

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特 許 公 報(B2)

(11) 特許番号

特許第5052698号

(P5052698)

(45) 発行日 平成24年10月17日(2012.10.17)

(24) 登録日 平成24年8月3日(2012.8.3)

(51) Int.Cl.

F 1

A 6 1 B 1/00 (2006.01)

A 6 1 B 1/00 3 1 0 H

請求項の数 20 (全 18 頁)

(21) 出願番号 特願2011-515620 (P2011-515620)
 (86) (22) 出願日 平成22年11月8日 (2010.11.8)
 (86) 国際出願番号 PCT/JP2010/069829
 (87) 国際公開番号 W02011/062079
 (87) 国際公開日 平成23年5月26日 (2011.5.26)
 審査請求日 平成23年4月13日 (2011.4.13)
 (31) 優先権主張番号 特願2009-263175 (P2009-263175)
 (32) 優先日 平成21年11月18日 (2009.11.18)
 (33) 優先権主張国 日本国 (JP)

早期審査対象出願

(73) 特許権者 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4番2号
 (74) 代理人 100076233
 弁理士 伊藤 進
 (72) 発明者 梅本 義孝
 東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目4番2号 オ
 リンパスメディカルシステムズ株式会社内

審査官 小田倉 直人

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 医療装置

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

牽引されるワイヤを介して湾曲される湾曲部と、
 前記ワイヤを牽引駆動する駆動力量を発生する駆動部と、
 前記駆動部の駆動量を検知するための検知部と、
 前記駆動部の駆動力量を検出する駆動力量検出部と、
 前記湾曲部が所定角度まで湾曲された後、反対方向に湾曲される場合に該湾曲部が前記
 反対方向に復元しようと作用する動作特性を示す、前記湾曲部の湾曲量に対する前記駆動
 部の駆動力量及び駆動量の相関関係を含む情報を予め記憶する記憶部と、
 前記駆動量及び前記駆動力量と、前記記憶部に記憶された前記情報とに基づいて前記湾
 曲部の湾曲量を検出する湾曲量検出部と、
 前記駆動力量検出部の検出結果から、前記ワイヤの弛みの有無を判定する判定部と、
 前記判定部の判定結果に基づき、前記駆動部による駆動量を補正する補正部と、
 を具備することを特徴とする医療装置。

【請求項 2】

前記補正部は、前記判定部が前記ワイヤの弛み有りと判定した場合には、前記駆動部
 に対してワイヤの弛みを除去するように該駆動部を駆動すると共に、前記湾曲部の湾曲量
 の検出に用いる前記情報を、少なくとも前記弛みに対応する駆動量だけ補正することを特徴
 とする請求項 1 記載の医療装置。

【請求項 3】

10

20

前記駆動部はモータにより構成され、

前記駆動力量検出部は、前記モータの駆動信号の情報を用いて前記駆動力量としてのトルクを算出し、

前記湾曲量検出部は、前記モータの駆動量としての回転角、前記モータのトルクの絶対値 T 、及び前記記憶部の情報から前記湾曲部の湾曲角を検出し、

前記判定部は、前記トルクと予め設定されている正の閾値 T_{th} とを比較する比較部を有し、 $T < T_{th}$ であればワイヤが弛み有りと判定し、 $T > T_{th}$ であればワイヤは弛み無しと判定することを特徴とする請求項 1 記載の医療装置。

【請求項 4】

前記駆動部はモータにより構成され、

前記駆動力量検出部は、前記モータの駆動信号の情報を用いて前記駆動力量としてのトルクを算出し、

前記湾曲量検出部は、前記モータの駆動量としての回転角、前記モータのトルクの絶対値 T 、及び前記記憶部の情報から前記湾曲部の湾曲角を検出し、

前記判定部は、前記トルクと予め設定されている正の閾値 T_{th} とを比較する比較部を有し、 $T < T_{th}$ であればワイヤが弛み有りと判定し、 $T > T_{th}$ であればワイヤは弛み無しと判定することを特徴とする請求項 2 記載の医療装置。

【請求項 5】

前記湾曲量検出部は、前記情報を参照して前記回転角から対応する前記湾曲角を検出することを特徴とする請求項 3 記載の医療装置。

【請求項 6】

前記湾曲量検出部は、前記情報を参照して前記回転角から対応する前記湾曲角を検出することを特徴とする請求項 4 記載の医療装置。

【請求項 7】

さらに、前記湾曲部の湾曲角を検知するセンサを有し、前記補正部は、前記センサによる検知信号に基づいて前記モータの回転角を補正することを特徴とする請求項 3 記載の医療装置。

【請求項 8】

さらに、前記湾曲部の湾曲角に利用される前記検知部を構成する前記モータの回転角を検知するエンコーダによる検知信号と、前記センサによる検知信号とから一方を優先して利用する場合の設定を行う設定部を有することを特徴とする請求項 7 記載の医療装置。

【請求項 9】

さらに、前記トルクの絶対値 T が前記閾値 T_{th} 以上の状態から、該閾値 T_{th} を超える第 2 の閾値 T_{th2} 以上の値で、前記トルクの絶対値 T が小さくなる変化の発生を検出するトルク変化検出部を有することを特徴とする請求項 8 記載の医療装置。

【請求項 10】

前記設定部により、前記トルク変化検出部により前記トルクの絶対値 T が第 2 の閾値 T_{th2} 以上の値で小さくなる変化の発生を検出した場合には、前記センサによる検知信号を優先して利用する設定にすることを特徴とする請求項 9 記載の医療装置。

【請求項 11】

前記設定部により、高周波電源装置が高周波駆動信号を発生する環境の場合には、前記センサによる検知信号を利用しない設定にすることを特徴とする請求項 8 記載の医療装置。

【請求項 12】

さらに、前記記憶部は、前記モータを駆動した場合、各時刻で検出される前記回転角及び前記トルクを含むデータを時系列に記憶することを特徴とする請求項 3 記載の医療装置。

【請求項 13】

さらに、前記記憶部は、前記モータを駆動した場合、各時刻で検出される前記回転角及び前記トルクを含むデータを時系列に記憶することを特徴とする請求項 8 記載の医療装置

10

20

30

40

50

。

【請求項 1 4】

前記医療装置は、体腔内に挿入可能な挿入部の先端側に前記湾曲部が設けられた内視鏡、又は処置具を有することを特徴とする請求項 8 記載の医療装置。

【請求項 1 5】

前記医療装置は、体腔内に挿入可能な挿入部の先端側に前記湾曲部が設けられた内視鏡、又は処置具を有することを特徴とする請求項 1 2 記載の医療装置。

【請求項 1 6】

前記補正部は、前記判定部が前記ワイヤの弛み有りと判定した場合には、前記モータを前記ワイヤの弛みが無しとなるまで回転駆動すると共に、前記湾曲部の湾曲量の検出に用いる前記記憶部に記憶された前記情報を、前記弛み有りから弛み無しまで前記モータを回転駆動した回転角分、補正することを特徴とする請求項 1 2 記載の医療装置。

10

【請求項 1 7】

前記検知部は、前記挿入部の後端に設けられた操作部内に収納された前記駆動部を構成する前記モータの回転角を検知するエンコーダにより構成されることを特徴とする請求項 1 5 記載の医療装置。

【請求項 1 8】

前記記憶部の前記情報は、前記湾曲部が前記所定角度まで湾曲している場合に対応する前記湾曲部の湾曲量に対する前記駆動部の駆動力量及び駆動量の相関関係を更に含むことを特徴とする請求項 1 記載の医療装置。

20

【請求項 1 9】

さらに前記記憶部は、前記駆動部を駆動した場合、各時刻で検出される前記駆動量及び前記駆動力量を含むデータを時系列に記憶する請求項 1 8 記載の医療装置。

【請求項 2 0】

前記湾曲部を湾曲させる指示入力が入力される入力部と、前記入力部への入力時刻における前記駆動量及び前記駆動力量を前記記憶部から動作状態として取得し、前記動作状態と前記指示入力の湾曲方向及び湾曲角と前記情報を参照して、前記駆動部への駆動指令信号を決定する制御部を有する請求項 1 9 記載の医療装置。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

30

【0 0 0 1】

本発明は、湾曲部を電氣的に湾曲駆動する医療装置に関する。

【背景技術】

【0 0 0 2】

近年、湾曲可能な湾曲部を備えた各種の医療装置が開発されている。例えば、体内に挿入される挿入部の先端側に湾曲部を備えた内視鏡や処置具は、医療分野において広く用いられる。

また、内視鏡に設けられた処置具チャンネルに挿通した処置具を用いて体内の病変部等に対する処置が行われる。

また、内視鏡の観察下のもとで、処置具チャンネルを用いることなく、処置具による処置が行われる場合もある。

40

【0 0 0 3】

また、操作性を向上するために、湾曲部を電氣的に駆動する駆動手段（アクチュエータ）を備えた能動処置具等が実用化されている。湾曲部をその先端側に設けた能動処置具等の医療装置においては、湾曲部と駆動手段とをアングルワイヤ（以下、ワイヤと略記）を介して接続し、手元側に設けた駆動手段によってワイヤを牽引駆動することにより、先端側の湾曲部を駆動する構成が採用される。

このような構成にした場合、湾曲部と手元側の駆動手段との間の可撓性を有する細長の軸部内に挿通されたワイヤは、体腔内に屈曲された状態で挿入することができるようにするため、その構造上においてワイヤに弛みが発生することを完全に回避することが困難で

50

ある。また、その弛みのために、手元側の駆動手段の駆動量と、先端側の湾曲部の動作量とが一致しないことが発生する。

【 0 0 0 4 】

このため、例えば、第 1 の従来例としての日本国特開 2 0 0 0 - 3 0 0 5 1 1 号公報の内視鏡においては、ワイヤに発生する弛みを除去するために、ワイヤに働く張力を検出するテンションセンサを設け、このテンションセンサにより検出した張力情報を用いて弛みを制御する。

また、第 2 の従来例としての日本国特開 2 0 0 7 - 2 8 3 1 1 5 号公報の制御装置においては、操作指令に対する湾曲部を湾曲駆動する応答性を向上させるために、ワイヤが弛んでいる場合には、その弛みを除去する内容を開示している。

10

【 0 0 0 5 】

上記第 1 の従来例は、ワイヤの張力を検出するセンサを必要とする。また、第 2 の従来例も、ワイヤの張力を検出するセンサ、又はワイヤの移動量を検出するセンサが必要となる。

従って、第 1 の従来例及び第 2 の従来例は、適用できる構成が制約される。このため、このようなセンサを有しない場合にも広く適用できる医療装置が望まれる。

本発明は上述した点に鑑みてなされたもので、適用範囲が広く、ワイヤの弛みを補正して湾曲部を精度良く湾曲駆動することができる医療装置を提供することを目的とする。

【発明の開示】

【課題を解決するための手段】

20

【 0 0 0 6 】

本発明の医療装置は、牽引されるワイヤを介して湾曲される湾曲部と、前記ワイヤを牽引駆動する駆動力量を発生する駆動部と、前記駆動部の駆動量を検知するための検知部と、前記駆動部の駆動力量を検出する駆動力量検出部と、前記湾曲部が所定角度まで湾曲された後、反対方向に湾曲される場合に該湾曲部が前記反対方向に復元しようとする動作特性を示す、前記湾曲部の湾曲量に対する前記駆動部の駆動力量及び駆動量の相関関係を含む情報を予め記憶する記憶部と、前記駆動量及び前記駆動力量と、前記記憶部に記憶された前記情報とに基づいて前記湾曲部の湾曲量を検出する湾曲量検出部と、前記駆動力量検出部の検出結果から、前記ワイヤの弛みの有無を判定する判定部と、前記判定部の判定結果に基づき、前記駆動部による駆動量を補正する補正部と、を具備する。

30

【図面の簡単な説明】

【 0 0 0 7 】

【図 1】図 1 は本発明の第 1 の実施形態の処置具装置の構成を示すブロック図。

【図 2】図 2 は内視鏡と共に、そのチャンネル内に挿通される処置具を示す図。

【図 3】図 3 は処置具の概略の構成を示す図。

【図 4】図 4 は第 1 の実施形態により湾曲部を湾曲駆動する制御手順の 1 例を示すフローチャート。

【図 5】図 5 は処置具の駆動部と湾曲部等を簡略化したモデルを示す図。

【図 6】図 6 は図 5 のモデルを用いてモータを回転させて湾曲部を湾曲駆動した場合の代表的な湾曲状態を示す図。

40

【図 7】図 7 は図 5 のモデルを用いてモータを回転させて湾曲部を一方の湾曲角まで湾曲駆動した後、反対方向の湾曲角まで湾曲駆動させる動作を繰り返した場合のトルクの時間的変化の様子を示す図。

【図 8】図 8 は図 7 の場合に対応する回転角と湾曲角を示す説明図。

【図 9】図 9 は本発明の第 2 の実施形態の処置具装置の構成を示すブロック図。

【図 1 0】図 1 0 は補正部による補正動作の説明図。

【発明を実施するための最良の形態】

【 0 0 0 8 】

以下、図面を参照して本発明の実施形態を説明する。

(第 1 の実施形態)

50

図 1 に示すように本発明の医療装置の第 1 の実施形態の処置具装置 1 は、例えば図 2 に示す体腔内に挿入される内視鏡 2 の処置具チャンネル（以下、チャンネル）3 9 内に挿通されて使用され、湾曲部 1 1 を能動的に湾曲駆動する能動処置具（以下、単に処置具）3 を備える。

また、この処置具装置 1 は、この処置具 3 に接続され、処置具 3 に対する制御を行う制御装置 4 と、この制御装置 4 に接続され、操作者が指示入力操作を行う入力装置 5 を備える。この入力装置 5 は、図 2 に示す例では、処置具 3 の後端の把持部 6 に設けたジョイスティック装置 5 a により構成される。

【 0 0 0 9 】

処置具 3 は、チャンネル 3 9 内に挿通される細長で可撓性を有する軸部 7 と、この軸部 7 の先端に設けられた処置を行う処置部 8 と、軸部 7 の後端に設けられた駆動部 9 と、を有する。図 2 では、処置部 8 は、例えば患部等に穿刺することにより、生体組織を採取する生検針により構成される。また、図 2 では、駆動部 9 は、把持部 6 内に設けられている。

処置部 8 の後端位置に、能動機構としての湾曲可能な湾曲部 1 1 が設けられ、この湾曲部 1 1 は、該湾曲部 1 1 を湾曲させるアングルワイヤ（単にワイヤと略記）1 2 を介して駆動力を発生する駆動手段としての駆動部 9 と接続される。駆動部 9 は、発生した駆動力によって対となるワイヤ 1 2 の一方を牽引、他方を弛緩することにより、牽引駆動したワイヤ 1 2 側に湾曲部 1 1 を湾曲駆動する。

【 0 0 1 0 】

駆動部 9 には、この駆動部 9 の駆動位置を検知する（そして、その駆動量を検出するための）検知手段としてのエンコーダ 1 3 が設けてある。エンコーダ 1 3 は、ロータリエンコーダ、ポテンショメータ等により構成される。

制御装置 4 は、駆動部 9 を駆動する機能を持つ駆動部制御部（単に制御部と略記）1 4 と、エンコーダ 1 3 から出力される駆動部 9 の駆動位置の検知信号による駆動量と駆動力量とに基づいて、湾曲部 1 1 の湾曲量（湾曲角）を検出する湾曲量検出手段としての湾曲量検出部 1 5 とを有する。

なお、湾曲量検出部 1 5 は、以下に説明する記憶手段に記憶された情報をさらに参照して湾曲部 1 1 の湾曲量を検出する。つまり、湾曲量検出部 1 5 は、記憶手段に予め記憶された情報を参照して湾曲部 1 1 の湾曲角を推定により検出するため、湾曲量推定部とも言える。

【 0 0 1 1 】

この湾曲量検出部 1 5 は、エンコーダ 1 3 の検知信号から駆動部 9 の駆動量（動作量）を検出する駆動量検出部 1 5 a と、駆動部 9 を駆動する駆動信号（具体的には例えば電流値）から駆動部 9 の駆動力を検出する駆動力検出手段としての駆動力検出部 1 5 b とを有する。

本実施形態においては、後述するように駆動部 9 がモータにより構成されるため、エンコーダ 1 3 は、モータの回転位置又は回転角の検知信号を生成し、駆動量検出手段としての駆動量検出部 1 5 a は、駆動量としてモータの回転角を検出する。

また、この制御装置 4 は、駆動部 9 によって軸部 7 の先端側に設けた湾曲部 1 1 を湾曲するための動作特性又は動作パラメータ等の情報を記憶する記憶手段としての記憶部 1 6 を有する。

【 0 0 1 2 】

さらに、制御装置 4 は、駆動部 9 により湾曲部 1 1 を駆動した場合に、記憶部 1 6 の情報を参照して、ワイヤ 1 2 に発生する弛みを除去するように駆動制御を行うと共に、弛み（の除去前後）で動作状態（動作特性）が変わるため駆動部 9 による駆動を補正、より具体的には駆動部 9 の動作状態（動作特性）を補正する補正手段としての補正部 1 7 とを有する。

記憶部 1 6 は、ワイヤ 1 2 を牽引、弛緩して湾曲部 1 1 を湾曲駆動する駆動部 9 と、湾曲駆動される湾曲部 1 1 との（湾曲駆動の）動作特性又は動作パラメータの情報を予め記

10

20

30

40

50

憶する動作特性記憶部 16 a を有する。

この動作特性記憶部 16 a は、湾曲部 11 の湾曲角に対する駆動部 9 の駆動力量（モータの出力トルク）及び駆動量（回転角）の相関関係の情報を予め記憶している。

【0013】

従って、動作特性記憶部 16 a が記憶する動作特性の情報は、エンコーダ 13 の検知信号に基づくモータの回転角と、対応する湾曲部 11 の湾曲角との相関関係の情報を含むと共に、モータの出力トルク（以下、単にトルク）と、対応する湾曲部 11 の湾曲角との相関関係の情報を含む。

また、記憶部 16 は、駆動部 9 により湾曲部 11 を湾曲駆動した場合の駆動部 9 の動作状態（具体的には各時刻におけるモータのトルク及び回転角）、対応する湾曲部 11 の湾曲角を時系列（経時的）に記憶する状態記憶部 16 b を備えている。

操作者は、入力装置 5 から湾曲部 11 を湾曲させるための湾曲角の指示入力を行うことにより、指示入力された湾曲角が指示値として制御部 14 に入力される。

【0014】

制御部 14 は、記憶部 16 の動作特性記憶部 16 a の情報を読み取り、その情報を参照して指示値の湾曲角に対応した出力トルク及び回転角となるように駆動部 9 を構成するモータを駆動するための駆動信号を出力し、ワイヤ 12 を介して指示値の湾曲角となるように湾曲部 11 を湾曲駆動する。

また、補正部 17 は、駆動力量検出部 15 b による駆動力量の検出結果を時間的に監視することにより、ワイヤ 12 に弛みが発生しているか否か、つまり弛みの有無を判定する判定部 17 a を有する。また、補正部 17 は、駆動力量検出部 15 b の検出結果と、弛みの有無を判定するための情報（具体的にはトルクの閾値）とを比較する比較部 17 b を有する。なお、弛みの有無を判定するための情報（トルクの閾値）は、例えば記憶部 16 に予め記憶されている。

【0015】

判定部 17 a は、この比較部 17 b による比較結果により、弛みの有無を判定する。補正部 17 は、判定部 17 a により弛み有りと判定した場合には、駆動部 9 に対してワイヤ 12 の弛みを除去するように制御部 14 を介して駆動部 9 の駆動を制御する。なお、判定部 17 a が比較部 17 b を含む構成にしても良い。

また、補正部 17 は、弛みがあると、弛み無し状態で設定した回転角とは異なるため、駆動手段の駆動を補正（具体的には回転角を補正）する。

また、例えば補正部 17 は、駆動部 9 の動作状態及び湾曲部 11 の湾曲角の情報を記憶部 16 における状態記憶部 16 b に時系列に記憶するように制御する。このように動作状態の情報を時系列に記憶することにより、駆動部 9 の動作状態及び湾曲部 11 の湾曲角の状態を、各時刻において相互に関連付けて精度良く管理でき、湾曲部 11 を精度良く湾曲駆動することができるようにしている。

【0016】

なお、図 1 のブロック構成は、機能ブロックの 1 つの構成例を示すものであり、図示の構成例に限定されるものでない。例えば、制御部 14 が、湾曲量検出部 15 と、補正部 17 の機能を含む構成でも良い。

図 3 は、処置具 3 の具体的な構成例を示す。図 3 に示すように軸部 7 の先端には処置部 8 としての穿刺による生検針が形成されている。この生検針の後端には、略円環形状の複数の湾曲駒 21 が、軸部 7 の長手方向にそれぞれ隣接する部分がリベット部 22 によって回動自在に連結されて湾曲部 11 が形成されている。

各湾曲駒 21 は、リベット 22 を設ける位置によって湾曲する方向が定まるが、ここではリベット 22 は、左右位置と上下位置に交互または適宜周期毎に配置され、湾曲駒 21 は、上下方向と左右方向に湾曲可能になっている。

【0017】

なお、図 3 においては、簡略化して上下方向に湾曲させるリベット 22 のみで示している。また、軸部 7 内には、上下方向と左右方向に湾曲させるためのワイヤ 12 u、12 d

10

20

30

40

50

と121、12rとが挿通され、これらのワイヤ12u、12dと、121、12rの先端は、処置部8に固着されている。

また、ワイヤ12u、12dと121、12rの後端は、軸部7の後端における拡径にされた把持部6内に配置された上下湾曲用プーリ13aと、左右湾曲用プーリ13bに掛け渡している。

プーリ23a、23bの回転中心は、電動モータ(以下、単にモータ)24a、24bの回転軸にそれぞれ連結され、モータ24a、24bは制御部14からの駆動信号により、正逆自在に回転される。

【0018】

モータ24a、24bの回転と共に、それぞれプーリ23a、23bも回転し、プーリ23a、23bにそれぞれ懸架されたワイヤ12u、12dと121、12rは、それぞれ牽引、弛緩される。そして、牽引されたワイヤの方向に湾曲部11を湾曲駆動する。つまり、湾曲部11を電氣的に湾曲駆動する駆動手段は、モータ24a、24b及びプーリ23a、23bにより構成される。

モータ24a、24bを駆動する駆動信号は、モータ24a、24bの駆動力量としてのトルクTを検出する駆動力量検出部15bに入力される。駆動力量検出部15bは、モータ24a、24bの電氣的特性と、駆動信号の電流値からワイヤ12u、12d、121、12rを介して湾曲部11を湾曲駆動する駆動力量としてのトルクTを検出する。

【0019】

なお、図1においては把持部6と制御装置4とをケーブルにより接続した構成で示しているが、把持部6内に制御装置4を設ける構成にしても良い。

プーリ23a、23bを回転させた場合、プーリ23a、23bの回転量(回転角)に対応してワイヤ12u、12d、121、12rの牽引量が決まると共に、牽引量に応じて湾曲部11は湾曲する。従って、モータ24a、24b又はプーリ23a、23bの駆動量としての回転角を検出することにより、基本的には湾曲部11の湾曲角を検出することができる。

本実施形態においては、例えばモータ24a、24bの回転軸に取り付けられているエンコーダ13a、13bによって、モータ24a、24b又はプーリ23a、23bの回転角を検出し、プーリ23a、23bの回転角から湾曲部11の湾曲角を検出する構成にしている。エンコーダ13a、13bの検知信号は、駆動量検出部15aに入力される。

【0020】

しかしながら、ワイヤ12u、12d、121、12r(以下では、12u又は121を12a、12d又は12rを12bで代表)には、弛みが伴うため、本実施形態においてはその弛みを適切に除去する。

また、入力装置5を構成する例えばジョイスティック装置5aは、上下、左右の任意の方向に傾動自在のジョイスティック26と、このジョイスティック26における上下方向及び左右方向の傾動角をそれぞれ検出するエンコーダ27a、27bとを有する。このジョイスティック26により傾動される方向が湾曲部11の湾曲指示方向となり、また傾動角が湾曲部11の湾曲角の指示値となる。

エンコーダ27a、27bによる検知信号は、例えば制御部14に制御装置における例えば制御部14に入力される。つまり、制御部14には、湾曲指示入力手段としてのジョイスティック装置5aから湾曲指示方向及び湾曲角の指示値が入力される。

【0021】

そして、この制御部14は、指示値に対して、記憶部16に記憶された情報を参照して、モータ24a、24bの回転角を決め、エンコーダ13a、13bにより検出されるモータ24a、24bの回転角が上記指示値に追従するようにモータ24a、24bを回転駆動させる。

実際には、ワイヤ12a、12bには弛みが伴うため、本実施形態においては、駆動力量検出部15bは、モータ24a、24bのトルクTを検出し、補正部17の比較部17bは、モータ24a、24bのトルクT(の絶対値)と、弛みの有無を判定するために設

10

20

30

40

50

定された正の閾値 T_{th} とを比較し、判定部 17a は比較結果から弛みの有無を判定する。つまり、判定部 17a はトルク T の絶対値が閾値 T_{th} 未満であると、弛み有りと判定し、トルク T の絶対値が閾値 T_{th} 以上であると、弛み無しと判定する。

【0022】

図 2 に示すように内視鏡 2 は、体腔内に挿入される挿入部 31 と、この挿入部 31 の後端に設けられた操作部 32 と、この操作部 32 から延出されるユニバーサルケーブル 33 を有し、このユニバーサルケーブル 33 の端部は信号処理装置 41 に着脱自在に接続される。

内視鏡 2 の挿入部 31 は、挿入部 31 の先端に設けられた先端部 34 と、この先端部 34 の後端に設けられた湾曲自在の湾曲部 35 と、この湾曲部 35 の後端から操作部 32 の前端に至る可撓性を有する可撓部 36 とを有する。

10

また、挿入部 31 の先端部 34 には照明光を射出する照明窓 37 と、この照明窓 37 に隣接して形成された観察窓 38 とが設けてある。また、挿入部 31 には処置具を挿通可能とするチャンネル 39 が設けられており、このチャンネル 39 の後端は、操作部 32 の前端付近の処置具挿入口 39a として開口している。そして、術者等の操作者は、この処置具挿入口 39a から処置具 3 を挿入して、内視鏡 2 による観察下で処置を行うことができる。

【0023】

上述したように記憶部 16 における動作特性記憶部 16a には、例えば後述する図 8 に示すような回転角 θ_1 と、湾曲角 θ_b とを相互に関連付ける動作特性の情報（データ）が予め記憶されている。

20

なお、動作特性記憶部 16a には、湾曲部 11 における湾曲可能な範囲内で、各回転角 θ_1 と、対応する湾曲角 θ_b とを相互に関連付ける動作特性の情報が予め記憶されている。動作特性記憶部 16a に記憶されている動作特性の情報は、履歴特性を有する。

この情報は、図 8（横軸は回転角 θ_1 ，縦軸は湾曲角 θ_b ）中に示す特定の例で示すと、座標位置 P1 から P2（A5）、P2 から P3（A6 - A8）、P4 から P5（A10）、P5 から P6（A11）で示す菱形に近い情報（データ）である。このデータは、符号 A1 - A2，A9，A12 で示す部分のように、使用環境に応じて変化する弛みによる動作特性部分を含まない。

【0024】

30

動作特性記憶部 16a は、図 8 に示すような動作特性（但し、弛み部分を除く）の情報を、湾曲部 11 の湾曲可能な湾曲角の範囲をカバーするように記憶しても良いが、このような動作特性を決める動作パラメータを記憶していても良い。

つまり、図 8 における符号 P1 から P2（A3 - A5）で示す回転角 θ_1 に対する湾曲角 θ_b の傾き、同様に符号 P4 から P5（A11）で示す傾き、復元力等による動作特性部分としての符号 P2 から P3（A6 - A8）、符号 P5 から P6（A11）等を動作パラメータの情報として記憶していても良い。

本実施形態においては記憶手段を形成する動作特性記憶部 16a が、湾曲部 11 が所定角度まで湾曲された後、反対方向に湾曲される場合、該湾曲部 11 が反対方向に戻ろうと作用する（つまり、復元しようとして作用する）動作特性の情報を参照情報（図 8 の例で具体的に示すと、符号 P2 から P3（A6 - A8）、符号 P5 から P6（A11））として予め記憶しており、湾曲量検出部 15 は、参照情報を参照してモータの回転角から対応する湾曲角を推定により検出する。

40

このように本実施形態においては、参照情報を予め記憶しているので、湾曲角を検知するセンサを有しない構成においても、この様な参照情報を記憶していない従来例に比較して、モータの回転角から湾曲角を精度良く検出（推定）できる。

【0025】

この他に、動作特性記憶部 16a は、トルク T と湾曲角 θ_b の相関情報、弛みの判定に用いる閾値 T_{th} の情報も記憶している。

実際には、ワイヤ 12a、12b の弛みにより、回転角 θ_1 と湾曲角 θ_b は、使用状況

50

に依存して動作特性記憶部 16 a に記憶されている動作特性からずれるため、本実施形態においては、この弛みの有無を判定し、弛みが有った場合には湾曲駆動に使用する動作特性の情報を変更する。

例えば、モータ 24 a、24 b により湾曲部 11 を所定方向及びその反対方向に往復させるように湾曲駆動の指示入力が行われるとする。その指示入力に対して、制御部 14 はモータ 24 a、24 b を回転させるように駆動した場合、ワイヤ 12 a、12 b の弛みのためにモータ 24 a、24 b の回転角 θ_1 と湾曲角 θ_b が、例えば図 8 における符号 A1 から符号 A2、さらに符号 A3—A5、... A12, A13 のように変化する。

【0026】

その結果、図 8 中の符号 A12 で示す部分で発生する a の回転角量や、b で示す回転角量だけ回転角 θ_1 が例えば水平方向にずれが発生し、そのずれに応じて動作特性の情報を例えば水平方向にずらすように変更する。このように過去の動作状態に依存して動作特性が変化する履歴特性となる場合にも、その履歴特性に対応した動作特性となるように動作特性の情報を変更する。

なお、図 8 における符号 A1、... A13, A14 における代表的な湾曲角状態を図 6 に示す。図 6 では、符号 A1、... A10 までを示している。

次に図 4 を参照して本実施形態における動作を説明する。処置具装置 1 の電源が投入されて制御装置 4 の動作が開始すると、ステップ S1 の初期設定の処理となる。このステップ S1 において制御装置 4 は、処置具 3 の軸部 7 が真っ直ぐ（ストレート）な状態、つまり湾曲部 11 が湾曲されていない中立状態に設定され、モータ 24 a、24 b のエンコーダ 13 a、13 b により検出される上下方向と左右方向の回転角 θ_1 、湾曲部 11 の湾曲角 θ_b は 0 にセットされる。その後、指示入力待ちとなる。

【0027】

ステップ S2 において、操作者は、入力装置 5 から湾曲の指示入力を行う。具体的には、操作者は、ジョイスティック 26 を操作して湾曲させたいと望む湾曲方向に湾曲させたい湾曲角だけ傾ける操作を行う。

すると、ステップ S3 に示すように制御装置 4 の制御部 14 は、指示入力の湾曲方向及び湾曲角に対応して、その時刻（動作状態）での記憶部 16 の動作特性の情報を参照して、モータ 24 a、24 b（以下、24 で代表）を回転させる回転方向（駆動方向）、トルク（駆動力量）、回転角（駆動量）を算出する。

なお、その時刻（動作状態）は、現段階では初期状態であるが、図 4 の制御ループによって初期状態とは異なる動作状態から湾曲指示入力が行われるようになる。その場合には、その動作状態以前において補正された動作特性の情報を参照して回転方向、トルク、回転角を算出することになる。算出されたトルク、回転角は、湾曲駆動する場合の指示値又は目標値となる。

【0028】

次のステップ S4 において制御部 14 は、算出されたトルク、回転角となるようにモータ 24 を回転駆動させる。また、ステップ S5 に示すように補正部 17 は、駆動部 9 を構成するモータ 24 の動作状態を例えば一定周期で監視し、動作状態の情報を状態記憶部 16 b に記憶する。

また、ステップ S6 に示すように補正部 17 は、弛みの有無の判定も行う。具体的には、ステップ S7 に示すように、比較部 17 b は、駆動力量検出部 15 b により検出されるトルク T の絶対値が正の閾値 T_{th} ($T_{th} > 0$) 未満であるか否かの比較を行う。

トルク T の絶対値が閾値 T_{th} 未満である判定結果、つまり弛み有りの判定結果の場合には、ステップ S8 において弛み除去の補正が行われる。具体的には、補正部 17 は、制御部 14 を介してモータ 24 をそのまま回転駆動させる。これにより、弛みが除去されるように補正され、弛みが除去されると、トルク T の絶対値が閾値 T_{th} 以上になる。

【0029】

また、ステップ S9 において補正部 17 は、ステップ S3 で算出した回転角の値に対してステップ S8 による弛み除去するために回転させた回転角分だけ、動作特性記憶部 16

10

20

30

40

50

aから参照する動作特性の情報を補正する。この補正は、ステップS5における時系列で記憶された情報を参照することにより、高精度で行うことができる。

その後、ステップS4の処理に戻る。このようにして、弛みがあると、補正部17は、その弛みを除去するように駆動制御を行うと共に、その弛み分だけ動作特性の情報を補正(変更)する。この場合、ステップS5において動作状態の情報を時系列に記憶しているので、各時刻において確実に補正できる。

【0030】

このように弛みが除去されると、モータ24の回転と共にそのトルクT(の絶対値)が変化し、閾値Tthを超えるようになると、ステップS7からステップS10に進む。このステップS10において補正部17は、検出されたトルクTが指示値、つまりステップS3で算出されたトルクに到達したか否かの判定が行われる。

10

検出されたトルクTが指示値に到達していない場合には、ステップS4の処理に戻る。一方、検出されたトルクTが指示値のトルクに到達した場合には、ステップS11の処理に進み、このステップS11において制御部14は、処置具3による処置終了の指示入力が行われたか否かを判定する。

処置終了の指示入力が行われていない場合には、ステップS2の処理に戻り、次の湾曲指示入力に対応した処理を行う。一方、処置終了の指示入力が行われた場合には、図4の処理を終了する。

【0031】

本実施形態はこのような制御処理を行うので、ワイヤ12a、12bに弛みが発生してもその弛みがトルクTの閾値Tthを用いた比較判定により適切に判定され、その弛みを除去すると共に、その弛み分により実際の動作特性が予め設定された動作特性からずれても、その動作特性を時系列的に補正する。

20

従って、本実施形態によれば、弛みによりモータ24の回転角が影響を受けるような場合においても、その影響も適切に補正でき、精度良く、湾曲部11を湾曲駆動することができる。また、本実施形態によれば、湾曲部11の湾曲角を検知するセンサを有しない場合にも、広く適用することができる。

次に本実施形態における動作をより具体的に説明する。この場合、湾曲部11の動作を簡単化して示すために図5の左側の駆動部9側と湾曲部11側を、その右側のモデルのように示す。図5の左側においては、図3におけるプーリ23a、23bとモータ24a、24bの一方をそれぞれプーリ23、モータ24により代表して示している。

30

【0032】

また、ワイヤ12a、12bは、ワイヤ12u、12d又はワイヤ12l、12rを表している。

そして、図5の右側のモデルに示すように駆動部9側のプーリ23をプーリ23'で表し、実際の湾曲部11に関してはモデルにおいては湾曲プーリ11'で仮想化して表すと共に、湾曲部11の湾曲方向を太線による湾曲方向線Lによって表している。

図6は、図5のモータ24を回転駆動してプーリ23を一定出力により所定の角度回転させ、その後反対方向に所定角度回転させる動作を繰り返した場合における代表的な湾曲状態を符号A1~A10で示す。

40

【0033】

また、図7は、上記の動作中における、モータ24がワイヤ12a、12bを牽引したときに発生するトルクTを示す。また、図8は、この動作に対応する回転角 θ_1 と湾曲角 θ_b との実際の動作特性例を示す。

図5における符号A1は動作開始時の湾曲状態(湾曲部11が湾曲していないストレートな初期状態)を示し、この符号A1の状態から符号A2に示すようにモータ24によりプーリ23を右回り方向に回転させるとする。符号A1では、ワイヤ12aに弛みがある。このため、モータ24によりプーリ23を右回り方向に回転させた場合、ワイヤ12aの弛みが除去される。

【0034】

50

つまり、図 7 , 図 8 に示すように符号 A 1 から符号 A 2 に移行する符号 A 1 - A 2 のプロセスにおいては、回転角 $\theta 1$ に対して湾曲角 θb は変化しない。なお、図 7 において、 $T o$ はプリー 2 3 を一定の出力により回転駆動した場合のトルク値を示す。また、 $T 1$ は、指示値の湾曲角に対応するトルク値を示す。

比較部 1 7 b は、検出されるトルク T を閾値 $T t h$ と比較する動作を行い、判定部 1 7 a は、その比較結果 $T < T t h$ から弛み有りの判定を行い、弛みを除去するようにモータ 2 4 を回転させる。

弛みが除去された符号 A 2 になった後、さらにモータ 2 4 が回転すると湾曲角 θb も変化し始める。そして、この符号 A 2 の実際の動作特性の（回転角）位置は、エンコーダ 1 3 により検知される。また、トルク T は、符号 A 2 を通過すると、最初の符号 A 1 のトルク $T o$ から増大して、閾値 $T t h$ を超えることにより、判定部 1 7 a は弛みが除去されたことの判定を行う。

【 0 0 3 5 】

その後は、モータ 2 4 の回転角 $\theta 1$ に応じて湾曲角 θb も変化し、符号 A 3 , A 4、を経て、つまり図 7 の符号 A 3 - A 5 のプロセスを経て符号 A 5（座標位置 P 2）の所定の湾曲角 $\theta b 1$ に達する。この場合の回転角は例えば $\theta 1 1$ である。また、トルク T は、湾曲角 $\theta b 1$ に対応して設定されたトルク $T 1$ （図 7）となる。

この後、反対方向の湾曲角 - $\theta b 1$ の指示入力が行われていると、モータ 2 4 は反対方向に回転し始める。この場合、図 6 に示すように符号 A 5 においてワイヤ 1 2 b はかなり弛みを蓄積した状態になると共に、可撓性の軸部 7 を構成する外装チューブ等の弾性部材により（湾曲した状態から）まっすぐに戻そうとする復元力が発生し、この復元力により湾曲した状態の湾曲部 1 1 は、その湾曲角 θb が小さくなるように作用する。また、軸部 7 内にはワイヤ 1 2 a、1 2 b が挿通されているので、ワイヤ 1 2 a、1 2 b に働く摩擦力も作用する。

【 0 0 3 6 】

このため、復元力や摩擦力が混在した状態に相当する特性で、図 7 , 図 8 の符号 A 6 から符号 A 8 に示すような特性で回転角 $\theta 1$ と湾曲角 θb が変化する。この変化の際の回転角 $\theta 1$ の変化に対する湾曲角 θb の値は、動作特性記憶部 1 6 a の情報を参照して推定される。

また、この A 6 - A 8 のように移行する場合、最初は復元力の影響が大きいため、図 7 に示すようにトルク T は、初期値 $T o$ の値よりもその絶対値が小さい状態から、その絶対値が初期値 $T o$ に向かって変化する。

そして、復元力が摩擦力と釣り合うと、実質的に復元力の影響が消滅する符号 A 8 となる。この符号 A 8 においても、弛みが存在していると、この弛みが無くなるまで、つまり符号 A 9 においてはモータ 2 4 の回転角 $\theta 1$ が変化しても湾曲角 θb は変化しない。

【 0 0 3 7 】

符号 A 9 の状態が終了すると、回転角 $\theta 1$ の変化と共に湾曲角 θb も変化し、またトルク T もその絶対値が閾値 $T t h$ を超える。トルク T が閾値 $T t h$ 未満となる符号 A 9 による回転角分は、弛みとして補正される。

トルク T の絶対値が閾値 $T t h$ を超えると弛みが除去されたと判定され、回転角 $\theta 1$ の変化と共に湾曲角 θb は符号 A 1 0 で示すように変化する。このようにして、この符号 A 1 0 に示すような傾きで回転角 $\theta 1$ と湾曲角 θb が変化する。

符号 A 1 0 は、上述した符号 A 3 - A 5 に対応する。そして、湾曲角 - $\theta b 1$ に達すると、モータ 2 4 の回転が停止する。この場合、回転角は - $\theta 1 1'$ なる。

引き続いて湾曲角 $\theta b 1$ の指示入力が行われていると、符号 A 6 - A 8 に対応する符号 A 1 1 を経て、さらに符号 A 9 に相当する符号 A 1 2 において弛みが除去される。また、この弛み分の補正が行われる。

【 0 0 3 8 】

その後、符号 A 3 - A 5 に相当する点線で示す符号 A 1 3 のプロセスを経て湾曲角 $\theta b 1$ になる。この場合、回転角 $\theta 1 2$ は、符号 A 3 - A 5 の場合から b だけずれた値となる

10

20

30

40

50

。そして、ずれた値分だけ、湾曲駆動に利用される動作特性が変更される。さらにモータ 24 が反対方向に回転される場合には、図 8 の点線で示す符号 A 14 のプロセスを経て同様のプロセスが繰り返される。

本実施形態においては、上述したように記憶部 16 における動作特性記憶部 16a は、図 8 に示すような回転角 $\theta 1$ と湾曲角 θb とを関係つける（履歴特性に対応した）動作特性、及び（図示しない）トルク T と湾曲角 θb とを関連付ける動作特性の情報を記憶しており、ワイヤ 12a、12b に弛みが発生すると、その弛みを除去するように駆動制御すると共に、湾曲駆動に用いる動作特性の情報をその弛み分の影響を考慮した補正を行うようにしている。

【0039】

10

従って、本実施形態によれば、弛みが発生してもその影響を解消又は十分に低減して湾曲部 11 を精度良く湾曲駆動することができる。

また、本実施形態においては、ワイヤ 12a、12b に働く張力を検出するセンサを必要としないので、そのようなセンサを有しない既存の処置具の場合にも、広く適用することが可能となる。

なお、動作特性記憶部 16a に予め記憶する動作特性の情報として、例えば軸部 7 が真っ直ぐな初期状態から湾曲駆動するような場合には、その場合の弛み量は殆ど決まった値となる。そのため、その場合の弛み量を動作特性の情報として予め記憶し、他の動作状態の場合の弛みと区別した扱いをしても良い。

【0040】

20

（第 2 の実施形態）

図 9 は本発明の第 2 の実施形態の処置具装置 1B を示す。この処置具装置 1B は、図 1 の処置具装置 1 における処置具 3 において、センサ 51 を設けた処置具 3B を有する。また、この処置具 3B は、図 1 の処置具 3 の処置部 8 の代わりに、高周波電源装置 52 から出力される高周波駆動信号の高周波エネルギーにより、患部組織を切除等の処置を行う処置部 8B を有する。

また、この処置具装置 1B は、図 1 の処置具装置 1 における制御装置 4 において、上記センサ 51 の検知信号が入力されることにより湾曲角を検出する湾曲角検出部 53 を設けた制御装置 4B を有し、湾曲角検出部 53 は検出した湾曲角の情報を、補正部 17 に出力する。

30

【0041】

湾曲角検出部 53 は、センサ 51 の検知信号を取得するタイミングを可変とする取得タイミング可変部 53a を有する。

また、高周波電源装置 52 の電源 ON / OFF 状態、及び高周波出力値の出力値を含む動作状態は、動作検出部 54 により検出され、この動作検出部 54 は検出した動作検出信号を補正部 17 に出力する。

補正部 17 は、この動作検出信号と、湾曲部 11 を湾曲駆動している動作状態に応じてエンコーダ 13 による検知信号とセンサ 51 による湾曲角の検知信号とから、湾曲部 11 を実際に湾曲駆動する場合の駆動量を含む動作を補正する。

第 1 の実施形態においては、湾曲部 11 の湾曲角の検知手段としてのセンサを有しない構成であったのに対して、本実施形態においては湾曲部 11 の変位量としての湾曲角を検知するセンサ 51 を有するため、本実施形態においてはこのセンサ 51 の検知信号を、駆動部 9 を構成するモータ 24 による湾曲駆動の制御に利用する。

40

【0042】

本実施形態においても基本的には、図 4 で示したフローチャートに沿った制御処理を行う。この場合、湾曲角を検知するセンサ 51 の検知信号を利用することによって、湾曲部 11 を第 1 の実施形態の場合よりも精度良く湾曲駆動することが可能となる。なお、本実施形態においては、エンコーダ 13 による検出精度は、センサ 51 の検出精度よりも高く設定されている。

従って、通常の使用状態においては、エンコーダ 13 による検知信号が、センサ 51 に

50

よる検知信号よりも優先されるように、例えば補正部 17 に設けた設定部 17c において設定されている。

【0043】

一方、ワイヤ 12 による弛みや復元力等の影響のためにエンコーダ 13 による検知信号から精度良く湾曲角を検出し難くなるような場合（具体的には第 1 の実施形態で説明した記憶部 16 の参照情報を利用して湾曲角を検出する場合）においては、センサ 51 による検知信号を優先して利用するように設定されている。

本実施形態においては、このように、エンコーダ 13 とセンサ 51 との 2 つの検知信号における実際に優先して利用する方を、設定部 17c において適切に設定することにより、精度の高い湾曲駆動を行うことができるようにしている。

10

なお、設定部 17c に設定される設定情報は、例えば不揮発性で書き換え可能なメモリとしての例えばフラッシュメモリを用いてこのフラッシュメモリに記憶され、使用条件等に応じて変更設定することができる。

【0044】

上述したように、本実施形態においても基本的には第 1 の実施形態と同様に、動作特性の情報を参照して、エンコーダ 13 による回転角、モータ 24 の電流値等から検出されるトルク T に基づいてモータ 24 を湾曲駆動する。

本実施形態における主要な特徴は、第 1 の実施形態における湾曲角を高い精度で検出し難い動作状態の場合には、エンコーダ 13 に基づく回転角から予め記憶しておいた参照情報の特性を参照して回転角に対応する湾曲角の検出（又は推定）することよりも、優先してセンサ 51 による検知信号を利用して湾曲角を検出することである。なお、センサ 51 による湾曲角の検出により、湾曲角に対応する回転角が補正されることになる。

20

次に本実施形態における補正部 17 による補正動作を説明する。

【0045】

図 10 は本実施形態により、エンコーダ 13 及びセンサ 51 による検知信号に基づいてモータ 24 を回転駆動する場合の補正部 17 による補正動作の説明図を示す。

図 10 の動作説明図において、センサ 51 による検知信号を用いて補正を行う前までの補正動作は、第 1 の実施形態の場合と基本的に同様である。つまり、図 10 の処理 S t 1、S t 2 までの補正は、第 1 の実施形態と同様であり、処理 S t 3 の補正が第 1 の実施形態の場合と異なる。

30

図 10 における最も左側となる図 10 (A) における、一番下の 3 段目に示す符号 F 3 の図は、モータ 24 により湾曲部 11 をストレート状態から左側に所定角度、湾曲させるように回転駆動した後、反対方向に所定角度、湾曲させるような往復の湾曲動作をさせた場合の様子を示す。ここで、横軸は、時間 t を示す。

【0046】

また、図 10 (A) における 1 段目に示す符号 F 1 の図及び 2 段目の符号 F 2 の図は、3 段目の場合に対応するエンコーダ 13 によるモータ 24 の回転角 $\theta 1$ と、センサ 51 により検出される湾曲角 $\theta 2$ を示す。

これらエンコーダ 13 による回転角 $\theta 1$ と、センサ 51 による湾曲角 $\theta 2$ は、駆動量検出部 15a 及び湾曲角検出部 53 を経て補正部 17 に入力される。

40

この場合、図 10 (B) に示すように補正部 17 は、符号 F 1 におけるエンコーダ 13 による情報と、動作特性記憶部 16a から読み出した動作特性（図 10 (B) 中の符号 F 4 でその動作特性の概略を示している。）を参照して、矢印で示す処理 S t 1 において、回転角 $\theta 1$ を、湾曲部 11 の湾曲角 θb を算出するための回転角 θa に補正する。補正された湾曲角 θa の特性を符号 F 5 で示す。なお、この補正を行う場合、湾曲角 θb とトルク T との動作特性（相関関係）の情報も用いられる。

【0047】

符号 F 5 で示す回転角 θa は、さらに補正部 17 における比較部 17b 及び判定部 17a による弛み検出により矢印で示す処理 S t 2 おいて弛み検出による弛み補正がされて符号 F 6 の特性のような回転角 $\theta a'$ になる。なお、符号 F 6 において、トルク T の絶対値

50

が閾値 T_{th} 未満となる部分が弛み補正される。

このようにして補正部 17 は、算出された符号 F_6 と、符号 F_2 で示すセンサ 51 の情報とを比較して、矢印で示す処理 S_{t3} において最終的に補正した動作特性の回転角 θ' の情報に補正される。図 10 (C) の符号 F_7 は、このようにして補正された回転角 θ' の特性例を示している。

【0048】

なお、回転角 θ' は、例えば補正前の回転角 θ_a' から符号 c_1 、 c_2 で示す部分が、センサ 51 の検知信号に基づいて補正される。符号 c_1 及び c_2 で示す部分は、第 1 の実施形態において参照情報として説明した、例えば図 8 における符号 P_2 から P_3 ($A_6 - A_8$)、符号 P_5 から P_6 (A_{11}) 部分である。また、図 7 中においてもセンサ 51 の検知信号を優先して用いる部分として (c_1) にて示している。

10

第 1 の実施形態においては、復元力等が作用するために湾曲角 θ_b を精度良く検出し難くなるために、それを補正 (補完) するために予め参照情報を用意していたが、本実施形態においては、参照情報を用いる代わりに、センサ 51 の検知信号を用いて直接的に湾曲角を検出し、検出した湾曲角で回転角を補正する。但し、以下に説明するように高周波駆動信号によるノイズの影響を受けない場合に制約される。

従って、本実施形態によれば、第 1 の実施形態よりも、さらに高精度の湾曲駆動を行うことができる。

【0049】

また、本実施形態においては、高周波電源装置 52 が ON されて処置部 8B に高周波エネルギーが出力されている状態においては、センサ 51 の検知信号に高周波駆動信号のノイズが混入してしまうため、センサ 51 の検知信号を利用しない。また、処置部 8B に高周波エネルギーが出力されていない期間においては、湾曲駆動の動作状態が例えば湾曲部 11 が湾曲された状態から、その湾曲角を小さくする、又は反対方向に湾曲されたような状態を検出した場合にセンサ 51 の検知信号を利用する。

20

つまり、第 1 の実施形態における動作特性記憶部 16a において参照情報として記憶する動作特性部分は、他の動作特性部分に比較して湾曲角の検出精度が低くなるため、このような動作状態を検出して、その場合にはセンサ 51 の検知信号を利用することによって、湾曲角の検出精度を向上する。これによって、駆動手段により湾曲部 11 を湾曲駆動する精度を向上できるようになる。

30

このため、例えば補正部 17 は、入力装置 5 から制御部 14 に対して入力された湾曲方向及び湾曲角の指示値をモニタ (監視) するようにしても良い。又は、補正部 17 が、制御部 14 から駆動部 9 を構成するモータ 24 への駆動信号の状態、具体的には駆動力量としての所定値を超えるトルク T の変化の発生を検出する (駆動力量変化検出部としての) トルク変化検出部 17d (図 9 参照) を備えた構成にしても良い。

【0050】

トルク変化検出部 17d は、モータ 24 のトルク T の絶対値が閾値 T_{th} を超える大きい値から所定値以上の範囲で小さい値に変化するようなトルク変化を監視する。具体的には、閾値 T_{th} 以上となるトルク T (の絶対値) の湾曲状態から正の第 2 の閾値 T_{th2} (> 0) を超える範囲のトルク変化の発生を検出 (監視) する。例えばモータ 24 がある回転方向でのトルク $T > T_{th2}$ となる状態から、逆方向に回転方向が変化した場合には、そのトルク変化は第 2 の閾値 T_{th2} を超える範囲となる。

40

そして、このトルク変化、つまり復元力等が作用する動作状態の場合には、センサ 51 の検知信号を取得して、その検知信号により検出した湾曲角の情報で動作状態を補正する。

このような制御を、高周波エネルギーを使用しない場合及び高周波エネルギーを使用する処置具 3B の場合にも適用する。

このような制御を行う本実施形態によれば、高周波エネルギーによりセンサ 51 の検知信号にノイズが混入し易い環境の場合においても、その影響を低減して高精度の湾曲駆動が可能となる。また、高周波エネルギーを使用しない場合にも、センサ 51 の情報を適切に利

50

用して高精度の湾曲駆動が可能となる。

なお、上述した実施形態においては、医療装置として、処置具 3，3 B をそれぞれ備えた処置具装置 1，1 B の場合において説明したが、挿入部 3 1 に湾曲部 3 5 が設けられた内視鏡 2、または内視鏡 2 を備えた内視鏡装置の場合にも同様に適用できる。

【 0 0 5 1 】

具体的には、図 3 に示した軸部 7 及び処置部 8 を図 2 の挿入部 3 1 と読み替え、把持部 6 を操作部 3 2 と読み替え、図 2 のユニバーサルケーブル 3 3 の端部が接続された信号処理装置 4 1 内に図 2 の点線で示す制御装置 4 (又は 4 B) に相当する制御装置 4 2 を設けることにより同様に適用できる。この場合には、内視鏡 2 の操作部 3 2 内にモータ 2 4 a、2 4 b、プーリ 2 3 a、2 3 b、エンコーダ 1 3 a、1 3 b が設けられた構成になる。

10

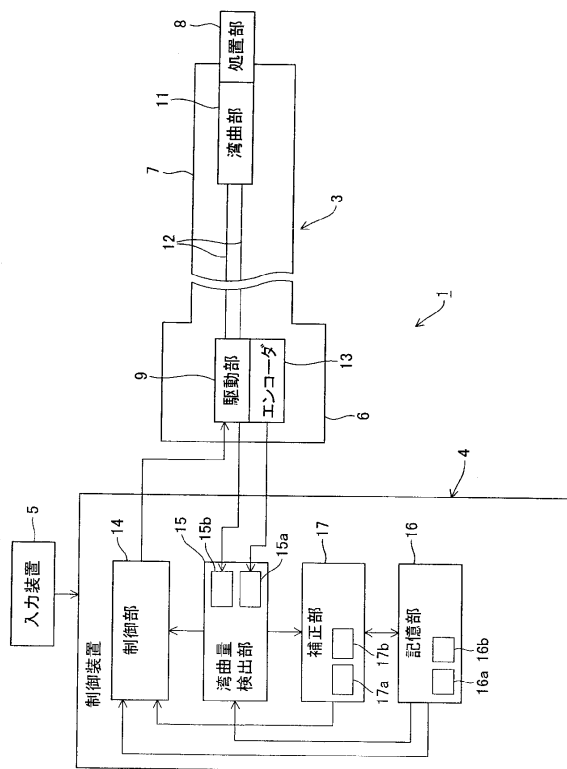
本発明は、湾曲部 1 1 を備えた処置具 3，3 B の場合はもとより、湾曲部 3 5 を備えた内視鏡 2 の場合の医療装置にも広く適用できる。

なお、上述した実施形態を部分的に組み合わせる等して構成される実施形態も本発明に属する。

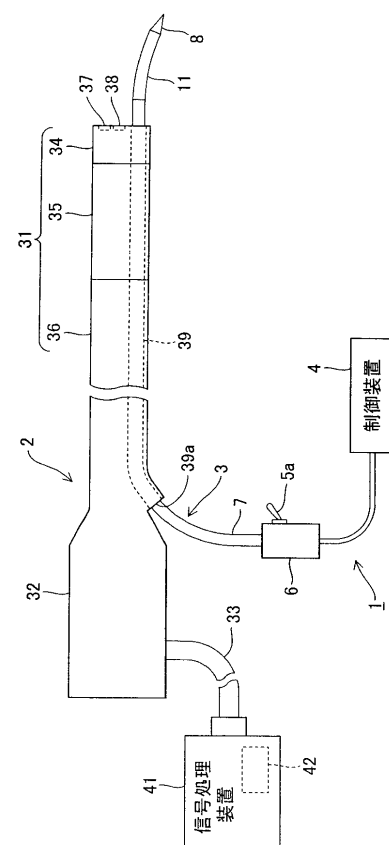
【 0 0 5 2 】

本出願は、2009 年 1 1 月 1 8 日に日本国に出願された特願 2 0 0 9 - 2 6 3 1 7 5 号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。

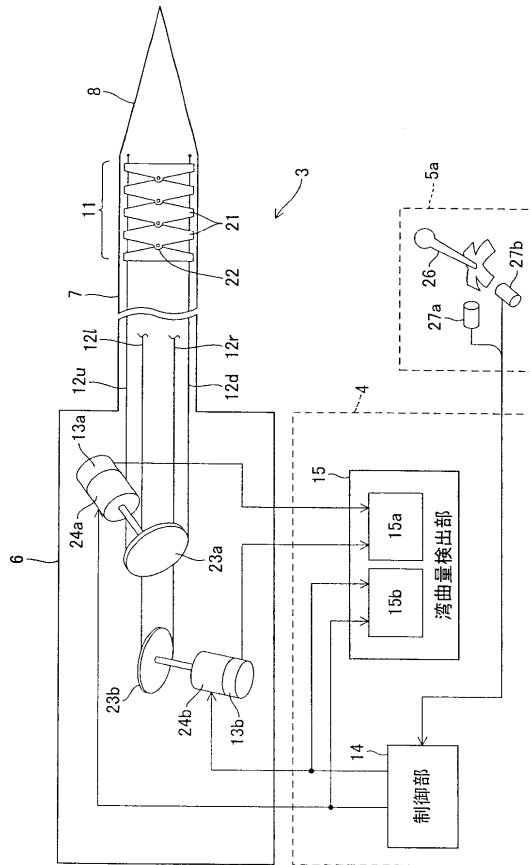
【 図 1 】



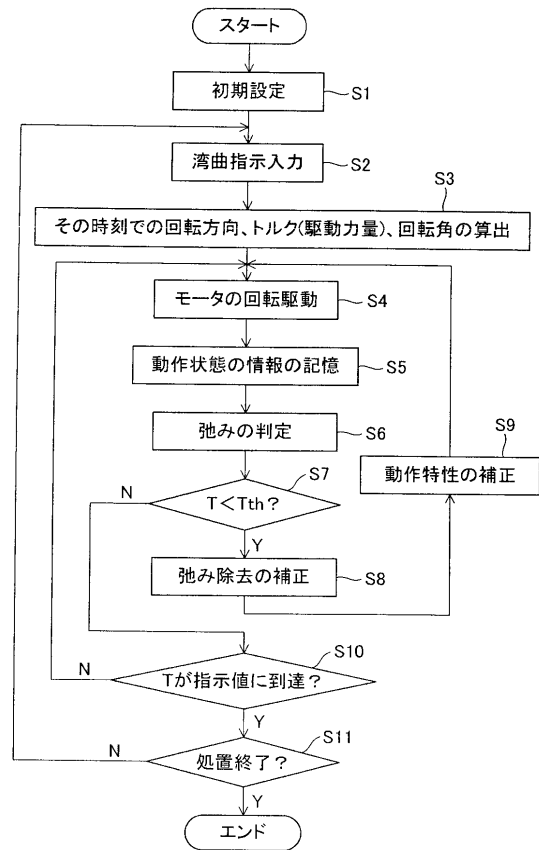
【 図 2 】



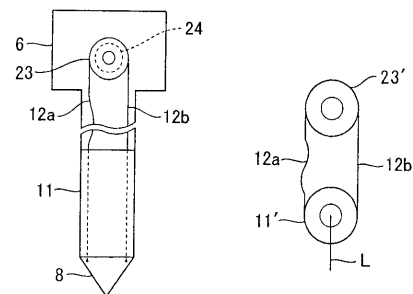
【図 3】



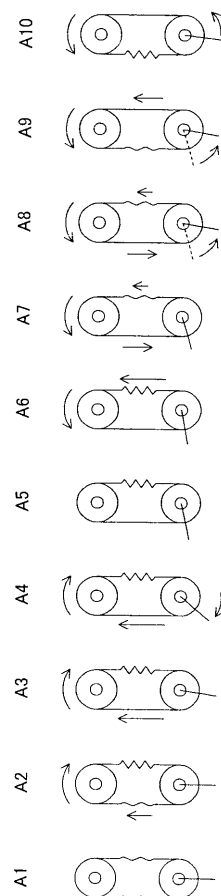
【図 4】



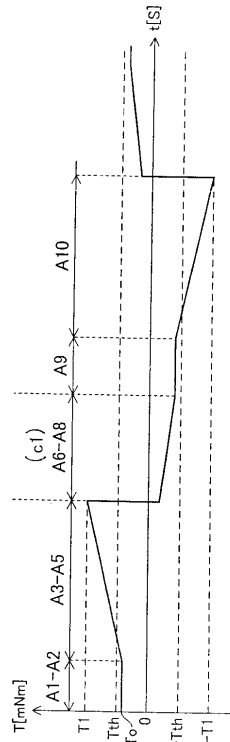
【図 5】



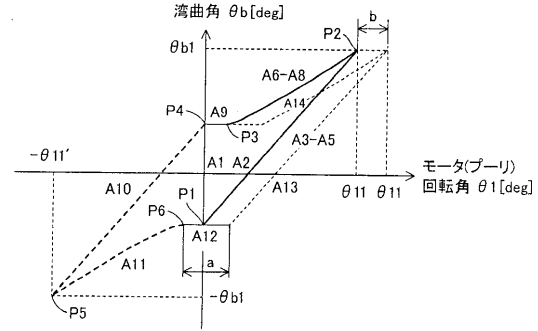
【図 6】



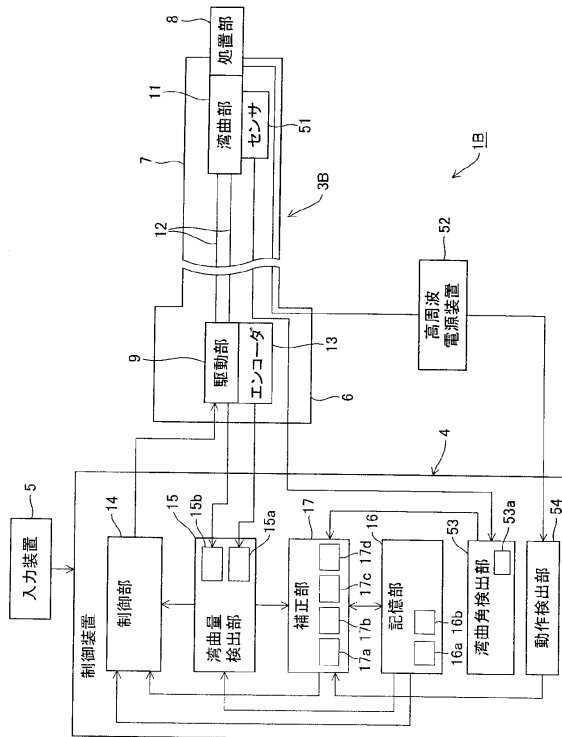
【図 7】



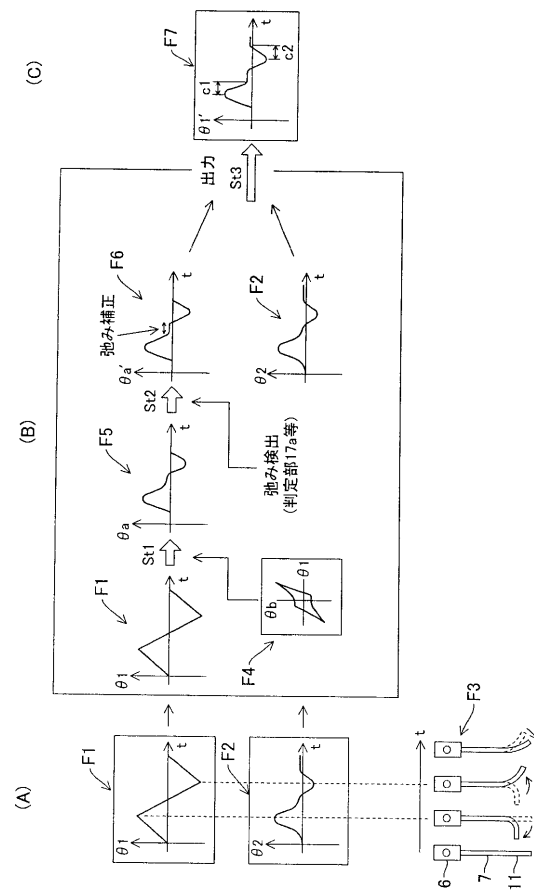
【図 8】



【図 9】



【図 10】



フロントページの続き

- (56)参考文献 特開平06-022904(JP,A)
特開2004-041538(JP,A)
特開2000-300511(JP,A)
特開2007-283115(JP,A)

- (58)調査した分野(Int.Cl., DB名)
A61B 1/00

专利名称(译)	医疗器械		
公开(公告)号	JP5052698B2	公开(公告)日	2012-10-17
申请号	JP2011515620	申请日	2010-11-08
[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		
当前申请(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	梅本義孝		
发明人	梅本 義孝		
IPC分类号	A61B1/00		
CPC分类号	A61B1/0051 A61B5/065 A61M25/0144 A61M25/0147		
FI分类号	A61B1/00.310.H		
代理人(译)	伊藤 进		
优先权	2009263175 2009-11-18 JP		
其他公开文献	JPWO2011062079A1		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

一种医疗设备，包括通过拉线弯曲的弯曲部分，拉动线的驱动部分，检测部分和检测驱动部分的驱动量和驱动力的驱动力量检测部分，存储部分，其存储关于驱动力的量与驱动部分的驱动量的相关性的信息，弯曲量检测部分基于驱动量和量来检测弯曲部分的弯曲量驱动力和存储部分的信息，判断部分根据驱动力量检测部分的检测结果判断线材是否存在松动，校正部分通过驱动器校正驱动量基于判断部分的判断结果的部分。

