端部と、駆動源ユニット8Bの上下方向の湾曲操作用の駆動軸体60, 61の先端部側の軸端部とのお互いの端面同士が当接するとともに、同時に左右湾曲操作用の一対の作動軸体39, 40の基端部側の軸端部と、駆動源ユニット8Bの左右方向の湾曲操作用の駆動軸体60, 61の先端部側の軸端部とのお互いの端面同士が当接する状態にセットされる。この状態で、

10

20

30

40

50

湾曲部 10 の湾曲操作時には挿入部 7 側に押し込まれた作動軸体 38 (または 40) が、第 1 のピニオンギア 35 (または 第 2 のピニオンギア 36) を回転させ、その結果、作動軸体 38 (または 40) とは反対側の作動軸体 37 (または 39) を駆動源ユニット 8B 側に移動させる。このとき、駆動源ユニット 8B 側に移動する作動軸体 37 (または 39) によりワイヤ 14 を引っ張ることにより湾曲部 10 を湾曲させることができる。

【 0062 】

したがって、本実施の形態では、スコープ部 8A の太径部 15 に上記構成の動力伝達手段 34 を内蔵させることにより、従来に比べてスコープ部 8A 側の連結端部 16 と駆動源ユニット 8B 側の連結端部 18 との着脱部を小型化することができ、スコープ部 8A 側の連結端部 16 の部分と、これに着脱される駆動源ユニット 8B 側の連結端部 18 の部分との着脱を容易に行うことができる。

【 0063 】

さらに、本実施の形態では、湾曲操作用の 4 本のワイヤ 14 の基端部が直進動作する作動軸体 37, 38, 39, 40 に取り付けられているため、ワイヤ 14 を巻回して保持する必要がない。なお、ワイヤ 14 を巻回した場合には、ワイヤ 14 の座屈を考えると、ある径以上で巻回する必要があるため、その分、スペースが必要となり、太径部 15 が大きくなるが、本実施形態の構成では、太径部 15 を細径化できる。さらに、ワイヤ 14 の基端部が直線状態で保持されるため、湾曲時に繰り返し曲げの負荷がかかることなく、ワイヤ 14 の耐久性を高めることができる。

【 0064 】

また、図 7 乃至図 9 は本発明の第 2 の実施の形態を示すものである。本実施の形態は第 1 の実施の形態 (図 1 乃至図 6 (A), (B) 参照) の着脱式内視鏡 1 のスコープ部 8A の太径部 15 の内部に組み込まれている動力伝達手段 34 の構成を次の通り変更したものである。なお、これ以外の部分は第 1 の実施の形態の着脱式内視鏡 1 と同一構成になっており、第 1 の実施の形態の着脱式内視鏡 1 と同一部分には同一の符号を付してここではその説明を省略する。

【 0065 】

すなわち、本実施の形態の動力伝達手段 34 では、図 8、図 9 に示すように 4 つの作動軸体 37, 38, 39, 40 の両側面にベース板 33 に対し平行な 2 つの平行面 37c, 38c, 39c, 40c がそれぞれ設けられている。これらの平行面 37c, 38c, 39c, 40c は、作動軸体 37, 38, 39, 40 の各ラック部 37a, 38a, 39a, 40a が設けられている範囲に形成されている。

【 0066 】

また、ベース板 33 には、各作動軸体 37 ~ 40 の直進方向の動作を各作動軸体 37 ~ 40 の外側からガイドする 2 つの第 3 のガイド部材 71, 72 と、内側からガイドする第 4 のガイド部材 73 とがそれぞれねじ止め固定されている。2 つの第 3 のガイド部材 71, 72 のうちの一方の第 3 のガイド部材 71 は図 8 中で 2 つの作動軸体 37, 39 の上側に配置され、他方の第 3 のガイド部材 72 は図 8 中で 2 つの作動軸体 38, 40 の下側に配置されている。

【 0067 】

さらに、上側の第 3 のガイド部材 71 には図 8 に示すようにベース板 33 と直交する方向に立設された平面状の立設部 71a と、この立設部 71a の先端部に図 8 中で、下向きに L 字状に折り曲げられた折り曲げ部 71b とが形成されている。そして、この折り曲げ部 71b の内側面には作動軸体 37 の外側の平行面 37c が当接されるようになっている。同様に下側の第 3 のガイド部材 72 には図 8 に示すようにベース板 33 と直交する方向に立設された平面状の立設部 72a と、この立設部 72a の先端部に図 8 中で、上向きに L 字状に折り曲げられた折り曲げ部 72b とが形成されている。この折り曲げ部 72b の内側面には作動軸体 38 の外側の平行面 38c が当接されるようになっている。

【 0068 】

また、ベース板 33 には、作動軸体 39, 40 と対応する位置にそれぞれ凸レール部 7

10

20

30

40

50

4 が形成されている。そして、図 8 中で上側の凸レール部 7 4 には作動軸体 3 9 の外側の平行面 3 9 c が当接され、図 8 中で下側の凸レール部 7 4 には作動軸体 4 0 の外側の平行面 4 0 c が当接されるようになっている。

【 0 0 6 9 】

さらに、第 4 のガイド部材 7 3 には、図 8 中で上側の 2 つの作動軸体 3 7, 3 9 間に挿入される位置に延出される延出部 7 3 a と、図 8 中で下側の 2 つの作動軸体 3 8, 4 0 間に挿入される位置に延出される延出部 7 3 b とが設けられている。そして、図 8 中で上側の延出部 7 3 a の両側面には、2 つの作動軸体 3 7, 3 9 の内側の平行面 3 7 c, 3 9 c が当接され、図 8 中で下側の延出部 7 3 b の両側面には、2 つの作動軸体 3 8, 4 0 の内側の平行面 3 8 c, 4 0 c が当接されるようになっている。

10

【 0 0 7 0 】

これにより、4 つの作動軸体 3 7, 3 8, 3 9, 4 0 の両側面の 2 つの平行面 3 7 c, 3 8 c, 3 9 c, 4 0 c がそれぞれベース板 3 3 の凸レール部 7 4、第 3 のガイド部材 7 1, 7 2 の折り曲げ部 7 1 b, 7 2 a、第 4 のガイド部材 7 3 の延出部 7 3 a, 7 3 b に沿って摺動することにより各作動軸体 3 7 ~ 4 0 の軸回り方向の回り止め、並びに図 8 中で左右方向の位置規制が行われている。

【 0 0 7 1 】

また、図 8 に示すように、上側の第 3 のガイド部材 7 1 の立設部 7 1 a は一対の作動軸体 3 7, 3 9 のシャフト部のラック部 3 7 a, 3 9 a とは反対側の外周部と接するように配置され、同様に下側の第 3 のガイド部材 7 2 の立設部 7 2 a は一対の作動軸体 3 8, 4 0 のシャフト部のラック部 3 8 a, 4 0 a とは反対側の外周部と接するように配置された状態で固定されている。これにより、上側の第 3 のガイド部材 7 1 の立設部 7 1 a と下側の第 3 のガイド部材 7 2 の立設部 7 2 a とによって第 1, 第 2 のピニオンギア 3 5, 3 6 に対し各作動軸体 3 7 ~ 4 0 のシャフト部が離れる方向の位置規制が行われている。

20

【 0 0 7 2 】

また、図 7、図 9 に示すように、第 4 のガイド部材 7 3 には、図 3 に示す第 2 のガイド部材 5 6 と同様、各作動軸体 3 7 ~ 4 0 の先端部側の円形断面のシャフト部のピニオン側外周部と接して案内する側面部 7 3 c も設けられている。これにより、第 1, 第 2 のピニオンギア 3 5, 3 6 に対し各作動軸体 3 7 ~ 4 0 のシャフト部が必要以上に近接しないように規制している。

30

【 0 0 7 3 】

そこで、本実施の形態では、スコープ部 8 A の太径部 1 5 に上記構成の動力伝達手段 3 4 を内蔵させたことにより、第 1 の実施の形態と同様に、従来に比べてスコープ部 8 A 側の連結端部 1 6 と駆動源ユニット 8 B 側の連結端部 1 8 との着脱部を小型化することができ、スコープ部 8 A 側の連結端部 1 6 の部分と、これに着脱される駆動源ユニット 8 B 側の連結端部 1 8 の部分との着脱を容易に行うことができる。

【 0 0 7 4 】

さらに、本実施の形態でも湾曲操作用の 4 本のワイヤ 1 4 の基端部が直進動作する作動軸体 3 7, 3 8, 3 9, 4 0 に取り付けられているため、ワイヤ 1 4 を巻回して保持する必要がない。なお、ワイヤ 1 4 を巻回した場合には、ワイヤ 1 4 の座屈を考えると、ある径以上で巻回する必要があるため、その分、スペースが必要となり、太径部 1 5 が大きくなるが、本実施形態の構成では、太径部 1 5 を細径化できる。さらに、ワイヤ 1 4 の基端部が直線状態で保持されるため、湾曲時に繰り返し曲げの負荷がかかることなく、ワイヤ 1 4 の耐久性を高めることができる。

40

【 0 0 7 5 】

また、本実施の形態では、特に、4 つの作動軸体 3 7, 3 8, 3 9, 4 0 の両側面に 2 つの平行面 3 7 c, 3 8 c, 3 9 c, 4 0 c を設け、それぞれベース板 3 3 の凸レール部 7 4、第 3 のガイド部材 7 1, 7 2 の折り曲げ部 7 1 b, 7 2 a、第 4 のガイド部材 7 3 の延出部 7 3 a, 7 3 b に沿って摺動させることにより各作動軸体 3 7 ~ 4 0 の軸回り方向の回り止め、並びに図 8 中で左右方向の位置規制を行う構成にしている。そのため、第

50

1の実施の形態のように各作動軸体37～40にスリット部37b, 38b, 39b, 40bをそれぞれ設け、上側の第1のガイド部材54の凸部54a, 54bと、作動軸体37, 39のスリット部37b, 39bとを係合させ、同様に、下側の第1のガイド部材55の凸部55a, 55bと、作動軸体38, 40のスリット部38b, 40bとを係合させる場合に比べて作動軸体38, 40を加工し易くすることができる。

【0076】

また、図10は本発明の第3の実施の形態を示すものである。本実施の形態は第1の実施の形態(図1乃至図6(A), (B)参照)の着脱式内視鏡1の駆動源ユニット8Bに設けられた電動式の駆動力発生手段19に代えて手動式の駆動力発生手段91を設けたものである。なお、これ以外の部分は第1の実施の形態の着脱式内視鏡1と同一構成になっており、第1の実施の形態の着脱式内視鏡1と同一部分には同一の符号を付してここではその説明を省略する。

10

【0077】

すなわち、本実施の形態の手動式の駆動力発生手段91には、駆動源ユニット8Bの側面に上下湾曲操作用の操作ノブ101と、左右湾曲操作用の操作ノブ102とが設けられている。これらの操作ノブ101, 102は、同軸上にそれぞれ独立に回転自在に軸支されている。

【0078】

また、駆動源ユニット8Bの内部には、各操作ノブ101, 102の操作力を駆動軸体60, 61の軸方向の直進方向の進退動作に変換する図示しない湾曲駆動機構が内蔵されている。

20

【0079】

そして、スコープ部8Aと駆動源ユニット8Bとの連結時にはスコープ部8A側の各操作ノブ101, 102の回転操作にともない一対の駆動軸体60, 61はそれぞれ逆方向に等距離、進退動作する。

【0080】

さらに、スコープ部8A側の上下湾曲操作用の一対の作動軸体37, 38の基端部側の軸端部と、駆動源ユニット8Bの上下方向の湾曲操作用の駆動軸体60, 61の先端部側の軸端部とのお互いの端面同士が当接しているので、駆動源ユニット8Bの上下方向の湾曲操作用の駆動軸体60, 61の進退動作に連動してスコープ部8A側の上下湾曲操作用の一対の作動軸体37, 38も進退動作を行う。このとき、各作動軸体37, 38の進退動作にともないワイヤ14を駆動源ユニット8Bの方向に引っ張る。このワイヤ14の引っ張り操作にともない湾曲部10の湾曲操作が行われる。

30

【0081】

そこで、上記構成のものにあっても着脱式内視鏡1のスコープ部8Aの太径部15の内部に組み込まれている動力伝達手段34の構成は第1の実施の形態の着脱式内視鏡1と同一構成になっているので、第1の実施の形態と同様の効果を奏する。

【0082】

また、図11は本発明の第4の実施の形態の着脱式内視鏡1のシステム全体の概略構成図を示す。本実施の形態は、第1の実施の形態(図1乃至図6(A), (B)参照)の着脱式内視鏡1のスコープ部8Aの構成を次の通り変更したものである。なお、これ以外の部分は第1の実施の形態の着脱式内視鏡1と同一構成になっており、第1の実施の形態の着脱式内視鏡1と同一部分には同一の符号を付してここではその説明を省略する。

40

【0083】

すなわち、本実施の形態では、第1の実施の形態のスコープ部8Aの挿入部7の内部の処置具挿通管路112と、送水管路113と、送気管路114などの管路類を省略したものである。

【0084】

また、操作部6のハンドピース28には、湾曲部10を遠隔的に湾曲操作するためのジョイスティック29aと、その他複数のリモートスイッチ29bなどが配設されている。

50

【0085】

そして、ハンドピース28のジョイスティック29aを操作することにより、湾曲部10が遠隔的に湾曲操作される。また、リモートスイッチ29bを操作することにより、各リモートスイッチ29bの機能に対応する内視鏡操作が行われる。

【0086】

また、図12は本発明の第5の実施の形態を示すものである。本実施の形態は第1の実施の形態(図1乃至図6(A),(B)参照)の着脱式内視鏡1のスコープ部8Aの太径部15の連結端部16と駆動源ユニット8Bの連結端部18との連結部の構成を次の通り変更したものである。なお、これ以外の部分は第1の実施の形態の着脱式内視鏡1と同一構成になっており、第1の実施の形態の着脱式内視鏡1と同一部分には同一の符号を付してここではその説明を省略する。

【0087】

すなわち、第1の実施の形態では、駆動源ユニット8Bに内蔵される2つ(第1,第2)の駆動モータ19a,19bの回転軸に設けられた駆動ピニオン59の両側にそれぞれ一対の駆動軸体60,61を平行に対向配置させる構成を示したが、本実施の形態では、第1,第2の各駆動モータ19a,19bの回転軸に設けられた駆動ピニオン59の片側のみに駆動軸体60を配設したものである。

【0088】

また、本実施の形態では、各駆動軸体60の先端側の軸端部に凹陥状の段付部(係合部)81を設けている。さらに、スコープ部8A側の連結端部16に突設される4つの作動軸体37~40のうちの2つの作動軸体37,39の軸端部には各駆動軸体60の段付部81と対応する段付形状の切欠き部82を設けている。そして、駆動源ユニット8Bとスコープ部8Aとの連結時には各駆動軸体60の段付部81と各作動軸体37,39の切欠き部82とを係脱可能に係合させることにより、駆動軸体60からの作動軸体37,39の抜けを防止する抜け防止部が形成されている。

【0089】

次に、上記構成の作用について説明する。本実施の形態の着脱式内視鏡1では、駆動源ユニット8Bとスコープ部8Aとの連結前は、各作動軸体37,39の切欠き部82と、駆動軸体60の段付部81とが分離された状態で保持される。

【0090】

そして、駆動源ユニット8Bとスコープ部8Aとの連結時には図12に示すように各作動軸体37,39の切欠き部82と、駆動軸体60の段付部81とを係脱可能に係合させる。このとき、各作動軸体37,39の切欠き部82と、駆動軸体60の段付部81との間がフック状に引っ掛けられた状態で係止される。そのため、各作動軸体37,39の切欠き部82と、駆動軸体60の段付部81との間が係合した状態では各作動軸体37,39および駆動軸体60が軸方向に動いても両者の係合状態は解除されることはない。

【0091】

この構成によれば、駆動軸体60がスコープ部8A側に移動する際は、駆動軸体60の端部が各作動軸体37,39の駆動源ユニット8B側の端部と当接し、各作動軸体37,39をスコープ部8Aの先端方向に移動する。このときの各作動軸体37,39の移動に従いピニオンギア35,36を介して他方の作動軸体38,40が作動軸体37,39の動作方向と反対方向に後退動作する。このとき、作動軸体38,40の後退動作によって図12中で、下側のワイヤ14が引っ張られ湾曲部10が例えば上方向(または左方向)に湾曲する。

【0092】

また、駆動軸体60が駆動源ユニット8B側に移動する際は、駆動軸体60の段付部81と係合している各作動軸体37,39の切欠き部82の端面が各作動軸体37,39を引っ張り、各作動軸体37,39を駆動源ユニット8B側に移動させる。このとき、作動軸体37,39の後退動作によって図12中で、上側のワイヤ14が引っ張られ湾曲部10が例えば下方向(または右方向)に湾曲する。このときの各作動軸体37,39の移動

10

20

30

40

50

に従いピニオンギア35, 36を介して他方の作動軸体38, 40が作動軸体37, 39の動作方向と反対方向に前進動作する。そして、前方(挿入部7側)に向けて押し込まれた作動軸体38, 40に固定された図12中で下側のワイヤ14は、湾曲部10に引っ張られて挿入部7側に引き込まれる。

【0093】

そこで、上記構成のものにあっては次の効果を奏する。すなわち、本実施の形態では、第1の実施の形態の着脱式内視鏡1のスコープ部8Aの太径部15の連結端部16と駆動源ユニット8Bの連結端部18との連結部の構成を第1, 第2の各駆動モータ19a, 19bの回転軸に設けられた駆動ピニオン59の片側のみに駆動軸体60を配設するとともに、各駆動軸体60の先端側の軸端部に段付部81を設け、スコープ部8A側の連結端部16に突設される4つの作動軸体37~40のうちの2つの作動軸体37, 39の軸端部に段付形状の切欠き部82を設ける構成にした。これにより、駆動源ユニット8Bとスコープ部8Aとの連結時には図12に示すように各作動軸体37, 39の切欠き部82と駆動軸体60の段付部81とを係脱可能に係合させ、駆動軸体60からの作動軸体37, 39の抜けを防止する抜け防止部を形成している。これにより、第1の実施の形態の構成(図3参照)に比べ部品点数が少なく、より簡単な構成で安価な着脱式内視鏡1を提供することができる。

【0094】

また、図13は本発明の第6の実施の形態を示すものである。本実施の形態は第1の実施の形態(図1乃至図6(A), (B)参照)の着脱式内視鏡1のスコープ部8Aの太径部15の内部に組み込まれている動力伝達手段34の構成を次の通り変更したものである。なお、これ以外の部分は第1の実施の形態の着脱式内視鏡1と同一構成になっており、第1の実施の形態の着脱式内視鏡1と同一部分には同一の符号を付してここではその説明を省略する。

【0095】

すなわち、本実施の形態の動力伝達手段34は、太径部15の内部に延出された各ワイヤ14の向きをほぼ直角に屈曲させるブーリ121を設けたものである。本実施の形態ではスコープ部8Aの太径部15の内部に組み込まれている動力伝達手段34の4つの作動軸体37~40は、スコープ部8Aの挿入部7の軸方向とほぼ直交する方向に延設されている。

【0096】

さらに、本発明は上記実施の形態に限定されるものではなく、本発明の要旨を逸脱しない範囲で種々変形実施できることは勿論である。

次に、本出願の他の特徴的な技術事項を下記の通り付記する。

記

(付記項1) 湾曲操作を行うための操作部と、先端部、湾曲部、硬性、又は軟性の挿入部、及び操作部との連結部を含むスコープ部とを着脱可能な内視鏡装置において、先端部を所定の方向に湾曲させるワイヤをその基端部に接続した一対のシャフト部材が、湾曲操作時互いに相反する方向に移動することを特徴とする内視鏡装置。

【0097】

(付記項2) ワイヤをその基端部に接続した一対のシャフト部材には、連結部に回転可能に支持されたピニオンに互いに対向するように噛合するラックが設けられていることを特徴とする、付記項1記載の内視鏡装置。

【0098】

(付記項3) 一対のシャフト部材を移動方向に案内するガイド部材を設けたことを特徴とする、付記項1記載の内視鏡装置。

【0099】

(付記項4) 付記項3記載のガイド部材は、一対のシャフトに設けられたラック部側面に沿って、平面部を設けるとともに、その部分を摺動自在に案内するガイド部材で構成されることを特徴とする内視鏡装置。

10

20

30

40

50

【0100】

(付記項5) 付記項3記載のガイド部材は、一对のシャフトに設けられたラック部の反対面を摺動自在に案内するガイド部材構成されることを特徴とする内視鏡装置。

【0101】

(付記項6) 付記項3記載のガイド部材は、一对のシャフト部材のラックと反対側に、移動方向に伸びるスリットを設けると共に、スリットに係合する突起部を設けたガイド部材で構成されることを風致とする内視鏡装置。

【0102】

(付記項7) 付記項3記載のガイド部材は、一对のシャフト部材にはラック部よりピニオン側に突出した端部を設けると共に、端部を摺動自在に案内するガイド部材構成されることを特徴とする内視鏡装置。

10

【0103】

(付記項8) 複数の湾曲部を連結して構成する湾曲部を備え、体腔内に挿入可能な挿入部と、前記挿入部の基端側に設けられた基部と、前記基部に対して着脱可能な本体部と、前記本体部に設けられ、互いに逆方向に直進動作する一对の進退部材を備えた動作手段と、前記基部に設けられ、前記進退部材に対して対を成すとともに、前記進退部材が所定の方向に動作したときに押圧される被動作部材と、前記基部に設けられ、前記進退部材に応じて動作した一方の被動作部材の動力を他方の被動作部材に伝達するとともに、他方の被動作部材の動作方向を、前記進退部材に応じて動作した一方の被動作部材に対して反転させる反転手段と、先端側を前記湾曲部に接続されるとともに基端側を前記被動作部材に接続され、前記被動作部材の動作に連動して前記湾曲部を湾曲させるワイヤと、を具備することを特徴とする内視鏡。

20

【0104】

(付記項9) 前記被動作部材にはラック部を形成するとともに、前記反転手段には、前記ラック部に歯合するとともにラック部の進退に応じて回動するピニオンを形成することを特徴とする付記項8記載の内視鏡。

30

【0105】

(付記項10) 体腔内に挿入可能な挿入部と、前記挿入部の先端部側に配置され、複数の湾曲駒を連結して構成される湾曲部と、先端側が前記湾曲部に接続され、基端部側が前記挿入部の基端部側に延出された前記湾曲部の湾曲操作用の一対のワイヤと、前記挿入部の基端側に設けられた連結部と、前記連結部に前記挿入部の軸方向とほぼ平行に配置され、前記各ワイヤの基端部がそれぞれ固定されるとともに、互いに逆方向に直進動作する一对の作動軸体と、一对の前記作動軸体間に介挿され、一方の前記作動軸体の動作方向を反転させた状態で他方の前記作動軸体に伝達させる反転手段と、前記連結部に対して着脱可能に連結され、前記湾曲部を湾曲させる駆動力を発生させる駆動力発生手段を有する駆動源ユニットと、前記駆動源ユニットに設けられ、前記駆動力発生手段からの駆動力によって互いに逆方向に直進動作する一对の駆動軸体を有し、前記駆動源ユニットと前記連結部との連結時に前記駆動力発生手段からの駆動力によって直進方向に前進動作する一方の前記駆動軸体の動作に応じて一方の前記作動軸体を直進運動させる動作手段と、を具備することを特徴とする内視鏡。

40

【0106】

(付記項11) 前記作動軸体は、ラック部を有し、前記反転手段は、前記ラック部に噛合し、前記ラック部の進退に応じて回動するピニオンギアを有することを特徴とする付記項11に記載の内視鏡。

【産業上の利用可能性】

【0107】

本発明は、内視鏡の挿入部の先端側に配置された湾曲部を湾曲操作する駆動力発生手段が内蔵された駆動源ユニットが挿入部の基端部に着脱部を介して着脱可能に結合される駆動源ユニット着脱式の内視鏡を使用する技術分野や、その内視鏡を製造する技術分野に有効である。

50

【図面の簡単な説明】**【0108】**

【図1】本発明の第1の実施の形態の着脱式内視鏡のシステム全体の概略構成図。

【図2】第1の実施の形態の着脱式内視鏡のスコープ部の基礎側連結部と駆動源ユニットとの間を分離した状態を示す側面図。

【図3】第1の実施の形態の着脱式内視鏡のスコープ部の太径部の内部構造を示す要部の縦断面図。

【図4】図3のIV-IV線断面図。

【図5】図3のV-V線断面図。

【図6】第1の実施の形態の内視鏡の使用状態を示すもので、(A)は湾曲部が非湾曲状態で保持されている場合の駆動軸体と作動軸体の配置状態を示す平面図、(B)は湾曲部が湾曲操作された場合の駆動軸体と作動軸体の配置状態を示す平面図。

【図7】本発明の第2の実施の形態の内視鏡のスコープ部の太径部の内部構造を示す要部の縦断面図。

【図8】図7のVII-VII線断面図。

【図9】図7のIX-IX線断面図。

【図10】本発明の第3の実施の形態の内視鏡のスコープ部の太径部の内部構造を示す要部の縦断面図。

【図11】本発明の第4の実施の形態の着脱式内視鏡のシステム全体の概略構成図。

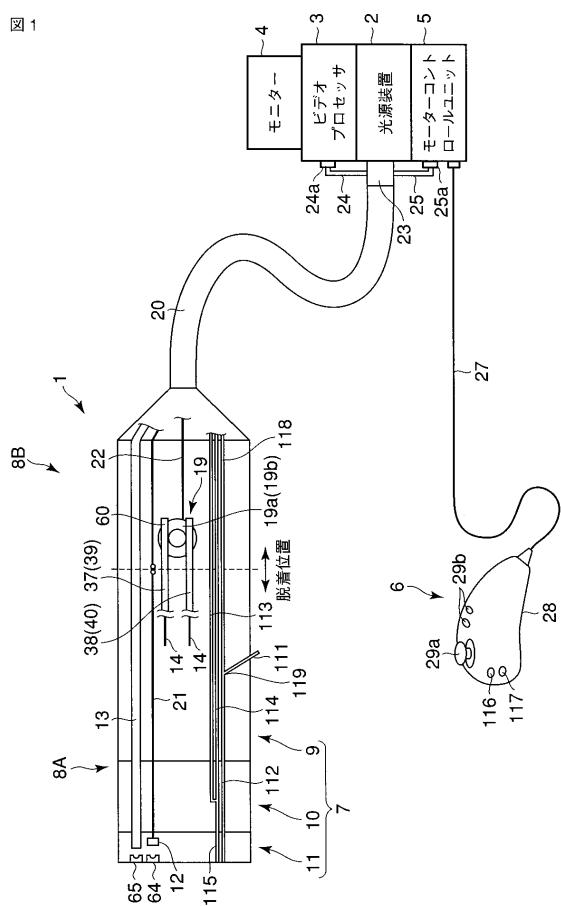
【図12】本発明の第5の実施の形態の着脱式内視鏡の要部の概略構成を示す平面図。

【図13】本発明の第6の実施の形態の着脱式内視鏡のスコープ部の太径部の内部構造を示す要部の概略構成図。

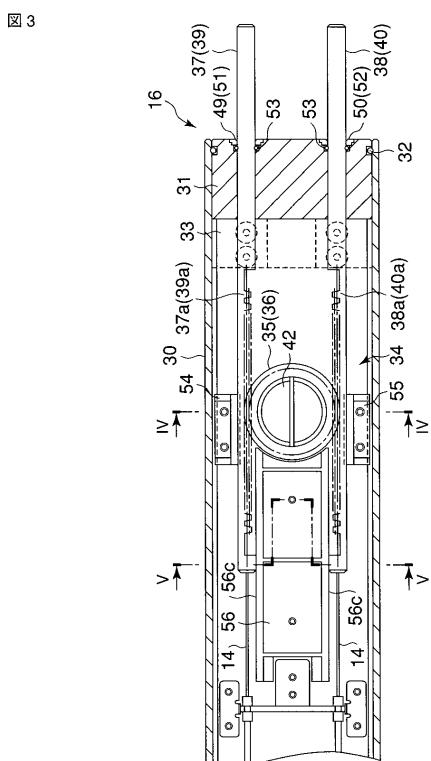
【符号の説明】**【0109】**

7…挿入部、8A…スコープ部、8B…駆動源ユニット、10…湾曲部、14…ワイヤ、15…太径部(連結部)、19…駆動力発生手段、19a, 19b…駆動モータ、34…動力伝達手段、35, 36…ピニオンギア(反転手段)、37~40…作動軸体、60, 61…駆動軸体。

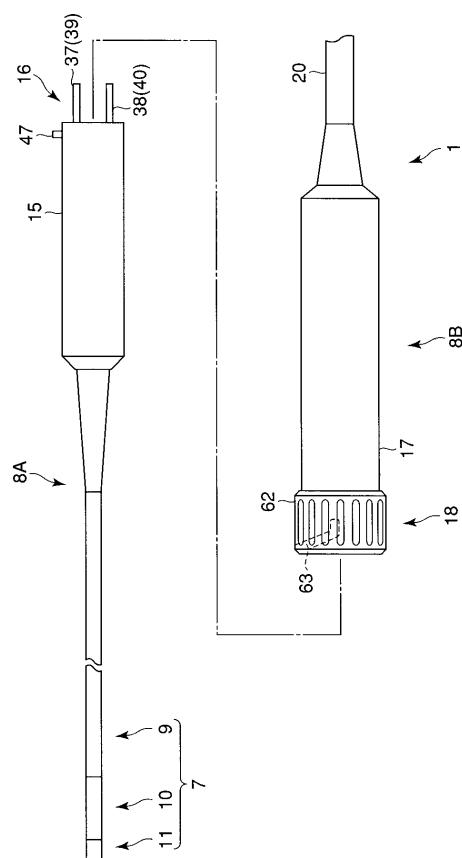
〔 図 1 〕



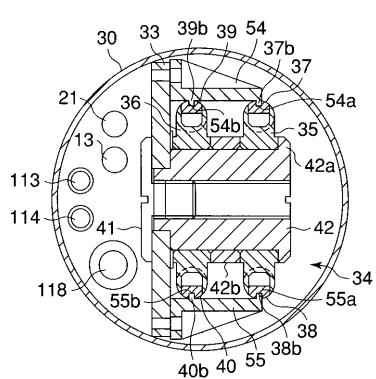
【 図 3 】



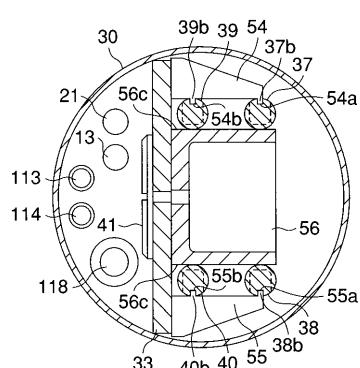
【図2】



【 図 4 】

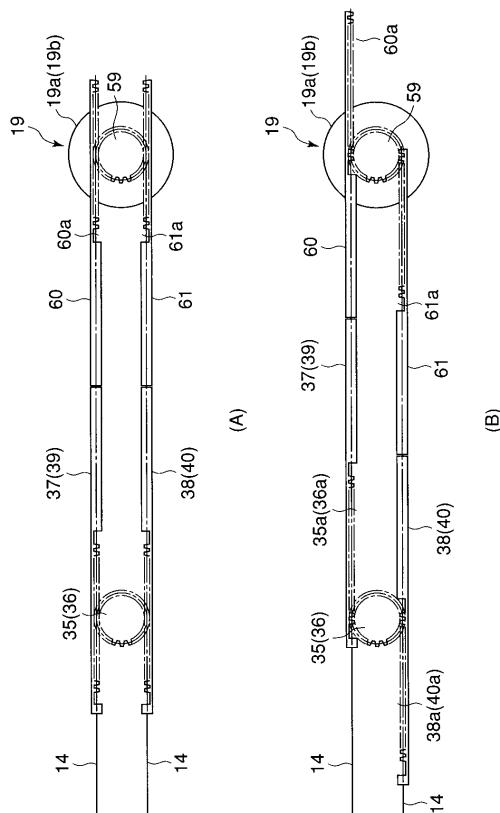


〔 5 〕



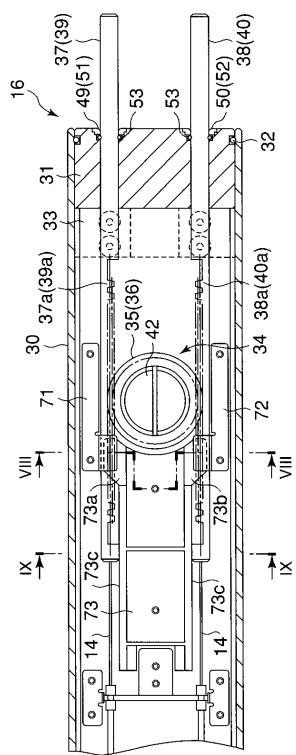
〔 図 6 〕

6



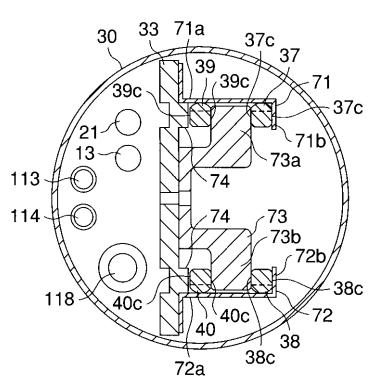
【 図 7 】

7



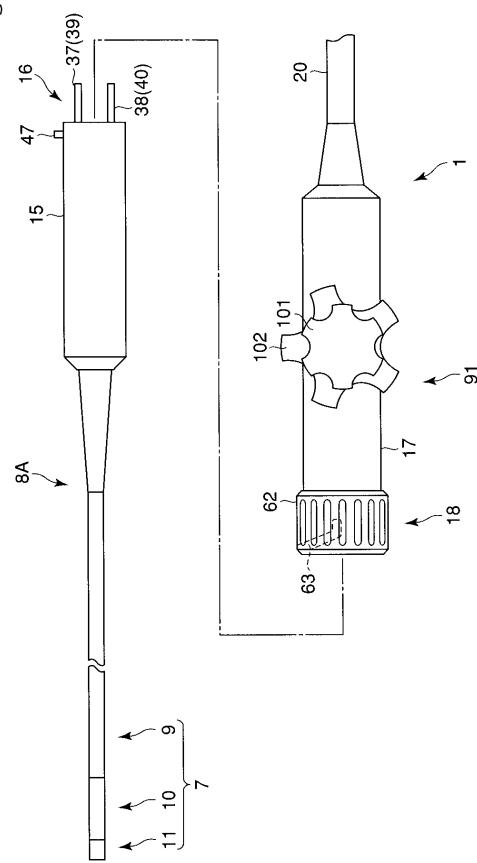
【 义 8 】

图 8



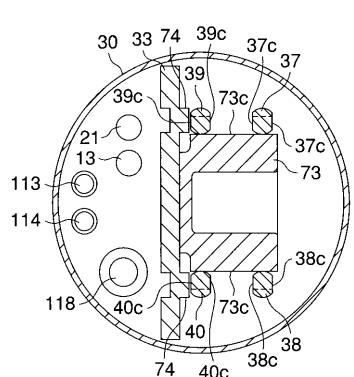
【 図 1 0 】

図 10



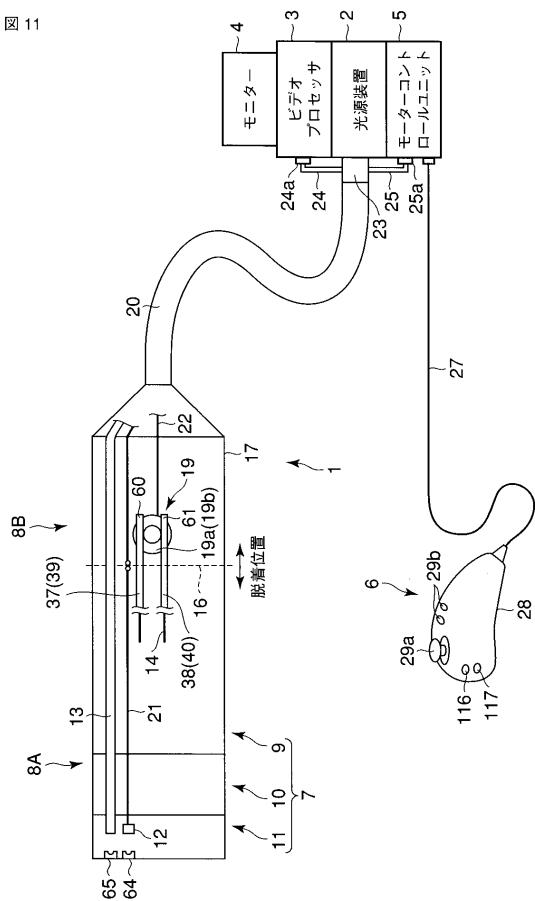
(9)

四



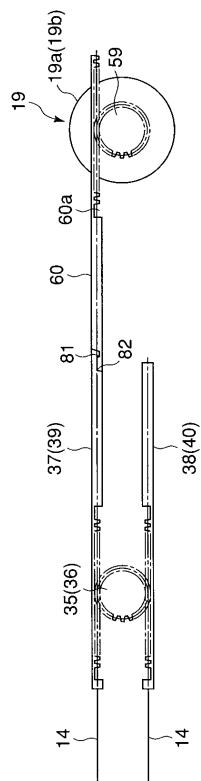
【図 1 1 】

图 11



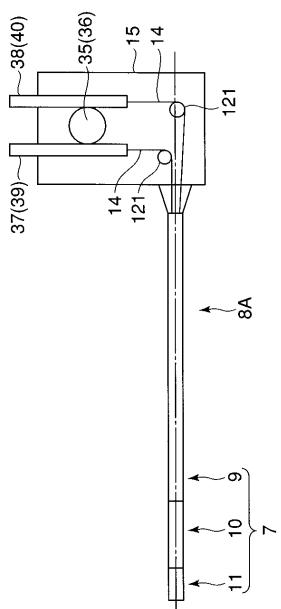
【 図 1 2 】

図 12



【図13】

図 13



フロントページの続き

(74)代理人 100084618

弁理士 村松 貞男

(74)代理人 100092196

弁理士 橋本 良郎

(72)発明者 佐藤 有亮

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリンパス株式会社内

(72)発明者 中村 周至

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリンパス株式会社内

(72)発明者 上野 晴彦

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリンパスメディカルシステムズ株式会社内

(72)発明者 池田 裕一

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) 2H040 DA11 DA14 DA17 DA21 DA42

4C061 FF11 HH32 HH47 JJ06

专利名称(译)	内视镜		
公开(公告)号	JP2007029167A	公开(公告)日	2007-02-08
申请号	JP2005213055	申请日	2005-07-22
[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	佐藤有亮 中村周至 上野晴彦 池田裕一		
发明人	佐藤 有亮 中村 周至 上野 晴彦 池田 裕一		
IPC分类号	A61B1/00 G02B23/24		
CPC分类号	A61B1/0016 A61B1/0052 A61B1/0057 A61B1/012 G02B23/2476		
FI分类号	A61B1/00.300.A A61B1/00.310.H G02B23/24.A A61B1/00.710 A61B1/005.523 A61B1/008.512		
F-TERM分类号	2H040/DA11 2H040/DA14 2H040/DA17 2H040/DA21 2H040/DA42 4C061/FF11 4C061/HH32 4C061/HH47 4C061/JJ06 4C161/FF11 4C161/HH32 4C161/HH47 4C161/JJ06		
代理人(译)	河野 哲 中村诚		
其他公开文献	JP2007029167A5 JP4794934B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

要解决的问题：减小插入部分的在近端侧的一部分和要从该部分附接/拆卸的部分的附接/拆卸部分的尺寸，并且将插入部分的近端侧的一部分以及附接/拆卸的部分附接到该部分。易于穿脱。驱动源单元8B可拆卸地连接至内窥镜部分8A的基端侧上的大直径部分15。当驱动源单元8B和大直径部分15连接时，大直径部分15的操作轴37至40与驱动源单元8B的驱动轴60和61接合以驱动驱动源单元8B。基于由力产生装置19产生的驱动力，驱动轴体60、61笔直地移动。由驱动轴60、61操作的操作轴37、39之一的操作是通过小齿轮35、36相对于另一个操作轴38、40的操作轴37、39之一的操作。弯曲操作线14通过沿与该方向相反的方向传递并向驱动源单元8B侧移动的致动轴的操作被拉动，弯曲部10弯曲。[选择图]图3

