

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載  
【部門区分】第 1 部門第 2 区分  
【発行日】令和 4 年 4 月 22 日(2022.4.22)

【公開番号】特開 2021-100555(P2021-100555A)  
【公開日】令和 3 年 7 月 8 日(2021.7.8)  
【年通号数】公開・登録公報 2021-030  
【出願番号】特願 2019-233104(P2019-233104)  
【国際特許分類】  
A 6 1 B 1/045(2006.01)  
【F I】  
A 6 1 B 1/045 6 1 8

10

【手続補正書】  
【提出日】令和 4 年 4 月 14 日(2022.4.14)  
【手続補正 1】  
【補正対象書類名】明細書  
【補正対象項目名】0 1 1 4  
【補正方法】変更  
【補正の内容】

20

【0 1 1 4】

このような比較例に係る内視鏡システムにおいて、例えば、部位情報取得部 24 が部位認識を誤り、誤った認識結果を出力した場合、図 6 に示すように、報知される部位情報と病変種別情報とが矛盾することがある。図 6 は、胃を観察しているときの観察画像の例である。すなわち、部位認識の結果は「食道」であるが、病変検出部 26 は「胃がん」と認識することがあり得る。

【手続補正 2】  
【補正対象書類名】明細書  
【補正対象項目名】0 1 5 6  
【補正方法】変更  
【補正の内容】

30

【0 1 5 6】

報知態様決定部 30 は、整合性判定部 28 の判定結果に基づき部位情報及び病変種別情報に関する報知態様を決定する。

【手続補正 3】  
【補正対象書類名】明細書  
【補正対象項目名】0 1 6 3  
【補正方法】変更  
【補正の内容】

40

【0 1 6 3】

挿入位置検出装置 23 は、内視鏡スコープ 100 に内蔵された位置検出センサであってもよいし、内視鏡挿入形状観測装置(UPD:Endoscope Position Detecting Unit)などであってもよい。内視鏡挿入形状観測装置は、内視鏡プローブに内蔵されたコイルが発する磁場を内視鏡挿入形状観測装置を用いて受信することにより、被検者の体内における内視鏡プローブの挿入形状を把握できるシステムである。内視鏡挿入形状観測装置を用いることにより、体内における内視鏡プローブの挿入位置、つまり、観察中の場所を把握することができる。このような内視鏡プローブの挿入位置の情報を利用して観察対象の部位を推定することが可能である。

【手続補正 4】  
【補正対象書類名】明細書

50

【補正対象項目名】 0 1 6 5

【補正方法】 変更

【補正の内容】

【 0 1 6 5 】

《各処理部及び制御部のハードウェア構成について》

図 2 で説明した画像処理部 2 0 4、通信制御部 2 0 5、及び光源制御部 3 5 0、図 3 で説明した画像取得部 2 2、部位情報取得部 2 4、病変検出部 2 6、整合性判定部 2 8、報知態様決定部 3 0、及び表示制御部 3 2、図 1 3 で説明した食道の病変検出部 2 6 1、胃の病変検出部 2 6 2、及び十二指腸の病変検出部 2 6 3、並びに図 1 5 で説明した部位情報取得部 2 5 などの各種の処理を実行する処理部 (processing unit) のハードウェア的

10

な構造は、次に示すような各種のプロセッサ (processor) である。

【手続補正 5】

【補正対象書類名】 明細書

【補正対象項目名】 0 2 0 3

【補正方法】 変更

【補正の内容】

【 0 2 0 3 】

( 付記 1 3 )

蛍光は、ピーク波長が 3 9 0 n m 以上 4 7 0 n m 以下である励起光を生体内に照射して得る医療画像処理装置。

20

30

40

50