

(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2016-27880

(P2016-27880A)

(43) 公開日 平成28年2月25日(2016.2.25)

(51) Int.Cl.

A61B 1/00
GO2B 23/24(2006.01)
(2006.01)

F 1

A 61 B
G O 2 B1/00
23/243 0 0 Y
B

テーマコード(参考)

2 H 0 4 0
4 C 1 6 1

審査請求 有 請求項の数 4 O L (全 12 頁)

(21) 出願番号 特願2015-187242 (P2015-187242)
 (22) 出願日 平成27年9月24日 (2015.9.24)
 (62) 分割の表示 特願2014-54054 (P2014-54054)
 の分割
 原出願日 平成24年9月24日 (2012.9.24)
 (31) 優先権主張番号 特願2011-245690 (P2011-245690)
 (32) 優先日 平成23年11月9日 (2011.11.9)
 (33) 優先権主張国 日本国 (JP)

(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 100076233
 弁理士 伊藤 進
 (74) 代理人 100101661
 弁理士 長谷川 靖
 (74) 代理人 100135932
 弁理士 篠浦 治
 (72) 発明者 吉野 真広
 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 舟窪 朋樹
 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

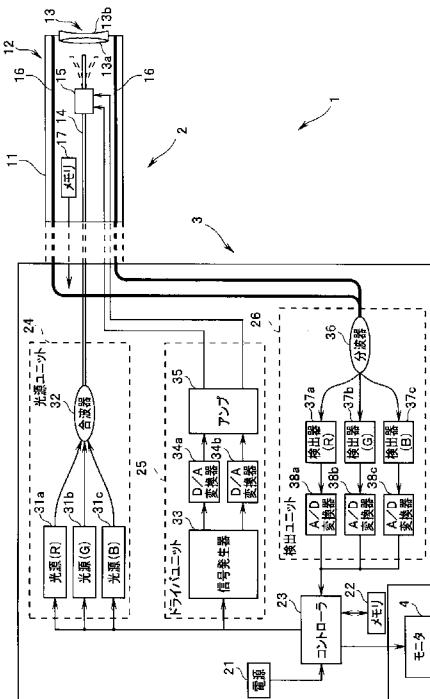
(54) 【発明の名称】 内視鏡

(57) 【要約】 (修正有)

【課題】 温度変化の影響を低減し照明ファイバを安定して駆動させることができる内視鏡装置を提供する。

【解決手段】 被検体内に挿通される細長な挿入部11と、挿入部11の基端側から先端側へ挿通され被検体に照明光を照射する照明ファイバ14と、照明ファイバ14の自由端を揺動させるアクチュエータ15と、挿入部11の長手方向と平行となる方向に照明ファイバ14保持するフェルールとを有し、フェルールは基端面から先端面に至る間に貫通孔が設けられ、照明ファイバ14が貫通孔に挿通された状態においてフェルールの側面にアクチュエータ15を配置し、フェルールの少なくとも表面が導電素材により形成されている。

【選択図】 図1



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

被検体内に挿通される細長な挿入部と、
前記挿入部の基端側から先端側へ挿通され、前記被検体に照明光を照射する光学素子と
、
前記光学素子の自由端を揺動させる駆動部と、
前記挿入部の長手方向と平行となる方向に前記光学素子を保持する接合部材と、
を有し、
前記接合部材は、
当該接合部材の基端面から先端面に至る間ににおいて孔が設けられ、
前記光学素子が前記孔に挿通された状態において当該接合部材の側面に前記駆動部を配置し、
前記接合部材の少なくとも表面が導電素材により形成されている
ことを特徴とする内視鏡。 10

【請求項 2】

前記接合部材は、全部が導電素材により形成されていることを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡。 20

【請求項 3】

前記接合部材は、ニッケルにより形成されていることを特徴とする請求項 2 に記載の内視鏡。 20

【請求項 4】

前記接合部材は、前記表面に導電膜加工が施された非導電素材により形成されていることを特徴とする請求項 1 に記載の内視鏡。 20

【発明の詳細な説明】**【技術分野】****【0001】**

本発明は、内視鏡に関し、特に、照明ファイバの安定駆動を行うことができる内視鏡に関する。 30

【背景技術】**【0002】**

従来、走査型の内視鏡装置は、光源からの光を導光する照明ファイバの先端を走査させ、被検体からの戻り光を照明ファイバの周囲に配置された光ファイババンドルで受光し、経時的に検出した光強度信号を用いて画像化する。 30

【0003】

例えば、特許文献 1（特開 2009-212519 号公報）には、円筒形状の圧電素子の内部に照明ファイバを通し、圧電素子を 2 次元状に歪ませることにより、照明ファイバを共振させ、光を走査させている走査型の内視鏡装置が開示されている。 40

【0004】

しかしながら、この走査型の内視鏡装置は、圧電素子の外部に X Y 方向の各走査用に 4 分割した電極を円周上に設け、また、円筒内部にも GND 電極を設ける必要があるため、圧電素子に貫通孔を高精度で空ける必要があるが、圧電素子に貫通孔を高精度で空けることが困難であるという課題がある。 40

【0005】

そのため、特許文献 2（特表 2010-513949 号公報）には、圧電素子と照明用ファイバとの隙間にビーズ等の接着材を充填させ、圧電素子と照明用ファイバとを固定して一体化させる走査型の内視鏡装置が開示されている。 50

【0006】

しかしながら、特表 2010-513949 号公報に開示されている走査型の内視鏡装置は、ビーズ等の接着剤の体積が大いため、圧電素子の発熱、照明光の戻り光、外部環境変化等により温度変化の影響を受け易い。そのため、先端部の温度が上昇し、照明ファイ

バの走査軌跡が安定しないという問題がある。

【0007】

このような問題を解決するために、特許文献3（特開2011-4929号公報）には、挿入部の先端部の温度を検知し、フィードバック走査やアルゴリズム補正をかける内視鏡装置が提案されている。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0008】

【特許文献1】特開2009-212519号公報

10

【特許文献2】特表2010-513949号公報

【特許文献3】特開2011-4929号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0009】

しかしながら、特表2010-513949号公報に開示されている走査型の内視鏡装置は、先端部の温度を検知するために、先端部に温度センサを設ける必要があり、先端部が太径化するという問題がある。また、この走査型の内視鏡装置は、本体装置にフィードバック制御を行うための制御回路を設ける必要があり、装置のコストが増大するという問題がある。

【0010】

20

そのため、温度変化の影響を低減し照明ファイバを安定して駆動させるために、照明ファイバを固定する接着層を薄くする必要があった。

【課題を解決するための手段】

【0011】

本発明の一態様の内視鏡は、被検体内に挿通される細長な挿入部と、前記挿入部の基端側から先端側へ挿通され、前記被検体に照明光を照射する光学素子と、前記光学素子の自由端を揺動させる駆動部と、前記挿入部の長手方向と平行となる方向に前記光学素子を保持する接合部材と、を有し、前記接合部材は、当該接合部材の基端面から先端面に至る間において孔が設けられ、前記光学素子が前記孔に挿通された状態において当該接合部材の側面に前記駆動部を配置し、前記接合部材の少なくとも表面が導電素材により形成されている。

30

【図面の簡単な説明】

【0012】

【図1】第1の実施の形態に係る内視鏡を有する内視鏡装置の構成を示す図である。

【図2】第1の実施の形態に係るアクチュエータの断面図である。

【図3A】アクチュエータに供給される信号波形の例を説明するための図である。

【図3B】アクチュエータに供給される信号波形の例を説明するための図である。

【図4】照明ファイバの走査軌跡の例を説明するための図である。

【図5】アクチュエータの他の構成例を説明するための図である。

【図6】アクチュエータの他の構成例を説明するための図である。

40

【図7】第2の実施の形態に係る内視鏡を有する内視鏡装置の構成を示す図である。

【図8】第2の実施の形態に係るアクチュエータの断面図である。

【発明を実施するための形態】

【0013】

以下、図面を参照して本発明の実施の形態を説明する。

【0014】

(第1の実施の形態)

以下に、第1の実施の形態について説明する。

【0015】

まず、図1及び図2を用いて、第1の実施の形態の内視鏡を有する内視鏡装置の構成に

50

について説明する。

【0016】

図1は、第1の実施の形態に係る内視鏡を有する内視鏡装置の構成を示す図であり、図2は、第1の実施の形態に係るアクチュエータの断面図である。

【0017】

図1に示すように、内視鏡装置1は、照明光を走査させながら被検体に照射し、被検体からの戻り光を得る走査型の内視鏡2と、この内視鏡2に接続される本体装置3と、本体装置3で得られる被検体像を表示するモニタ4とを有して構成されている。

【0018】

内視鏡2は、所定の可撓性を備えたチューブ体を主体として構成され、生体内に挿通される細長な挿入部11を有する。挿入部11の先端側には、先端部12が設けられている。また、挿入部11の基端側は、図示しないコネクタ等が設けられており、内視鏡2は、このコネクタ等を介して、本体装置3と着脱自在に構成されている。

10

【0019】

先端部12の先端面には、照明レンズ13a及び13bにより構成される先端光学系13が設けられている。また、挿入部11の内部には、基端側から先端側へ挿通され、後述する光源ユニット24からの光を導光し、生体に照明光を照射する光学素子としての照明ファイバ14と、照明ファイバ14の先端側に設けられ、後述するドライバユニット25からの駆動信号に基づき、照明ファイバ14の先端を所望の方向に走査させるアクチュエータ15とが設けられている。このような構成により、照明ファイバ14によって導光された光源ユニット24からの照明光が被写体に照射される。

20

【0020】

また、挿入部11の内部には、挿入部11の内周に沿って基端側から先端側へ挿通され、被検体からの戻り光を受光する受光部としての検出ファイバ16が設けられている。検出ファイバ16の先端面は、先端部12の先端面の先端光学系13の周囲に配置される。この検出ファイバ16は、少なくとも2本以上のファイババンドルであってもよい。内視鏡2が本体装置3に接続された際に、検出ファイバ16は後述する分波器36に接続される。

30

【0021】

また、挿入部11の内部には、内視鏡2に関する各種情報を記憶したメモリ17が設けられている。メモリ17は、内視鏡2が本体装置3に接続された際に、図示しない信号線を介して、後述するコントローラ23に接続され、内視鏡2に関する各種情報がコントローラ23によって読み出される。

30

【0022】

本体装置3は、電源21と、メモリ22と、コントローラ23と、光源ユニット24と、ドライバユニット25と、検出ユニット26とを有して構成されている。

40

【0023】

光源ユニット24は、3つの光源31a、31b及び31cと、合波器32とを有して構成されている。

【0024】

ドライバユニット25は、信号発生器33と、デジタルアナログ（以下、D/Aという）変換器34a及び34bと、アンプ35とを有して構成されている。

【0025】

検出ユニット26は、分波器36と、検出器37a～37cと、アナログデジタル（以下、A/Dという）変換器38a～38cとを有して構成されている。

【0026】

電源21は、図示しない電源スイッチ等の操作に応じて、コントローラ23への電源の供給を制御する。メモリ22には、本体装置3全体の制御を行うための制御プログラム等が記憶されている。

50

【0027】

コントローラ 23 は、電源 21 から電源が供給されると、メモリ 22 から制御プログラムを読み出し、光源ユニット 24、ドライバユニット 25 の制御を行うとともに、検出ユニット 26 で検出された被写体からの戻り光の光強度の解析を行い、得られた被写体像をモニタ 4 に表示させる制御を行う。

【0028】

光源ユニット 24 の光源 31a、31b 及び 31c は、コントローラ 23 の制御に基づき、それぞれ異なる波長帯域の光、例えば、R（赤）、G（緑）、B（青）の波長帯域の光を合波器 32 に出射する。

【0029】

合波器 32 は、光源 31a、31b 及び 31c から出射された R、G、B の波長帯域の光を合波し、照明ファイバ 14 に出射する。 10

【0030】

ドライバユニット 25 の信号発生器 33 は、コントローラ 23 の制御に基づき、照明ファイバ 14 の先端を所望の方向、例えば、螺旋状に走査させるための駆動信号を出力する。具体的には、信号発生器 33 は、照明ファイバ 14 の先端を挿入部 11 の挿入軸に対して左右方向（X 軸方向）に駆動させる駆動信号を D/A 変換器 34a に出力し、挿入部 11 の挿入軸に対して上下方向（Y 軸方向）に駆動させる駆動信号を D/A 変換器 34b に出力する。

【0031】

D/A 変換器 34a 及び 34b は、それぞれ入力された駆動信号をデジタル信号からアナログ信号に変換し、アンプ 35 に出力する。アンプ 35 は、入力された駆動信号を増幅してアクチュエータ 15 に出力する。 20

【0032】

駆動部としてのアクチュエータ 15 は、アンプ 35 からの駆動信号に基づいて、照明ファイバ 14 の先端（自由端）を揺動させ、螺旋状に走査させる。これにより、光源ユニット 24 から照明ファイバ 14 に出射された光は、被検体に対して螺旋状に順次照射される。 30

【0033】

検出ファイバ 16 は、被検体の表面領域で反射された戻り光を受光し、受光した戻り光を分波器 36 に導光する。

【0034】

分波器 36 は、例えば、ダイクロイックミラー等であり、所定の波長帯域で戻り光を分波する。具体的には、分波器 36 は、検出ファイバ 16 により導光された戻り光を、R、G、B の波長帯域の戻り光に分波し、それぞれ検出器 37a、37b 及び 37c に出力する。

【0035】

検出器 37a、37b 及び 37c は、それぞれ R、G、B の波長帯域の戻り光の光強度を検出する。検出器 37a、37b 及び 37c で検出された光強度の信号は、それぞれ A/D 変換器 38、38b 及び 38c に出力される。 40

【0036】

A/D 変換器 38a～38c は、それぞれ検出器 37a～37c から出力された光強度の信号をアナログ信号からデジタル信号に変換し、コントローラ 23 に出力する。

【0037】

コントローラ 23 は、A/D 変換器 38a～38c からのデジタル信号に所定の画像処理を施して被写体像を生成し、モニタ 4 に表示する。

【0038】

ここで、挿入部 11 の内部に設けられたアクチュエータ 15 の詳細な構成について図 2 を用いて説明する。

【0039】

図 2 に示すように、照明ファイバ 14 と、アクチュエータ 15 との間には、接合部材と 50

してのフェルール41が配置されている。フェルール41は、光通信の分野で用いられる部材であり、材質はジルコニア（セラミック）、ニッケル等が用いられ、照明ファイバ14の外径（例えば、 $125\mu m$ ）に対して高精度（例えば、 $\pm 1\mu m$ ）での中心孔加工が容易に実現できる。

【0040】

フェルール41は、図2に示すように、四角柱であり、X軸方向に対して垂直な側面42a及び42cと、Y軸方向に対して垂直な側面42b及び42dとを有する。なお、フェルール41は、四角柱に限定されるものではなく、角柱であればよい。フェルール41の略中心には、照明ファイバ14の径に基づいた貫通孔41aが設けられ、中心孔加工が施され、照明ファイバ14が接着剤等により固定される。より具体的には、フェルール41は、貫通孔41aがフェルール41における近位端及び遠位端面の中心に位置するよう設けられ、光ファイバである照明ファイバ14を保持する。中心孔加工は、クリアランス（隙間）を極力小さくし、接着剤層を極力薄くする。また、接着剤は粘性の低いものを使用する。

10

【0041】

アクチュエータ15は、アクチュエータ15a～15dにより構成され、アクチュエータ15a～15dは、四角柱のフェルール41の各側面42a～42dにそれぞれ位置される。アクチュエータ15a～15dは、例えば、圧電素子（ピエゾ素子）であり、ドライバユニット25からの駆動信号に応じて伸縮する。特に、アクチュエータ15a及び15cは、D/A変換器34aからの駆動信号に応じて駆動し、アクチュエータ15b及び15dは、D/A変換器34bからの駆動信号に応じて駆動する。これにより、アクチュエータ15a～15dは、照明ファイバ14の先端を揺動させ、照明ファイバ14の先端を螺旋状に走査させる。なお、アクチュエータ15a～15dは、圧電素子に限定されるものではなく、例えば、電磁駆動するコイル等であってもよい。

20

【0042】

アクチュエータ15a～15dのGND電極は、フェルール41にニッケル等の導電素材を用いる場合、フェルール41自体をGND電極とする。また、アクチュエータ15a～15dのGND電極は、フェルール41にジルコニア等の非導電素材を用いる場合、フェルール41の表面に導電膜加工を施し、GND電極とする。

30

【0043】

このように、内視鏡2は、アクチュエータ15と照明ファイバ14間に高精度な中心孔加工を施した接合部材であるフェルール41を挿入することにより、照明ファイバ14とフェルール41との固定に必要な接着剤層を極力薄くし、温度変化の影響を極力低減し、照明ファイバ14の安定駆動を実現している。

【0044】

次に、このように構成された内視鏡装置1の作用について説明する。

【0045】

図3A及び図3Bは、アクチュエータ15に供給される信号波形の例を説明するための図であり、図4は、照明ファイバ14の走査軌跡の例を説明するための図である。

40

【0046】

図3Aは、D/A変換器34aからアンプ35を介して出力される駆動信号の信号波形である。この信号波形は、照明ファイバ14をX軸方向に駆動させるための駆動信号であり、アクチュエータ15a及び15cに供給される。

【0047】

また、図3Bは、D/A変換器34bからアンプ35を介して出力される駆動信号の信号波形である。この信号波形は、照明ファイバ14をY軸方向に駆動させるための駆動信号であり、アクチュエータ15b及び15dに供給される。

【0048】

このY軸方向の信号波形は、X軸方向の信号波形の位相を90°ずらした信号波形となっている。具体的には、X軸方向の信号波形とY軸方向の信号波形との位相差は、振動軸

50

数 N が偶数の場合には下記の（式1）、振動軸数 N が奇数の場合には下記の（式2）により算出される。

【0049】

位相差 = $360^\circ / (2 \times \text{振動軸数 } N)$ ……（式1）

位相差 = $360^\circ / \text{振動軸数 } N$ ……（式2）

本実施の形態では、振動軸数 N が 2（偶数：X 軸及び Y 軸）のため、上記（式1）から、位相差は 90° となる。

【0050】

このように、ドライバユニット 25 は、アクチュエータ 15a 及び 15c に出力する第1の駆動信号と、アクチュエータ 15b 及び 15d に出力する第2の駆動信号とを生成し、第1の駆動信号の位相と第2の駆動信号の位相との位相差を振動軸数 N に基づいて制御する制御部を構成する。

【0051】

信号波形は、図3A 及び図3B に示すように、時間 T1 から時間 T2 にかけて徐々に振幅が大きくなり、時間 T2 で最大の振幅値となる。そして、信号波形は、時間 T2 から時間 T3 にかけて徐々に振幅が小さくなり、時間 T3 で最小の振幅値となる。

【0052】

このときの照明ファイバ 14 の走査軌跡は、図4 に示す軌跡となる。照明ファイバ 14 の先端は、時間 T1 において、X 軸と Y 軸との交点 O の位置となる。そして、照明ファイバ 14 の先端は、時間 T1 から時間 T2 にかけて信号波形の振幅が大きくなると、交点 O から外側に螺旋状に走査され、時間 T2 において、例えば、Y 軸との交点 Y1 の位置となる。さらに、照明ファイバ 14 の先端は、時間 T2 から時間 T3 にかけて信号波形の振幅が小さくなると、図示を省略しているが、交点 Y1 から内側に螺旋状に走査され、時間 T3 において、交点 O の位置となる。

【0053】

以上のように、内視鏡 2 は、アクチュエータ 15 と照明ファイバ 14 間に高精度な中心孔加工を施した接合部材であるフェルール 41 を挿入するようにした。これにより、照明ファイバ 14 とフェルール 41 との固定に必要な接着剤層を薄くし、温度変化の影響を極力低減するようしている。

【0054】

よって、本実施の形態の内視鏡によれば、温度変化の影響を低減するために、照明ファイバを固定する接着層を薄くすることにより照明ファイバの安定駆動を行うことができる。

【0055】

（変形例）

ここで、アクチュエータの他の構成例について、図5 及び図6 を用いて説明する。

【0056】

図5 及び図6 は、アクチュエータの他の構成例を説明するための図である。

【0057】

図2 では、フェルール 41 の各側面 42a ~ 42d にアクチュエータ 15a ~ 15d を設けていたが、図5 では、フェルール 41 の側面 42a 及び 42b にアクチュエータ 15a 及び 15b を設けるようにしている。アクチュエータは、フェルール 41 の側面数 M が奇数の場合、M 個設ける必要があるが、フェルール 41 の側面数 M が偶数の場合、最低、側面数 M / 2 個設ければよい。本実施の形態では、側面数 M が 4 のため、最低 2 個のアクチュエータ、ここでは、アクチュエータ 15a 及び 15b を設ければよい。

【0058】

アクチュエータ 15a は、フェルール 41 の第1側面としての側面 42a に配置され、アクチュエータ 15b は、照明ファイバ 14 の軸方向に対して、側面 42a の点対称である側面 42c とは異なるフェルール 41 の第2側面としての側面 42b に配置される。より具体的には、2 個のアクチュエータ 15a 及び 15b は、X 軸に垂直な側面 42a 及び

10

20

30

40

50

4 2 c のいずれか一方と、Y 軸に垂直な側面 4 2 b 及び 4 2 d のいずれか一方とに配置する。

【0059】

このような構成により、図 2 によりも少ないアクチュエータ数で図 4 の走査軌跡を実現することができる。

【0060】

また、図 5 のアクチュエータ 15 a 及び 15 b が配置されていない側面 4 2 c 及び 4 2 d の形状については角柱に限定されるものではなく、例えば、図 6 に示すように、円筒形状としてもよい。

【0061】

(第 2 の実施の形態)

次に、第 2 の実施の形態について説明する。

【0062】

図 7 は、第 2 の実施の形態に係る内視鏡を有する内視鏡装置の構成を示す図であり、図 8 は、第 2 の実施の形態に係るアクチュエータの断面図である。なお、図 7 の内視鏡装置 1 a において、第 1 の実施の形態の内視鏡装置 1 と同一の構成については、同一の符号を付して説明を省略する。

【0063】

本実施の形態の内視鏡装置 1 a は、図 1 の内視鏡 2 及び本体装置 3 に代わり、それぞれ内視鏡 2 a 及び本体装置 3 a を用いて構成されている。内視鏡 2 a は、図 1 のアクチュエータ 15 に代わり、アクチュエータ 50 を用いて構成されている。また、本体装置 3 a は、図 1 のドライバユニット 25 に代わり、ドライバユニット 25 a を用いて構成されている。

【0064】

図 8 に示すように、照明ファイバ 14 と、アクチュエータ 50 との間には、接合部材としてのフェルール 51 が配置されている。フェルール 51 は、三角柱であり、A 軸に対して垂直な側面 52 a と、B 軸に対して垂直な側面 52 b と、C 軸に対して垂直な側面 53 c とを有する。フェルール 51 の略中心には、第 1 の実施の形態と同様に、照明ファイバ 14 の径に基づいた貫通孔 51 a が設けられ、中心孔加工が施され、照明ファイバ 14 が接着剤等により固定される。

【0065】

アクチュエータ 50 は、図 8 に示すように、照明ファイバ 14 の先端を A 軸方向に揺動させるアクチュエータ 50 a と、B 軸方向に揺動させるアクチュエータ 50 b と、C 軸方向に揺動させるアクチュエータ 50 c とにより構成される。アクチュエータ 50 a ~ 50 c は、それぞれフェルール 51 の側面 52 a ~ 52 c に配置される。

【0066】

ドライバユニット 25 a は、図 1 のドライバユニット 25 に対して D / A 変換器 34 c が追加され構成される。ドライバユニット 25 a の信号発生器 33 は、コントローラ 23 の制御に基づき、照明ファイバ 14 の先端を図 8 の A 軸方向に駆動させる駆動信号を D / A 変換器 34 a に出力し、B 軸方向に駆動させる駆動信号を D / A 変換器 34 b に出力し、C 軸方向に駆動させる駆動信号を D / A 変換器 34 c に出力する。

【0067】

D / A 変換器 34 a ~ 34 c は、それぞれ入力された駆動信号をデジタル信号からアナログ信号に変換し、アンプ 35 に出力する。アンプ 35 は、入力された駆動信号を增幅してアクチュエータ 50 に出力する。具体的には、アンプ 35 は、D / A 変換器 34 a から入力された駆動信号をアクチュエータ 50 a に供給し、D / A 変換器 34 b から入力された駆動信号をアクチュエータ 50 b に供給し、D / A 変換器 34 c から入力された駆動信号をアクチュエータ 50 c に供給する。本実施の形態の振動軸数 N が 3 (奇数 : A 軸、B 軸及び C 軸) のため、アクチュエータ 50 a ~ 50 c に供給される駆動信号の信号波形の位相差は、上述した(式 2)から、それぞれ 120° となる。即ち、アクチュエータ 50

10

20

30

40

50

b には、アクチュエータ 50 a に供給された信号波形に対して 120° 位相がずれた信号波形が供給され、アクチュエータ 50 c には、アクチュエータ 50 a に供給された信号波形に対して 240° 位相がずれた信号波形が供給される。これらの駆動信号がアクチュエータ 50 a ~ 50 c に供給されることにより、照明ファイバ 14 の先端を螺旋状に走査され、光源ユニット 24 から照明ファイバ 14 に出射された光は、被検体に対して螺旋状に順次照射される。

【 0068 】

ドライバユニット 25 の信号発生器 33 は、コントローラ 23 の制御に基づき、照明ファイバ 14 の先端を所望の方向、例えば、螺旋状に走査させるための駆動信号を出力する。具体的には、信号発生器 33 は、照明ファイバ 14 の先端を挿入部 11 の挿入軸に対して左右方向（X 軸方向）に駆動させる駆動信号を D/A 変換器 34 a に出力し、挿入部 11 の挿入軸に対して上下方向（Y 軸方向）に駆動させる駆動信号を D/A 変換器 34 b に出力する。

10

【 0069 】

D/A 変換器 34 a 及び 34 b は、それぞれ入力された駆動信号をデジタル信号からアナログ信号に変換し、アンプ 35 に出力する。アンプ 35 は、入力された駆動信号を増幅してアクチュエータ 15 に出力する。アクチュエータ 15 は、アンプ 35 からの駆動信号に基づいて、照明ファイバ 14 の先端を螺旋状に走査させる。これにより、光源ユニット 24 から照明ファイバ 14 に出射された光は、被検体に対して螺旋状に順次照射される。

20

【 0070 】

以上のように、内視鏡 2 a は、三角柱のフェルール 51 をアクチュエータ 15 と照明ファイバ 14 間に挿入している。フェルール 51 は、第 1 の実施の形態と同様に、高精度な中心孔加工を施すことができる。そのため、照明ファイバ 14 とフェルール 41 との固定に必要な接着剤層を薄くすることができ、温度変化の影響を低減することができる。

【 0071 】

よって、本実施の形態の内視鏡によれば、第 1 の実施の形態と同様に、温度変化の影響を低減するために、照明ファイバを固定する接着層を薄くすることにより照明ファイバの安定駆動を行うことができる。

【 0072 】

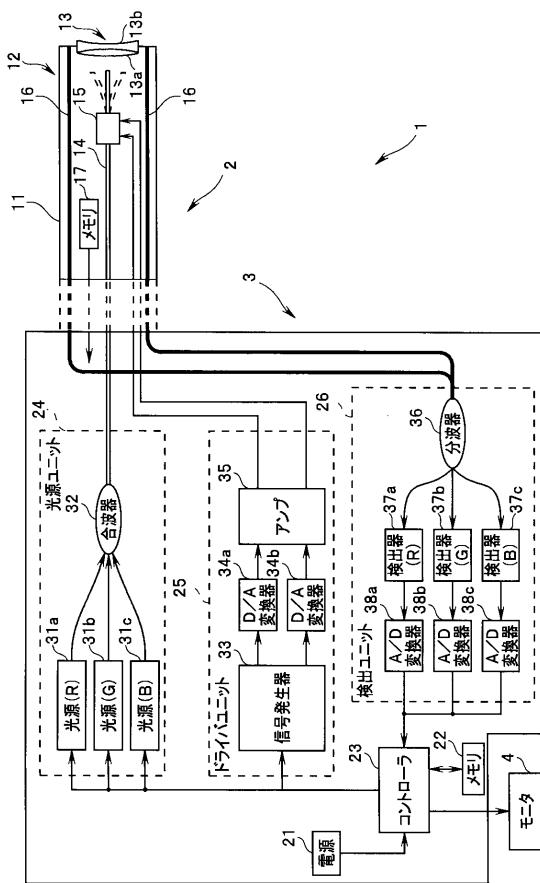
本発明は、上述した実施の形態及び変形例に限定されるものではなく、本発明の要旨を変えない範囲において、種々の変更、改変等が可能である。

30

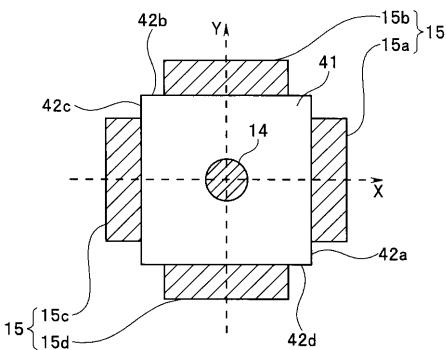
【 0073 】

本出願は、2011年11月9日に日本国に出願された特願 2011-245690 号公報を優先権主張の基礎として出願するものであり、上記の開示内容は、本願明細書、請求の範囲、図面に引用されたものとする。

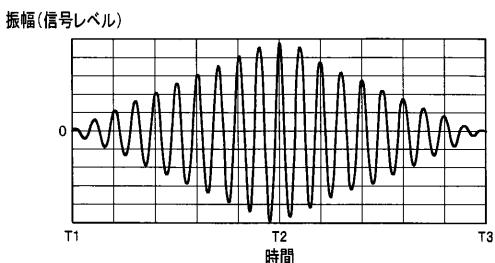
【 四 1 】



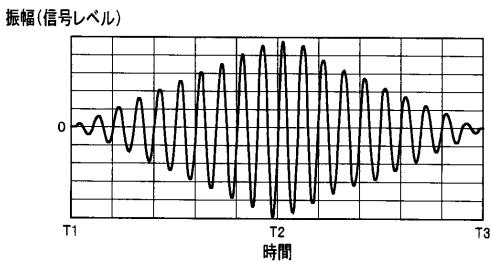
【 図 2 】



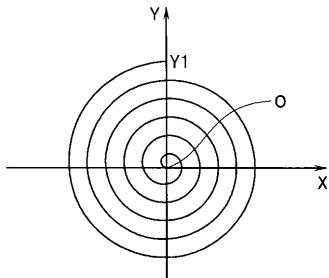
【 図 3 A 】



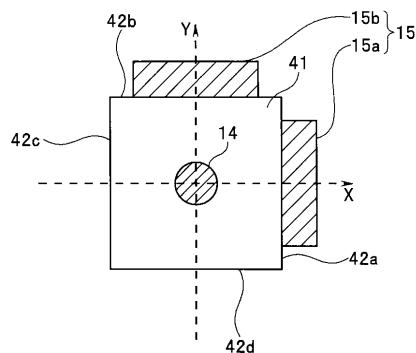
【 図 3 B 】



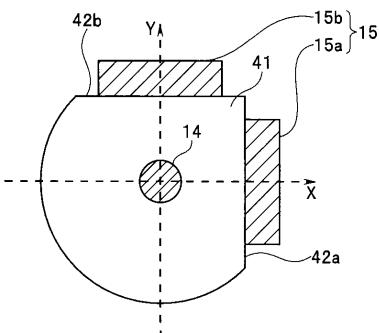
【 四 4 】



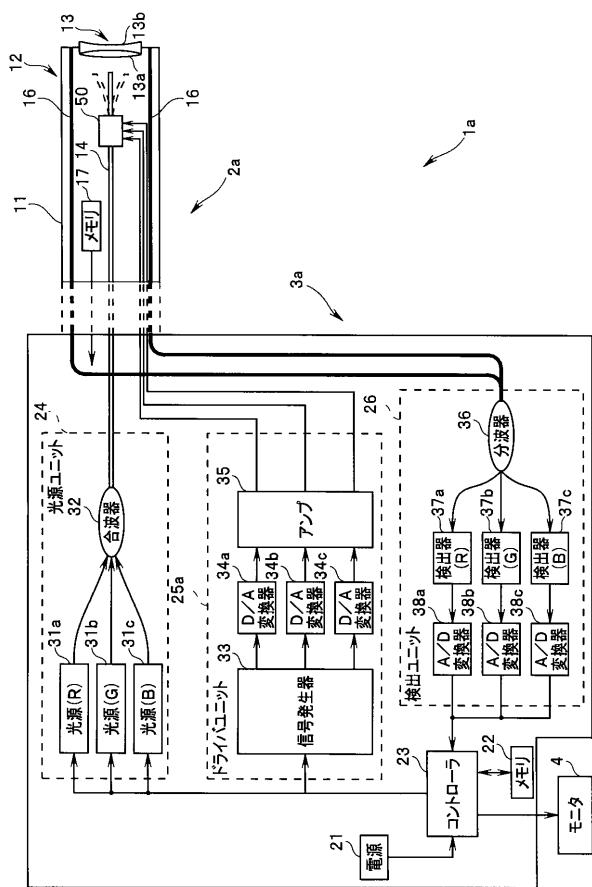
【 図 5 】



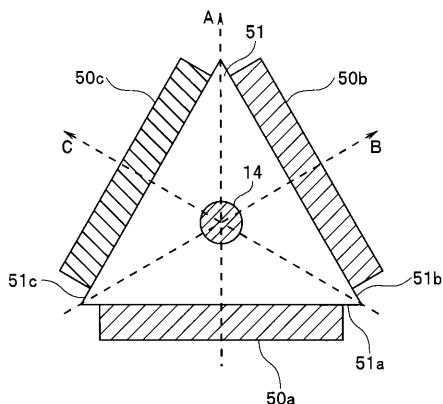
【 図 6 】



【図7】



【図8】



フロントページの続き

(72)発明者 嶋本 篤義
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 伊賀 靖展
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 雙木 満
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) 2H040 CA12 GA11
4C161 CC04 FF40 FF46 MM10 NN01 QQ07

专利名称(译)	内视镜		
公开(公告)号	JP2016027880A	公开(公告)日	2016-02-25
申请号	JP2015187242	申请日	2015-09-24
[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	吉野真広 舟窪朋樹 嶋本篤義 伊賀靖展 雙木満		
发明人	吉野 真広 舟窪 朋樹 嶋本 篤義 伊賀 靖展 雙木 満		
IPC分类号	A61B1/00 G02B23/24		
CPC分类号	A61B1/07 A61B1/00096 A61B1/00172 A61B1/00183 G02B23/2469 G02B26/103		
FI分类号	A61B1/00.300.Y G02B23/24.B A61B1/00.300.P A61B1/00.300.T A61B1/00.524 A61B1/00.715 A61B1/00.731 G02B23/26.C		
F-TERM分类号	2H040/CA12 2H040/GA11 4C161/CC04 4C161/FF40 4C161/FF46 4C161/MM10 4C161/NN01 4C161/QQ07		
代理人(译)	伊藤 进 長谷川 靖 ShinoUra修		
优先权	2011245690 2011-11-09 JP		
其他公开文献	JP6141375B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

解决的问题：提供一种内窥镜装置，该内窥镜装置能够通过减少温度变化的影响而稳定地驱动照明光纤。细长的插入部(11)插入到被检体内，照明纤维(14)从插入部(11)的基端侧向顶端侧插入，用照明光对被检体进行照明，以及照明纤维(14)的自由端。具有用于使套圈摆动的致动器15和用于在与插入部11的长度方向平行的方向上保持照明光纤14的套圈。套圈在基端面与前端面之间设有通孔。致动器15布置在插芯的侧面上，插芯14插入通孔中，并且插芯的至少表面由导电材料形成。[选型图]图1

(21)出願番号	特願2015-187242(P2015-187242)	(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
(22)出願日	平成27年9月24日(2015.9.24)	(74)代理人	100076233 弁理士 伊藤 進
(62)分割の表示	特願2014-54054(P2014-54054) の分割	(74)代理人	100101661 弁理士 長谷川 靖
(31)優先権主張番号	特願2011-245690(P2011-245690)	(74)代理人	100135932 弁理士 篠浦 治
(32)優先日	平成23年11月9日(2011.11.9)	(72)発明者	吉野 真広 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
(33)優先権主張国	日本国(JP)	(72)発明者	舟窪 朋樹 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