

(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2005-204999

(P2005-204999A)

(43) 公開日 平成17年8月4日(2005.8.4)

(51) Int.Cl.<sup>7</sup>

A 61 B 19/00

A 61 B 1/00

B 25 J 1/00

B 25 J 19/06

F 1

A 61 B 19/00

A 61 B 1/00

B 25 J 1/00

B 25 J 19/06

502

300B

1/00

19/06

テーマコード(参考)

3 C 007

4 C 061

審査請求 未請求 請求項の数 5 O L (全 14 頁)

(21) 出願番号

特願2004-15671 (P2004-15671)

(22) 出願日

平成16年1月23日(2004.1.23)

(71) 出願人 000000376

オリンパス株式会社

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号

(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 100084618

弁理士 村松 貞男

(74) 代理人 100100952

弁理士 風間 鉄也

(72) 発明者 塩田 敏司

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

最終頁に続く

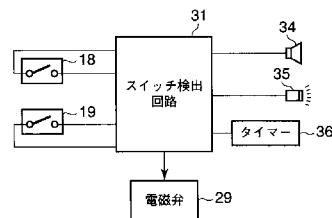
(54) 【発明の名称】医療器具保持装置

## (57) 【要約】

【課題】この発明は、簡便にして容易に関節の高精度な固定・解除操作を実現し得るようにすることにある。

【解決手段】多関節からなるアーム12a, 12b, 12cと、アームに設けられ医療器具としての内視鏡17を保持する保持部15と、少なくとも2つの入力手段としてのスイッチ18, 19と、前記スイッチ18, 19の操作信号に基づいて前記アームを制御する制御部としてのスイッチ検出回路31とを備えた医療器具保持装置において、スイッチ検出回路31は、前記スイッチのいずれか一つの操作信号が所定時間操作された場合、残りのスイッチの操作信号によって成立する動作を制限することを特徴とする。

【選択図】図4



**【特許請求の範囲】****【請求項 1】**

多関節からなるアームと、  
前記アームに設けられ医療器具を保持する保持部と、  
少なくとも2つの入力手段と、  
前記入力手段の操作信号に基づいて前記アームを制御する制御部と  
を備えた医療器具保持装置において、

前記制御部は、前記入力手段のいずれか一つの操作信号が所定時間操作された場合、残りの入力手段の操作信号によって成立する動作を制限することを特徴とする医療器具保持装置。

10

**【請求項 2】**

前記入力手段は、前記操作者が把持して前記アームを操作する保持部に設けられていることを特徴とする請求項1記載の医療器具保持装置。

**【請求項 3】**

前記制御部は、前記保持部に保持された医療器具を移動可能な状態と移動不能な状態に切替え可能であることを特徴とする請求項1または2記載の医療器具保持装置。

**【請求項 4】**

前記制御部は、前記入力手段の入力結果に基づいて動作を制限したとき、操作者に報知する報知手段を有していることを特徴とする請求項1～3のいずれかに記載の医療器具保持装置。

20

**【請求項 5】**

多関節からなるアームと、  
前記アームに設けられ医療器具を保持する保持部と、  
少なくとも2つの入力手段と、  
前記入力手段の操作信号に基づいて前記アームを制御する制御部と  
を備えた医療器具保持装置において、

前記制御部は、前記入力手段のいずれか一つの操作信号のみが所定時間操作された場合、操作者にその状態を報知する報知手段を有していることを特徴とする医療器具保持装置

。

30

**【発明の詳細な説明】****【技術分野】****【0001】**

この発明は、例えば脳神経外科における外科手術などに使用される内視鏡等の各種の医療器具を保持する医療器具保持装置に関する。

**【背景技術】****【0002】**

一般に、医療器具を支持する医療器具保持装置は、多関節アームに医療器具を保持する保持部を有し、関節部にアームの回動を固定・解除するブレーキが装備されたものが知られている（例えば、特許文献1参照。）。この医療器具保持装置は、例えば内視鏡を保持部に保持させて、観察したい術部に対向配置した状態で、その関節を固定することにより、内視鏡の視野がずれないため、手術を集中して行なえるので、効率よく手術を行なうことが可能となる。

40

**【0003】**

ところで、このような医療器具保持装置は、内視鏡が保持される保持部近傍に設けられる移動操作用の把持部を有する。関節のブレーキの固定・解除を行うため、図12に示すように内視鏡1の挿入軸に略直交させて把持部2を設けて、この把持部2に対して2個の操作スイッチ3a、3bを略対称に設けられる。この2つの操作スイッチ3a、3bは、例えば図13に示すように術者が把持部2を握り、その親指と人差し指で、同時に押圧操作された状態で、ブレーキが作動されて各関節の固定を解除する。つまり、2つの操作スイッチ3a、3bが同時に押された状態以外では、各関節の固定が解除されない構成とな

50

っており、手術中において、ブレーキ解除という誤操作に気を取られずに手術に集中することができる。

#### 【0004】

また、医療器具保持装置においては、その関節のブレーキが固定された状態において、術者のアームへの接触で動かないように、大きな固定力が要求され、その固定が解除されたフリー状態で、保持した医療器具を軽く移動可能に構成することが要求され、しかも、故障等を考慮して常に、ブレーキが固定された状態を維持するように設計されている。

#### 【特許文献1】特開2002-345831号公報

#### 【発明の開示】

##### 【発明が解決しようとする課題】

10

#### 【0005】

しかしながら、前述した医療器具保持装置では、例えば脳外科に適用する場合、周囲に各種の機材が配された手術室で、手術の進行に合わせて移動されることがあり、その周囲の機材を含めて移動させる際に、他の機材との干渉によって意図しない操作スイッチ3a, 3bが押されてしまう状態が起こり得る。

#### 【0006】

また、前述した医療器具保持装置を用いて手術を行う場合、操作スイッチ3a, 3bを備えるとともに、医療器具を保持する把持部2を含む多関節のアームはドレープによって覆われている。従って、手術中に医療器具を回動したり、アームを回動させると、ドレープが突っ張られてドレープによって操作スイッチ3a, 3bが押されてしまう状態が起こり得る。

20

#### 【0007】

このような場合、前述のように、せっかく2つの操作スイッチ3a, 3bを設け、これら操作スイッチ3a, 3bが同時に押された状態以外では、各関節の固定が解除されない構成としても、術者は常に操作スイッチ3a, 3bの状態を気にかけている必要があり、手術に集中できないという事情がある。

#### 【0008】

この発明は、前記事情に着目してなされたもので、その目的とするところは、簡易な構成で、且つ、簡便にして、容易に関節の高精度な固定・解除操作を実現し得るようにした医療器具保持装置を提供することにある。

30

#### 【課題を解決するための手段】

#### 【0009】

この発明は、前記目的を達成するために、請求項1は、多関節からなるアームと、前記アームに設けられ医療器具を保持する保持部と、少なくとも2つの入力手段と、前記入力手段の操作信号に基づいて前記アームを制御する制御部とを備えた医療器具保持装置において、前記制御部は、前記入力手段のいずれか一つの操作信号が所定時間操作された場合、残りの入力手段の操作信号によって成立する動作を制限することを特徴とする。

#### 【0010】

請求項2は、請求項1の前記入力手段は、前記操作者が把持して前記アームを操作する保持部に設けられていることを特徴とする。

40

#### 【0011】

請求項3は、請求項1または2の前記制御部は、前記保持部に保持された医療器具を移動可能な状態と移動不能な状態に切替え可能であることを特徴とする。

#### 【0012】

請求項4は、請求項1～3のいずれかに記載の前記制御部は、前記入力手段の入力結果に基づいて動作を制限したとき、操作者に報知する報知手段を有していることを特徴とする。

#### 【0013】

請求項5は、多関節からなるアームと、前記アームに設けられ医療器具を保持する保持部と、少なくとも2つの入力手段と、前記入力手段の操作信号に基づいて前記アームを制

50

御する制御部とを備えた医療器具保持装置において、前記制御部は、前記入力手段のいずれか一つの操作信号のみが所定時間操作された場合、操作者にその状態を報知する報知手段を有していることを特徴とする。

【発明の効果】

【0014】

この発明によれば、簡易な構成で、且つ、簡便にして容易に関節の高精度な固定・解除操作を実現し得るようにした医療器具保持装置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】

【0015】

以下、この発明の実施の形態を図面に基づいて説明する。

10

【0016】

図1～図5は、第1の実施形態を示す。図1及び図2に示すように、支持基部10は、例えば床やベッド等の取付体11に着脱自在に取り付けられる。この支持基部10には、アーム12a、12b、12cが、順に関節13a、13b、13cを介して回動自在に連結されている。そして、先端のアーム12aにはボールジョイント14を介して医療器具取付け用の保持部15が取付けられる。このボールジョイント14には、流体クラッチ28dが内蔵されている。この流体クラッチ28dは、制御手段を構成する制御ボックス16に電気的に接続され、この制御ボックス16を介して駆動制御される。即ち、流体クラッチ28dは、その流体圧の有無に応じてボールジョイント14の固定解除・位置固定を行う。

20

【0017】

保持部15には、患者を処置、観察するための医療器具として例えば内視鏡17が挿入されて支持される。また、この保持部15の上下部には入力手段としてマイクロスイッチからなる第1及び第2のスイッチ18、19が設けられている。この第1及び第2のスイッチ18、19は、前記制御ボックス16を介して前記ボールジョイント14の流体クラッチ28d及び前記関節13a～13cにそれぞれ後述するように配される流体クラッチに電気的に接続されている。

30

【0018】

次に、第1及び第2のスイッチ18、19の構造について説明すると、図2に示すように構成されている。即ち、前記保持部15には例えば内視鏡17が着脱自在に挿着される。そして、この保持部15の内視鏡取付け部位の近傍には、凹状の第1及び第2のスイッチ収容部20、21が互いに対向して設けられ、この第1及び第2のスイッチ収容部20、21には、第1及び第2のスイッチ18、19の操作方向が略逆になるように収容配置されている。これら第1及び第2のスイッチ18、19は、前記制御ボックス16に電気的に接続されている。

40

【0019】

このうち第1のスイッチ収容部20には、スイッチレバー22が第1のスイッチ18に對向してヒンジ23を介して回動自在に設けられ、このスイッチレバー22には、第1のばね部材24を介して時計方向（第1のスイッチ18のオン方向）に付勢力が付与されている。この第1のばね部材24の基端部には、操作力量調整操作部材25の先端部に調整自在に係合される。この操作力量調整操作部材25は、その中間部が保持部15に螺合調整自在に支持され、その基端部に操作部26が操作可能に保持部より突出して設けられる。これにより、操作力量調整操作部材25は、その回転操作により、第1のばね部材24に對向して移動され、該第1のばね部材24の付勢力を可変設定して、前記スイッチレバー22の操作力量を可変設定している。他方、前記第2のスイッチ収容部21には、凹形状のスイッチカバー26がばね部材27を介して前記第2のスイッチ19に對向して押圧操作自在に設けられている。

【0020】

また、前記関節13a、13b、13cには、空気圧の周知の流体クラッチ28a、28b、28cが内蔵された関節13a、13b、13cを介して順に連結されている。こ

50

の流体クラッチ 28a, 28b, 28c は、圧力が加わるとクラッチの固定が解除される構成となっている。なお、アーム 12a には、前記保持部 15 が、同様に流体クラッチ 28d が内蔵されるボールジョイント 14 を介して回動自在に連結されている。これらの流体クラッチ 28a, 28b, 28c, 28d は配管を介して電磁弁 29 に連結されている。電磁弁 29 は例えば手術室に設けられたガスボンベ等の図示しない流体圧力源 29a が接続されている。

#### 【0021】

さらに、前記第 1 及び第 2 のスイッチ 18, 19 は、図 3 に示すように、制御部 30 のスイッチ検出回路 31 に接続され、スイッチ検出回路 31 は判断回路 32 を介して駆動制御回路 33 に接続されている。この駆動制御回路 33 は電磁弁 29 に接続されている。

10

#### 【0022】

スイッチ検出回路 31 は第 1 及び第 2 のスイッチ 18, 19 のオン・オフ状態を検出し、両方が同時にオンされたことを判断回路 32 が判断したとき、駆動制御回路 33 に信号を出力し、駆動制御回路 33 は電磁弁 29 を開弁する駆動信号を出力するようになっている。電磁弁 29 が開弁されると、流体圧力源 29a から流体クラッチ 28a, 28b, 28c, 28d に流体圧力が加わり、流体クラッチ 28a, 28b, 28c, 28d が解除されて関節 13a, 13b, 13c 及びボールジョイント 14 がフリーとなるように構成されている。

#### 【0023】

従って、第 1 及び第 2 のスイッチ 18, 19 のうち、いずれか一方がオンの場合、判断回路 32 が片押しであると判断し、駆動制御回路 33 に信号を出力しないため、電磁弁 29 は閉弁状態にある。電磁弁 29 が閉弁状態であると、流体圧力源 29a から流体クラッチ 28a, 28b, 28c, 28d に流体圧力が加わらないため、流体クラッチ 28a, 28b, 28c, 28d が締結されて関節 13a, 13b, 13c はロックされている。

20

#### 【0024】

次に、制御部 30 について説明すると、図 4 に示すように、内視鏡 17 を保持する保持部 15 に設けられた入力手段としての第 1 のスイッチ 18 と第 2 のスイッチ 19 はスイッチ検出回路 31 に接続され、このスイッチ検出回路 31 は、電磁弁 29 に電気的に接続され、電磁弁 29 をオン・オフするようになっている。

#### 【0025】

スイッチ検出回路 31 には報知手段としてのブザー 34、LED 35 が接続され、さらに第 1 及び第 2 のスイッチ 18, 19 がオンされている時間を計測するタイマー 36 が接続されている。

30

#### 【0026】

次に、スイッチ検出回路 31 の作用を図 5 に示すフローチャートに基づいて説明する。ステップ S1 で、第 1 のスイッチ 18 が ON であるか否かを判断し、NO の場合には、ステップ S2 に移って第 2 のスイッチ 19 が ON であるか否かを判断し、NO の場合には、ステップ S3 に移って電磁弁 29 が OFF となる。さらに、ステップ S4 に移ってブザー 34 が OFF、ステップ S5 に移って LED 35 が OFF、さらに、ステップ S6 に移ってタイマー 36 がクリアされてスタートに戻る。

40

#### 【0027】

また、ステップ S1 で、YES の場合には、ステップ S7 に移って第 2 のスイッチ 19 が ON であるか否かを判断し、YES の場合には、ステップ S8 に移って電磁弁 29 が ON となる。さらに、ステップ S9 に移ってブザー 34 が OFF、ステップ S10 に移って LED 202 が OFF、さらに、ステップ S11 に移ってタイマー 36 がクリアされてスタートに戻る。

#### 【0028】

さらに、ステップ S2 で、YES の場合及びステップ S7 で NO の場合、ステップ S12 に移ってタイマー 36 が動作中であるか否かを判断する。ステップ S12 で、NO の場合には、ステップ S13 に移ってタイマー動作を開始する。次に、ステップ S14 に移っ

50

て電磁弁 29 が OFF となる。さらに、ステップ S15 に移ってブザー 34 が OFF、ステップ S16 に移って LED35 が OFF されてスタートに戻る。

【0029】

ステップ S12 で、YES の場合、つまりタイマー 36 が動作中であると判断すると、ステップ S17 に移ってタイマー 36 が、所定時間、例えば 3 秒以上経過したか否かを判断する。そして、ステップ S17 で、YES の場合には、ステップ S18 に移って電磁弁 29 が OFF、ステップ S19 に移ってブザー 34 が ON、ステップ S20 に移って LED35 が ON されてスタートに戻る。ステップ S17 で、NO の場合には、ステップ S14 に移って電磁弁 29 が OFF、ステップ S15 に移ってブザー 34 が OFF、ステップ S16 に移って LED35 が OFF されてスタートに戻る。

10

【0030】

つまり、第 1 及び第 2 のスイッチ 18, 19 のいずれか一方が ON されて所定時間（本実施形態では 3 秒）を経過した場合には、ブザー 34 及び LED35 が ON されて術者に異常であることを報知する。従って、手術中に内視鏡 17 を回動したり、アーム 12a、12b、12c を回動させた際に、ドレープが突っ張られてドレープによって第 1 及び第 2 のスイッチ 18, 19 のいずれか一方が押されてしまったり、他の機器との干渉によって意図しない第 1 及び第 2 のスイッチ 18, 19 のいずれか一方が ON されてしまう状態が起っても、報知手段により術者がその状態を認識できるため、常に気を配っている必要はない。

【0031】

図 6 及び図 7 は第 2 の実施形態を示し、図 6 に示すように、内視鏡 17 が保持される保持部近傍に設けられる移動操作用の保持部 15 に、アーム 12a, 12b, 12c における関節の流体クラッチの固定・解除を行うために、2 個の操作スイッチ 3a, 3b を略対称に設けるとともに、LED37 を設けたものである。この 2 つの操作スイッチ 3a, 3b は、術者が保持部 15 を握り、その親指と人差し指で、同時に押圧操作されたとき、流体クラッチが作動されて各関節の固定を解除する。つまり、2 つの操作スイッチ 3a, 3b が同時に押された状態以外では、各関節の固定が解除されない構成となっている。

20

【0032】

このように構成された医療器具支持装置においても、手術中に内視鏡 17 を回動したり、アーム 12a, 12b, 12c を回動させると、ドレープが突っ張られてドレープによって操作スイッチ 3a, 3b が押されてしまったり、他の機器との干渉によって意図しない操作スイッチ 3a, 3b が ON されてしまうことが考えられるため、図 7 に示すフローチャートに示すように構成したものである。

30

【0033】

すなわち、ステップ S21 で、操作スイッチ 3a が ON であるか否かを判断し、NO の場合には、ステップ S22 に移って操作スイッチ 3b が ON であるか否かを判断し、NO の場合には、ステップ S23 に移って電磁弁 29 が OFF となる。さらに、ステップ S24 に移って LED37 が OFF、さらに、ステップ S25 に移ってタイマー 36 がクリアされてスタートに戻る。

40

【0034】

また、ステップ S21 で、YES の場合には、ステップ S26 に移って操作スイッチ 3b が ON であるか否かを判断し、YES の場合には、ステップ S27 に移って電磁弁 29 が ON となる。さらに、ステップ S28 に移って LED37 が OFF、さらに、ステップ S29 に移ってタイマー 36 がクリアされてスタートに戻る。

【0035】

さらに、ステップ S22 で、YES の場合及びステップ S26 で NO の場合、ステップ S30 に移ってタイマー 36 が動作中であるか否かを判断する。ステップ S30 で、NO の場合には、ステップ S31 に移ってタイマー動作を開始する。次に、ステップ S32 に移って電磁弁 29 が OFF となる。さらに、ステップ S33 に移って LED37 が OFF されてスタートに戻る。

50

## 【0036】

ステップS30で、YESの場合、つまりタイマー36が動作中であると判断すると、ステップS34に移ってタイマー36が3秒以上経過したか否かを判断する。そして、ステップS34で、YESの場合には、ステップS35に移って電磁弁29がOFF、ステップS36に移ってLED37がONされる。さらに、ステップS37に移り、操作スイッチ3a,3bが両方ともOFFであるか否かを判断し、NOの場合には繰り返し判断し、YESの場合にはスタートに戻る。なお、ステップS34で、NOの場合には、ステップS32に移って電磁弁29がOFF、ステップS33に移ってLED37がOFFされてスタートに戻る。

## 【0037】

つまり、把持部15に設けた操作スイッチ3a,3bのいずれか一方がONされて所定時間（本実施形態では3秒）を経過した場合には、電磁弁29がOFF状態となり、アーム12a、12b、12cがロックされて不意に回動することはない。同時にLED37がONされて術者に異常であることを報知する。この状態は操作スイッチ3a,3bが両方同時にOFFになったときのみ解除される。

## 【0038】

図8～図10は第3の実施形態を示し、図8は医療器具保持装置の斜視図、図9は電動視野駆動部の斜視図、図10は制御回路のブロック図であり、第1の実施形態と同一構成部分は同一符号を付して説明を省略する。

## 【0039】

図8に示すように、先端のアーム12aにはボールジョイント14を介して保持部204が設けられ、この保持部204には内視鏡17が保持されている。保持部204には後述する電動視野駆動部204aが設けられ、内視鏡17をX軸、Y軸及びZ軸方向に移動して観察方向を変更できるようになっている。また、電動視野駆動部204aは制御ボックス205を介してフットスイッチ部206に接続されている。

## 【0040】

次に、図9に基づいて、保持部204、制御ボックス205及びフットスイッチ部206について説明する。制御ボックス205にはスイッチ検出回路207及びモータ制御回路208が設けられ、スイッチ検出回路207には電磁弁29が接続されている。さらに、スイッチ検出回路207にはフットスイッチ部206の内視鏡17を上下方向及び左右方向に移動するための4方向スイッチを有するジョイスティックスイッチ209と駆動スイッチ210が接続されている。

## 【0041】

保持部204には第1及び第2のスイッチ18、19及びLED211が設けられ、これらはスイッチ検出回路207に接続されている。さらに、保持部204にはX軸モータ212、Y軸モータ213及びZ軸モータ214が設けられ、これらはモータ制御回路208と接続され、前記電動視野駆動部204aを構成している。そして、ジョイスティックスイッチ209の操作によってモータ制御回路208は保持部204に設けられたX軸モータ212、Y軸モータ213及びZ軸モータ214を同時または選択的に駆動して内視鏡17の視野を移動できるようになっている。

## 【0042】

すなわち、電動視野駆動部204aは、図9に示すように、X軸ハウジング212a、Y軸ハウジング213a及びZ軸ハウジング214aが設けられている。X軸ハウジング212aにはX軸モータ212が取付けられ、このモータ軸にはピニオンギア215が設けられている。このピニオンギア215にはX軸ラック215aが噛合され、このX軸ラック215aはX軸ハウジング212aにX軸方向に摺動自在に設けられている。

## 【0043】

X軸ラック215aにはY軸ハウジング213aが設けられている。Y軸ハウジング213aにはY軸モータ213が取付けられ、このモータ軸にはピニオンギア216が設けられている。このピニオンギア216にはY軸ラック216aが噛合され、このY軸ラッ

10

20

30

40

50

ク216aはY軸ハウジング213aにY軸方向に摺動自在に設けられている。

【0044】

Y軸ラック216aにはZ軸ハウジング214aが設けられている。Z軸ハウジング214aにはZ軸モータ214が取付けられ、このモータ軸にはピニオンギア217が設けられている。このピニオンギア217にはZ軸ラック217aが噛合され、このZ軸ラック217aはZ軸ハウジング214aにZ軸方向に摺動自在に設けられている。そして、Z軸ラック217aに内視鏡17が保持されている。

【0045】

前述した構成によれば、第1及び第2のスイッチ18、19は、術者が保持部204を握り、例えば、親指と人差し指で、同時に押圧操作されたとき、スイッチ検出回路207を介して電磁弁29が作動されて各関節の流体クラッチの固定を解除する。さらに、第1及び第2のスイッチ18、19が同時に押された状態以外では、スイッチ検出回路207により、各関節の固定が解除されない構成となっている。また、片側のスイッチのみが所定時間(3s)以上ONされ続けると、スイッチ検出回路207からの信号でLED211が点灯し、術者に異常を知らせるのは第2の実施形態と同様である。

【0046】

また、フットスイッチ部206のジョイスティックスイッチ209を操作して方向を定めた後、駆動スイッチ210をオンすると、電動視野駆動部204aが駆動するようになっている。そして、ジョイスティックスイッチ209と駆動スイッチ210とが同時にオン操作されたとき、スイッチ検出回路207及びモータ制御回路208を介して電動視野駆動部204aのX軸モータ212、Y軸モータ213及びZ軸モータ214が駆動される。さらに、ジョイスティックスイッチ209と駆動スイッチ210の片側のみが所定時間以上ONされ続けた状態では、スイッチ検出回路207からの信号によってLED211が点灯して術者に報知するとともに、電動視野駆動部204aのX軸モータ212、Y軸モータ213及びZ軸モータ214が駆動不能にロックされて視野を変更できない構成となっている。

【0047】

図11は第3の実施形態の変形例を示し、内視鏡17を保持する保持部204にジョイスティックスイッチ209と駆動スイッチ210とを設け、保持部204を把持しながらジョイスティックスイッチ209と駆動スイッチ210を操作可能としたものである。この変形例によれば、フットスイッチ部206が不要となり、構成の簡素化を図ることができる。

【0048】

なお、前記各実施形態では、医療器具として内視鏡を用いて構成した場合で説明したが、これに限ることなく、各種の処置具を含む医療器具の支持構造として用いることが可能で、略同様の効果を期待することができる。

【0049】

また、前記各実施形態では、3関節のアーム構造に適用した場合で説明したが、この数に限ることなく、各種のアーム構造においても適用可能であり、略同様の効果を期待することができる。

【0050】

よって、この発明は、前記実施形態に限ることなく、その他、実施段階ではその要旨を逸脱しない範囲で種々の変形を実施し得ることが可能である。さらに、前記実施形態には、種々の段階の発明が含まれており、開示される複数の構成要件における適宜な組合せにより種々の発明が抽出され得る。

【0051】

例えば実施形態に示される全構成要件から幾つかの構成要件が削除されても、発明が解決しようとする課題の欄で述べた課題が解決でき、発明の効果で述べられている効果が得られる場合には、この構成要件が削除された構成が発明として抽出され得る。

【0052】

10

20

30

40

50

また、この発明は、前記各実施形態によれば、次のような構成を得ることもできる。

【0053】

(付記1) 多関節からなるアームと、前記アームに設けられ医療器具を保持する保持部と、少なくとも2つの入力手段と、前記入力手段の操作信号に基づいて前記アームを制御する制御部とを備えた医療器具保持装置において、前記制御部は、前記入力手段のいずれか一つの操作信号が所定時間操作された場合、残りの入力手段の操作信号によって成立する動作を制限することを特徴とする医療器具保持装置。

【0054】

(付記2) 前記入力手段は、前記操作者が把持して前記アームを操作する保持部に設けられていることを特徴とする付記1記載の医療器具保持装置。

10

【0055】

(付記3) 前記制御部は、前記保持部に保持された医療器具を移動可能な状態と移動不能な状態に切替え可能であることを特徴とする付記1または2記載の医療器具保持装置。

【0056】

(付記4) 前記制御部は、前記入力手段の入力結果に基づいて動作を制限したとき、操作者に報知する報知手段を有していることを特徴とする付記1~3のいずれかに記載の医療器具保持装置。

【0057】

(付記5) 前記入力手段は、スイッチレバーを有するマイクロスイッチであることを特徴とする付記1記載の医療器具保持装置。

20

【0058】

(付記6) 前記報知手段は、ブザーまたはLEDまたはこれらの組合せであることを特徴とする付記4記載の医療器具保持装置。

【0059】

(付記7) 多関節からなるアームと、前記アームに設けられ医療器具を保持する保持部と、前記保持部に設けられ前記医療器具をX軸、Y軸及びZ軸方向に移動可能に保持する電動駆動部と、前記電動駆動部を操作する操作部とを具備したことを特徴とする医療器具保持装置。

【0060】

(付記8) 前記医療器具は、内視鏡であり、前記電動駆動部によって視野移動が可能であることを特徴とする付記7記載の医療器具保持装置。

30

【0061】

(付記9) 前記電動駆動部は、X軸モータ、Y軸モータ及びZ軸モータを備え、これらモータが同時または選択的に駆動されることを特徴とする付記7記載の医療器具保持装置。

【0062】

(付記10) 前記操作部は、駆動スイッチと4方向スイッチを備えたフットスイッチ部であり、前記駆動スイッチと4方向スイッチが同時にオンされたときには、前記電動駆動部を駆動し、前記スイッチのいずれか一方が所定時間オンされたときには前記電動駆動部をロックする制御部を備えていることを特徴とする付記7記載の医療器具保持装置。

40

【0063】

(付記11) 前記操作部は、前記医療器具を保持する保持部に、駆動スイッチと4方向スイッチを備え、前記駆動スイッチと4方向スイッチが同時にオンされたときには、前記電動駆動部を駆動し、前記スイッチのいずれか一方が所定時間オンされたときには前記電動駆動部をロックする制御部を備えていることを特徴とする付記7記載の医療器具保持装置。

【0064】

(付記12) 多関節からなるアームと、前記アームに設けられ医療器具を保持する保持部と、少なくとも2つの入力手段と、前記入力手段の操作信号に基づいて前記アームを制御する制御部とを備えた医療器具保持装置において、前記制御部は、前記入力手段のいず

50

れか一つの操作信号のみが所定時間操作された場合、操作者にその状態を報知する報知手段を有していることを特徴とする医療器具保持装置。

【0065】

(付記13)前記報知手段は、ブザーまたはLEDまたはこれらの組合せであることを特徴とする付記12記載の医療器具保持装置。

【図面の簡単な説明】

【0066】

【図1】この発明の第1の実施形態に係る医療器具保持装置の構成を示した斜視図。

【図2】同実施形態を示し、保持部の一部を断面した側面図。

10

【図3】同実施形態の制御部のブロック図。

【図4】同実施形態の制御部のブロック図。

【図5】同実施形態のフローチャート図。

【図6】この発明の第2の実施形態を示し、保持部の斜視図。

【図7】同実施形態のフローチャート図。

【図8】この発明の第3の実施形態を示す医療器具保持装置の斜視図。

【図9】同実施形態の電動視野駆動部の斜視図。

【図10】同実施形態の制御回路のブロック図。

【図11】同実施形態の変形例を示す保持部の斜視図。

【図12】従来の保持部の斜視図。

【図13】従来の保持状態におけるスイッチとの位置関係を示した図。

20

【符号の説明】

【0067】

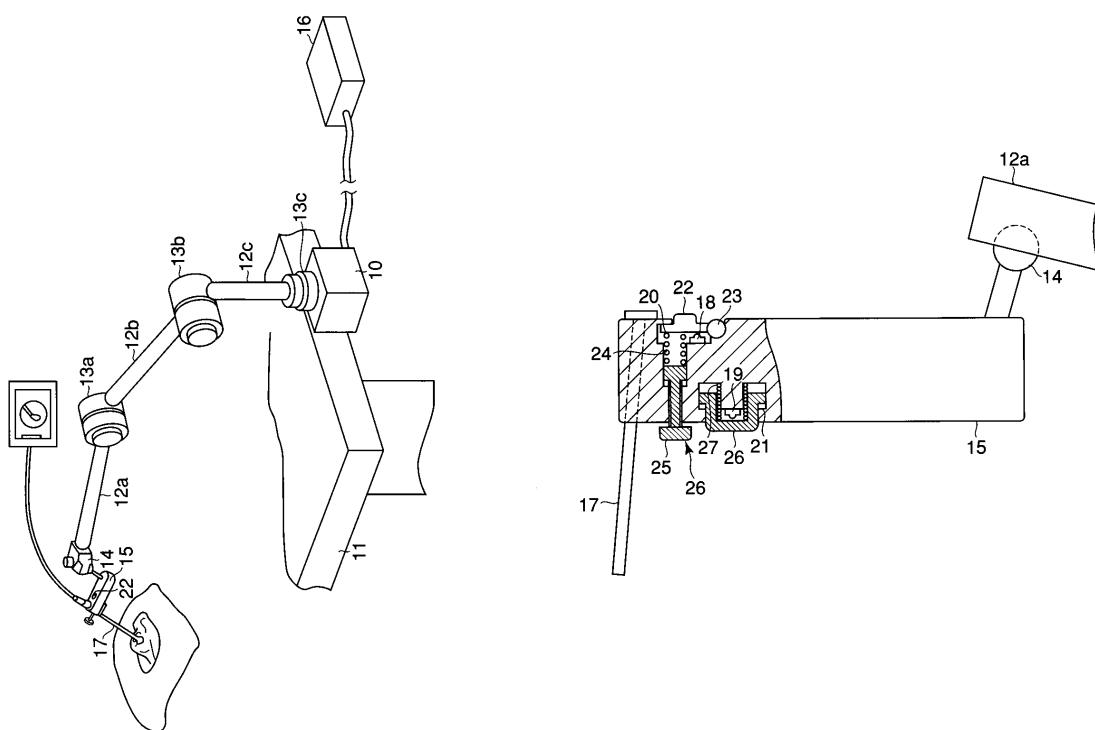
12a、12b、12c...アーム、13a、13b、13c...関節、15...保持部、1

6...制御ボックス、17...内視鏡(医療器具)、20...第1のスイッチ(入力手段)、2

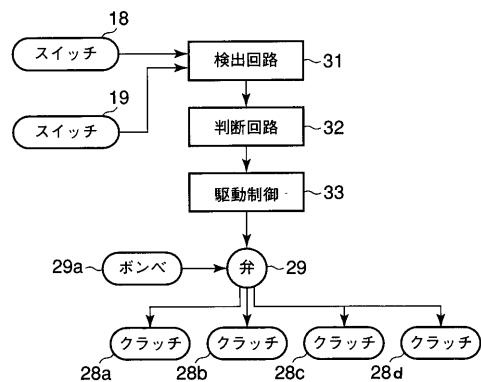
1...第2のスイッチ(入力手段)、200...スイッチ検出回路(制御部)

【図1】

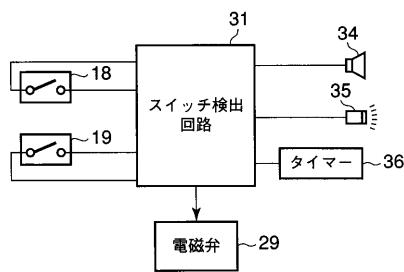
【図2】



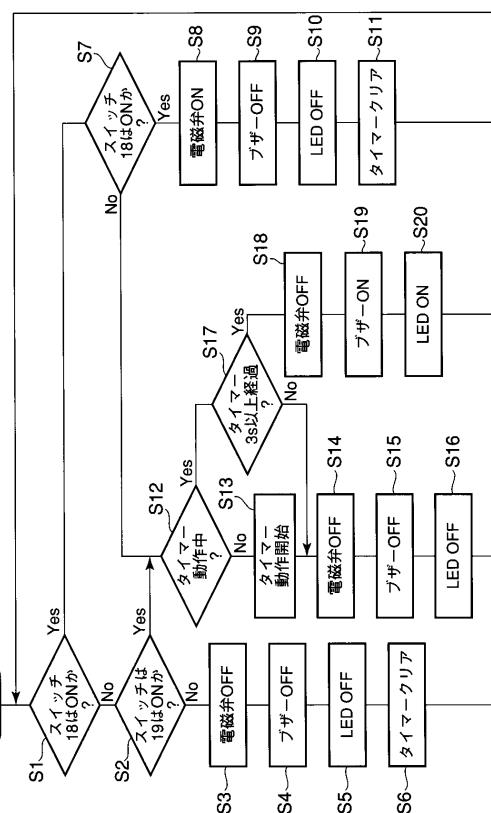
【図3】



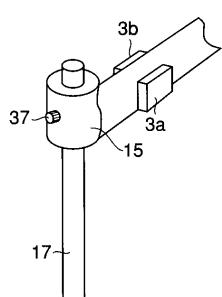
【図4】



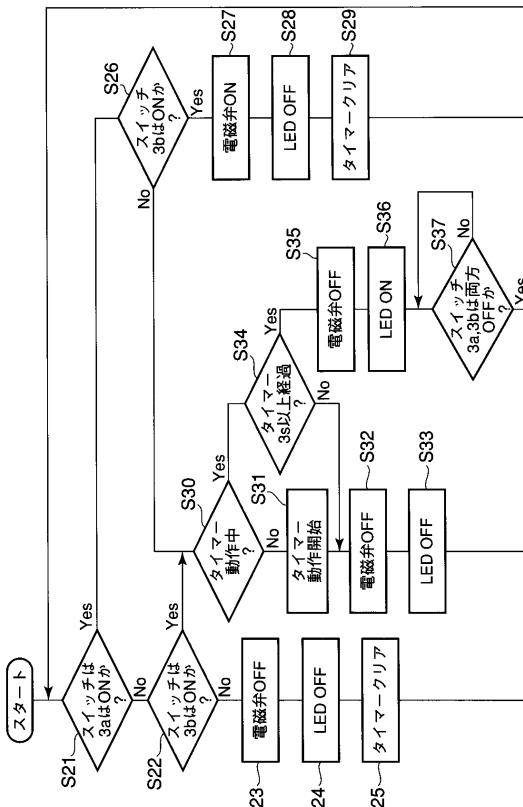
【図5】



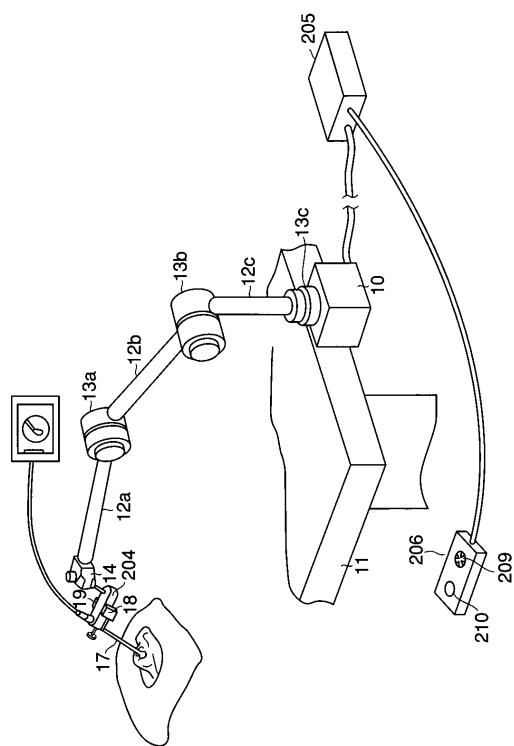
【図6】



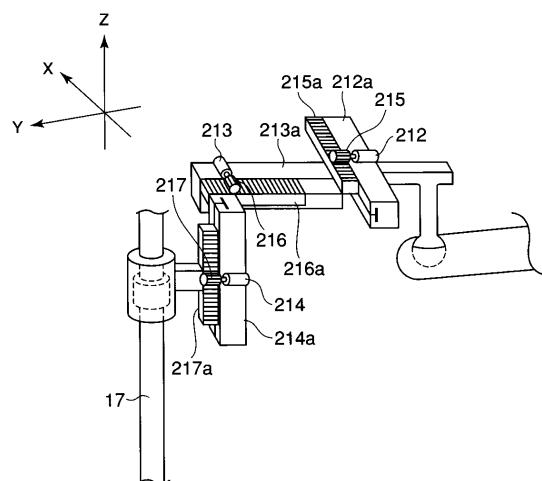
【図7】



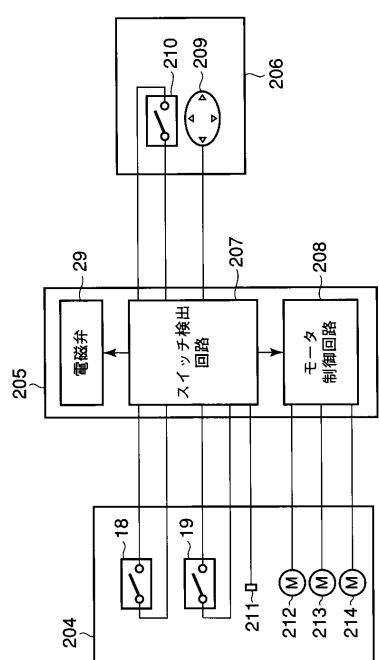
【図8】



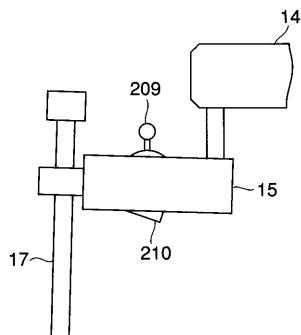
【図9】



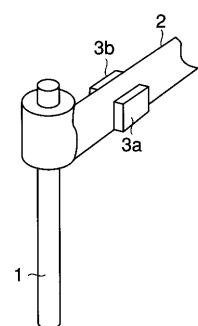
【図10】



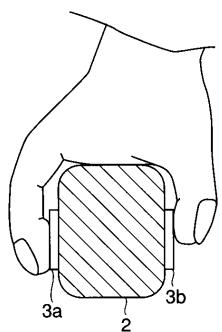
【図11】



【図12】



【図13】



---

フロントページの続き

(72)発明者 中西 一仁  
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 植田 昌章  
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 大塚 聰司  
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

F ターム(参考) 3C007 AS35 BS29 BT06 BT15 CT05 CV08 CW08 CX05 CX07 HS27  
HT22 HT39 MS12 MS30 XF01 XF03 XF06 XF09  
4C061 GG13 JJ11

专利名称(译)	医疗器具保持装置		
公开(公告)号	<a href="#">JP2005204999A</a>	公开(公告)日	2005-08-04
申请号	JP2004015671	申请日	2004-01-23
[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		
[标]发明人	塙田 敬司 中西一仁 植田 昌章 大塙 聰司		
发明人	塙田 敬司 中西 一仁 植田 昌章 大塙 聰司		
IPC分类号	B25J1/00 A61B1/00 A61B17/00 A61B19/00 B25J19/06		
CPC分类号	A61B34/75 A61B34/74 A61B90/50 A61B2017/00367 A61B2090/0801		
FI分类号	A61B19/00.502 A61B1/00.300.B B25J1/00 B25J19/06 A61B1/00.650 A61B1/00.654 A61B34/30 A61B90/50		
F-TERM分类号	3C007/AS35 3C007/BS29 3C007/BT06 3C007/BT15 3C007/CT05 3C007/CV08 3C007/CW08 3C007/CX05 3C007/CX07 3C007/HS27 3C007/HT22 3C007/HT39 3C007/MS12 3C007/MS30 3C007/XF01 3C007/XF03 3C007/XF06 3C007/XF09 4C061/GG13 4C061/JJ11 3C707/AS35 3C707/BS29 3C707/BT06 3C707/BT15 3C707/CT05 3C707/CV08 3C707/CW08 3C707/CX05 3C707/CX07 3C707/HS27 3C707/HT22 3C707/HT39 3C707/MS12 3C707/MS30 3C707/XF01 3C707/XF03 3C707/XF06 3C707/XF09 4C161/GG13 4C161/JJ11		
代理人(译)	河野 哲		
其他公开文献	<a href="#">JP4472365B2</a>		
外部链接	<a href="#">Espacenet</a>		

### 摘要(译)

要解决的问题：简单，容易地进行高精度的关节固定/释放操作。

ŽSOLUTION：该医疗器械保持装置包括：多关节臂12a，12b，12c；保持部分15设置在臂上以保持内窥镜17作为医疗器械；至少两个开关18,19作为输入装置；开关检测电路31作为控制部分，用于根据开关的操作信号控制臂。在开关检测电路31中，当开关的操作信号之一被操作预定时间时，由另一个开关的操作信号建立的操作受到限制。Ž

