

(19) 日本国特許庁(JP)

## (12) 公表特許公報(A)

(11) 特許出願公表番号

特表2012-525184  
(P2012-525184A)

(43) 公表日 平成24年10月22日(2012.10.22)

(51) Int.Cl.

A61B 3/10 (2006.01)  
A61B 3/14 (2006.01)

F 1

A 61 B 3/10  
A 61 B 3/14  
A 61 B 3/14

テーマコード (参考)

R  
A  
L

審査請求 未請求 予備審査請求 未請求 (全 24 頁)

(21) 出願番号 特願2012-507822 (P2012-507822)  
 (86) (22) 出願日 平成22年4月30日 (2010.4.30)  
 (85) 翻訳文提出日 平成23年12月22日 (2011.12.22)  
 (86) 國際出願番号 PCT/GB2010/050713  
 (87) 國際公開番号 WO2010/125394  
 (87) 國際公開日 平成22年11月4日 (2010.11.4)  
 (31) 優先権主張番号 0907557.3  
 (32) 優先日 平成21年5月1日 (2009.5.1)  
 (33) 優先権主張国 英国(GB)

(71) 出願人 509012991  
 オプトス ピーエルシー  
 イギリス国 ファイフ ダンファームライ  
 ン クイーンズフェリー ロード カーネ  
 ギー ビジネス キャンパス クイーンズ  
 フェリー ハウス  
 (74) 代理人 100116872  
 弁理士 藤田 和子  
 (72) 発明者 グレイ ダニエル カーティス  
 イギリス国 ファイフ ケイワイ11 8  
 エルビー ダンファームライン ターマチ  
 ャン レーン 14

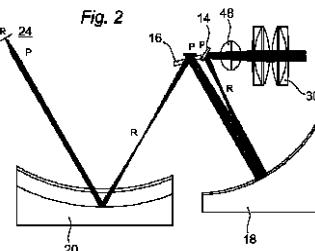
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】走査検眼鏡の改善又は走査検眼鏡に関する改善

## (57) 【要約】

本発明は、眼の網膜を走査する走査検眼鏡(10)及びその動作方法を提供する。走査検眼鏡は、平行光の光源(12)と、第1の走査素子(14)と、第2の走査素子(16)と、を含む。見かけ上の点光源から二次元平行光走査を提供するために、平行光の光源(12)及び第1及び第2の走査素子(14, 16)を組み合わせる。走査検眼鏡(10)は、走査転送装置(20)を更に含み、走査転送装置(20)は、反射素子であり、2つの焦点を有し、点光源は、走査転送装置(20)の第1の焦点に設けられ、眼(24)は、走査転送装置(20)の第2の焦点に適応され、走査転送装置(20)は、眼(24)への点光源からの二次元平行光走査を転送する。第1及び第2の走査素子(14, 16)は、点光源からの二次元平行光走査の方向を制御する、及び/又は点光源からの二次元平行光走査の大きさを調節するようを選択された動作パラメータを有する。

【選択図】図2



## 【特許請求の範囲】

## 【請求項 1】

眼の網膜を走査する走査検眼鏡であつて、  
平行光の光源と、  
第1の走査素子と、  
第2の走査素子と、を含み、  
見かけ上の点光源から二次元平行光走査を提供するために、前記平行光の光源、前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子を組み合わせ、

前記走査検眼鏡は、走査転送装置を更に含み、前記走査転送装置は、2つの焦点を有する反射素子であり、前記点光源は、前記走査転送装置の第1の焦点に設けられ、眼は、前記走査転送装置の第2の焦点に適応され、前記走査転送装置は、前記眼への前記点光源からの前記二次元平行光走査を転送し、

前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子は、前記点光源からの前記二次元平行光走査の方向を制御する、及び/又は前記点光源からの前記二次元平行光走査の大きさを調節するように選択された動作パラメータを有する、走査検眼鏡。

## 【請求項 2】

前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子それぞれは、振動機構と、前記振動の振幅、前記振動の速度、又は前記振動の回転オフセットを含む、前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子の前記動作パラメータと、を含む、請求項1に記載の走査検眼鏡。

## 【請求項 3】

前記走査転送装置は、非球面ミラー、楕円体ミラー、一対の放物線ミラー、又は一対の放物面ミラーを含む、請求項1又は2に記載の走査検眼鏡。

## 【請求項 4】

前記走査検眼鏡は、走査リレー装置を更に含み、前記見かけ上の点光源から前記二次元平行光走査を提供するために、前記平行光の光源、前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子を組み合わせる、請求項1から3のいずれか一項に記載の走査検眼鏡。

## 【請求項 5】

前記走査リレー装置は、2つの焦点を含み、前記走査リレー装置の1つの焦点は、前記走査転送装置の1つの焦点と一致する、請求項4に記載の走査検眼鏡。

## 【請求項 6】

前記走査リレー装置は、楕円形ミラー、非球面ミラー、楕円体ミラー、一対の放物線ミラー、又は一対の放物面ミラーを含む、請求項4又は5に記載の走査検眼鏡。

## 【請求項 7】

前記第2の走査素子の回転軸は、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分と略平行又は略直交である、請求項1から6のいずれか一項に記載の走査検眼鏡。

## 【請求項 8】

前記第1の走査素子の回転軸は、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分と略平行又は略直交である、請求項1から6のいずれか一項に記載の走査検眼鏡。

## 【請求項 9】

前記見かけ上の点光源からの前記二次元平行光走査の提供において、前記走査リレー装置は、一次元平行光走査を生成し、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分は、前記走査リレー装置により生成された前記一次元平行光走査により規定される平面と略平行となる、又は前記走査リレー装置により生成された前記一次元平行光走査により規定される前記平面と略直交である、請求項4から8のいずれか一項に記載の走査検眼鏡。

## 【請求項 10】

前記走査検眼鏡は、前記網膜から反射された光を検出して、前記網膜の走査された領域の画像を生成する光検出装置を更に含む、請求項1から9のいずれか一項に記載の走査検眼鏡。

## 【請求項 11】

前記走査検眼鏡は、共通光路での反射光の波面収差を検出する波面検出装置と、前記共

10

20

30

40

50

通光路における前記平行光の光源と前記眼との間に配置される適応光学素子を含み、前記反射光の前記波面収差を補償する波面補償装置と、を更に含む、請求項1から10のいずれか一項に記載の走査検眼鏡。

【請求項12】

前記波面検出装置は、ハルトマン シャック検出器を含む、請求項11に記載の走査検眼鏡。

【請求項13】

前記適応光学素子は、可変ミラーを含む、請求項11又は12に記載の走査検眼鏡。

【請求項14】

眼の網膜を走査する方法であって、

平行光の光源、第1の走査素子及び第2の走査素子を設ける工程であって、前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子は、動作パラメータを有する、工程と、

前記平行光の光源、前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子の組み合わせを用いて、見かけ上の点光源から二次元平行光走査を提供する工程と、

前記見かけ上の点光源からの前記二次元平行光走査の方向を制御する、及び/又は前記見かけ上の点光源からの前記二次元平行光走査の大きさを制御するように前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子の前記動作パラメータを選択する工程と、

2つの焦点を有し、反射素子である走査転送装置を設ける工程と、

前記走査転送装置の第1の焦点に前記見かけ上の点光源を設け、前記走査転送装置の第2の焦点に前記眼を適応させる工程と、

前記走査転送装置を用いて、前記見かけ上点光源から前記眼への前記二次元平行光走査を転送する工程と、を含む眼の網膜を走査する方法。

【請求項15】

走査リレー装置を設ける工程を更に含み、前記見かけ上の点光源から前記二次元平行光走査を提供するために、前記平行光の光源、前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子を組み合わせる、請求項14に記載の眼の網膜を走査する方法。

【請求項16】

前記走査リレー装置は、2つの焦点を含み、前記走査リレー装置の1つの焦点は、前記走査転送装置の1つの焦点と一致する、請求項15に記載の眼の網膜を走査する方法。

【請求項17】

前記第2の走査素子の回転軸は、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分と略平行又は略直交である、請求項14から16のいずれか一項に記載の眼の網膜を走査する方法。

【請求項18】

前記第1の走査素子の回転軸は、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分と略平行又は略直交である、請求項14から16のいずれか一項に記載の眼の網膜を走査する方法。

【請求項19】

前記見かけ上の点光源からの前記二次元平行光走査の提供において、前記走査リレー装置は、一次元平行光走査を生成し、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分は、前記走査リレー装置により生成された前記一次元平行光走査により規定される平面と略平行となる、又は前記走査リレー装置により生成された前記一次元平行光走査により規定される前記平面と略直交である、請求項15から17のいずれか一項に記載の眼の網膜を走査する方法。

【請求項20】

前記網膜から反射された光を検出する光検出装置を設ける工程と、前記光検出装置を用いて、前記網膜の走査された領域の画像を生成する工程と、を更に含む請求項14から19のいずれか一項に記載の眼の網膜を走査する方法。

【請求項21】

共通光路での反射光の波面収差を検出する波面検出装置と、前記共通光路における前記

10

20

30

40

50

平行光の光源と前記眼との間に配置される適応光学素子を含む波面補償装置とを設ける工程と、前記波面補償装置を用いて、前記共通光路における前記反射光の前記波面収差を補償する工程と、を更に含む請求項14から20のいずれか一項に記載の眼の網膜を走査する方法。

【請求項22】

前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子のための所定の選択された動作パラメータのプログラムを提供する工程と、前記所定の選択された動作パラメータのプログラムに従って、複数の網膜の画像を生成する工程と、を更に含む請求項14から21のいずれか一項に記載の眼の網膜を走査する方法。

【請求項23】

前記複数の網膜の画像の少なくとも一部を合成して、前記網膜のモンタージュを形成する工程を更に含む請求項22に記載の眼の網膜を走査する方法。

【請求項24】

前記見かけ上の点光源からの前記二次元平行光走査の走査角度の偏角を変化させる工程を更に含む請求項14から23のいずれか一項に記載の眼の網膜を走査する方法。

【請求項25】

前記走査素子と、前記走査転送装置及び前記走査リレー装置との間の倍率を調整することにより、前記見かけ上の点光源からの前記二次元平行光走査の走査角度の偏角を変化させる、請求項24に記載の眼の網膜を走査する方法。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、人間の目の網膜を走査する走査レーザ検眼鏡(SLO)及び人間の眼の網膜を走査する方法に関する。特に、本発明は、眼及びSLOにより生じる波面収差を補償する適応光学(AO)の使用を含む、人間の眼の網膜を走査する走査レーザ検眼鏡(SLO)及び人間の眼の網膜を走査する方法に関する。

【背景技術】

【0002】

生体の眼の細胞をイメージングすることは、元来、天文学から派生した適応光学技術(AO)を用いて使用されることが立証される。眼の不完全な光学系により導入される不要なビーム歪みの測定及び補正は、網膜の実質的により高解像度画像の取得を可能にする。眼の光受容体における個々の錐体にAO技術を用いることで解決されうる。これは、眼の診断病理学への性能を多大に補助する。

【先行技術文献】

【特許文献】

【0003】

【特許文献1】欧州特許第0730428号明細書

【特許文献2】欧州特許出願第07733214.6号明細書

【特許文献3】米国特許第7118216号明細書

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0004】

要求される解像度の画像は、人間の眼により導入される収差の補正によってのみ可能である。これを行うためには、眼の瞳孔が位置する同一平面上のこれらの収差を測定し、それらの収差を同一平面上で補正する必要がある。これを実現するためには、空間内の異なる平面に瞳孔の画像をリレーし、測定及び補正を行う必要がある。被験者の画像が形成される平面を、被験者と「共役(conjugate)」するという。ここで、この場合、測定が行われうる眼の瞳孔の共役面を生成し、かつ補正が行われる第2の共役面を生成する必要がある。ハルトマン シャック検出器のような波面検出の方法は、完全に理想的な平面である波面をサンプリングし、実際の眼の瞳孔の顕微鏡方式で複写されたコピー又は

10

20

30

40

50

画像でありうる瞳孔共役にわたってビームを平行化し、瞳孔での収差を再構成する。検出された波面収差は、可変ミラーのようなAO装置の制御に用いられ、収差を補償するため光路に配置される。この測定及び補正処理は、速い制御ループ内で行われるため、動的な涙膜のような要因は補償され得ない。

#### 【0005】

加えて、光検出は、眼の網膜及び共役面において行われる必要があり、検出器のレンズは、眼の瞳孔及び共役面上に位置する必要がある。ここで、AOシステムにおいて、網膜及び瞳孔共役面の位置は、中央であることが重要である。

#### 【0006】

本出願人の欧州特許第0730428号及び欧州特許出願第07733214.6号に記載されたような走査レーザ検眼鏡は、網膜画像化のための効果的な診断ツールとして良好に確立されている。本来、レーザビームの光は、網膜を横断し、戻りエネルギーがフレームストアに収集されて、画像を形成する。網膜に光を流入する、より従来の眼底カメラに対して、レーザビームは、一定期間に単一画素のみを照射し、ノイズに対する信号の利益をもたらし、かつ診断対象以外の層からの反射を除去する機能をもたらす。SLOシステムにおいて、レーザ光は、第1の走査素子から第2の走査素子へリレーされ、その後、眼に入る。この結合は、良好に形成されたビームが瞳孔に侵入し、直交に、リニアスキャンし、低損失伝達及び電子的な分野への高効率の変換を行うことを確保することを目的とする。

#### 【0007】

米国特許第7118216号(ロチェスター大学)に記載されるような適応光学走査レーザ検眼鏡(AOSLOs)は、また、眼の網膜の高解像度画像を取得可能にすることが知られている。

#### 【0008】

高倍率の細胞スケールでは、眼の同一平面性が1から2度という結果になり、網膜の重要な斑状領域の画像をビルドアップするためには多数の走査を行う必要がある。画像のモニタージュは、その後、網膜の斑状領域の全体画像を取得するように生成される。

#### 【0009】

これらの既知のAOSLOsは、網膜の重要な斑状領域の高解像度画像を生成可能であるが、網膜のアーティファクト運動を最小化するのに十分速い速度で個々の画像を収集することができないという制限がある。例えば、いくつかの既知のAOSLOsでは高解像度画像を実現するために、走査ごとにALOに対する患者の瞳孔を再配置する必要がある。これは、各走査間での大きな遅延を引き起こす。また、患者の眼の再配置は、各走査間での連続的なエラーを引き起こす。この結果は、不連続性、歪み及びエラーがモニタージュへ導入され、眼への診断病理学の機能がより難解になる。これは、また、全体画像化部分の複雑性及び時間を付加する。

#### 【0010】

広い視野にわたってアクセスしやすく、楕円形リレーを有さないシステムは、広い視野及び扱いやすい収差を実現するために、軸球状リレーなしで使用する必要があり、リレー焦点距離が非常に大きくなる必要があり、伝達及び臨床環境にとって非実用的なシステム全体の大きさを招く結果となる。

#### 【0011】

本発明は、上述した一又はそれ以上の不利益を除去又は軽減する人間の眼の網膜を走査する走査レーザ検眼鏡(SLO)及び人間の眼の網膜を走査する方法を提供することを目的とする。

#### 【課題を解決するための手段】

#### 【0012】

本発明の第1の態様によれば、眼の網膜を走査する走査検眼鏡が提供される。

前記走査検眼鏡は、

平行光の光源と、

10

20

30

40

50

第1の走査素子と、

第2の走査素子と、を含み、

見かけ上の点光源から二次元平行光走査を提供するために、前記平行光の光源、前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子を組み合わせ、

前記走査検眼鏡は、走査転送装置を更に含み、前記走査転送装置は、2つの焦点を有する反射素子であり、前記点光源は、前記走査転送装置の第1の焦点に設けられ、眼は、前記走査転送装置の第2の焦点に適応され、前記走査転送装置は、前記眼への前記点光源からの前記二次元平行光走査を転送し、

前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子は、前記点光源からの前記二次元平行光走査の方向を制御する、及び／又は前記点光源からの前記二次元平行光走査の大きさを調節するように選択された動作パラメータを有する。

#### 【0013】

二次元平行光走査の方向を制御する、及び／又は二次元平行光走査の大きさを調節するように動作パラメータを選択することは、前記網膜の走査の領域の大きさ及び位置の制御を可能にする。例えば、第1の走査素子及び第2の走査素子は、「最大領域」の二次元の平行光走査を発生するように構成される。動作パラメータは、その後、「小さな領域」の走査が、「最大領域」走査内のいずれかの箇所で発生しうるよう、走査の水平／垂直方向の大きさを調整するように選択される。これは、動作パラメータの適切な選択により、「最大領域」内の網膜にわたって「移動される」「小さな領域」の走査が、網膜の高解像度画像のモンタージュを増大することを効率よく可能にする。

#### 【0014】

使用された走査素子により、動作パラメータは、見かけ上の点光源からの二次元平行光走査の方向を制御するように選択される、又は見かけ上の点光源からの二次元平行光走査の大きさを調整するように選択される。例えば、走査素子が回転又は振動した場合、見かけ上の点光源からの二次元平行光走査の方向は、制御されうる。しかし、走査素子がライン走査素子（例えば、レーザライнстキナ）の場合、見かけ上の点光源からの二次元平行光走査の大きさは、制御されうる。回転する走査素子、振動する走査素子及びライン走査素子は、S L Oの第1及び第2の走査素子として使用されうることがわかる。

#### 【0015】

重要なのは、第1及び第2の走査素子の選択された動作パラメータにかかわらず、二次元平行光走査は、常時見かけ上の点光源から発せられることである。

#### 【0016】

前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子は、振動機構を含んでもよい。前記振動機構は、共振型走査装置であってもよい。

#### 【0017】

前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子は、振動面ミラーを含んでもよい。前記振動面ミラーは、ガルバノメーターミラーであってもよい。

#### 【0018】

前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子は、回転機構を含んでもよい。前記回転機構は、回転ポリゴンミラーを含んでもよい。

#### 【0019】

前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子は、ラインスキャン素子を含んでもよい。前記ラインスキャン素子は、レーザライнстキナを含んでもよい。前記レーザラインは、回折光学素子、円筒状レンズ、又はレーザラインを生成する他の既知の手段により発生されてもよい。

#### 【0020】

前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子は、上述したように、振動機構、回転機構、又はラインスキャン素子の組み合わせを含んでもよい。

#### 【0021】

前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子の前記動作パラメータは、前記振動の振幅

10

20

30

40

50

及び前記振動の回転オフセットを含んでもよい。前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子の前記動作パラメータは、また、前記振動の速度を含んでもよい。

【0022】

走査検眼鏡は、眼の複数箇所で測定される、眼の網膜の走査を150度まで、例えば、120度、110度、90度、60度、40度、20度で行うことが可能であってもよい。走査検眼鏡は、眼の2mmの拡張していない瞳孔を通じて、眼の網膜のこのような走査を発生させることができ可能であってもよい。しかし、SLOは、また、例えば、AO測定として知られる8mmの拡張していない瞳孔を通じて、眼の網膜の走査を発生することが可能である。

【0023】

振動機構は、10度まで、例えば、1度、2度、3度、4度、5度、6度、7度、8度、9度、10度の可変角度振幅を発生することが可能であってもよい。

【0024】

振動機構は、また、倍率を調整し、より小さい振動ミラーを用いることにより、40度までの可変角度振幅を発生することが可能であってもよい。これは、リレー倍率により影響される。

【0025】

前記走査転送装置は、楕円形ミラーを含んでもよい。前記走査転送装置は、非球面ミラーを含んでもよい。前記走査転送装置は、楕円体ミラーを含んでもよい。前記走査転送装置は、一対の放物線ミラーを含んでもよい。前記走査転送装置は、一対の放物面ミラーを含んでもよい。

20

【0026】

前記平行光の光源は、レーザ光源を含んでもよい。前記平行光の光源は、ファイバ接続されたスーパーレンズセントダイオード(SLD)のような発光ダイオードを含んでもよい。

【0027】

前記平行光の光源は、強く、近赤外であり、近空間的コヒーレントであり、かつ高い平行度であることが好ましい。

【0028】

前記走査検眼ミラーは、走査リレー装置を更に含んでもよい。前記見かけ上の点光源から前記二次元平行光走査を提供するために、前記平行光の光源、前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子並びに走査リレー装置を組み合わせる。

30

【0029】

前記走査リレー装置は、2つの焦点を含んでもよい。前記走査リレー装置の1つの焦点は、前記走査転送装置の1つの焦点と一致してもよい。

【0030】

前記走査リレー装置は、楕円形ミラーを含んでもよい。前記走査リレー装置は、非球面ミラーを含んでもよい。前記走査リレー装置は、楕円体ミラーを含んでもよい。前記走査リレー装置は、一対の放物線ミラーを含んでもよい。前記走査リレー装置は、一対の放物面ミラーを含んでもよい。

40

【0031】

前記第2の走査素子の回転軸は、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分と略平行であってもよい。または、前記第2の走査素子の回転軸は、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分と略直交であってもよい。

【0032】

前記第1の走査素子の回転軸は、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分と略平行であってもよい。前記第1の走査素子の回転軸は、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分と略直交であってもよい。

【0033】

前記見かけ上の点光源からの前記二次元平行光走査の提供において、前記走査リレー装

50

置は、一次元平行光走査を生成し、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分は、前記走査リレー装置により生成された前記一次元平行光走査により規定される平面と略平行となつてもよい。

【0034】

第2の走査素子の回転軸は、走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分の約5度以内であつてもよい。第2の走査素子の回転軸は、走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分の約2度以内であつてもよい。第2の走査素子の回転軸及び走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分は、走査検眼鏡の1又はそれ以上の構成要素の選ばれた偏心に応じた平行度を有していてよい。第2の走査素子の回転軸及び走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分は、走査検眼鏡により発生された網膜の画像における許容可能なずれのレベルに応じて、走査検眼鏡のユーザにより決定された平行度を有していてよい。

10

【0035】

走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分は、走査リレー装置により生成された一次元平行光により規定される平面の約5度以内であつてもよい。走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分は、走査リレー装置により生成された一次元平行光により規定される平面の約2度以内であつてもよい。走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分、及び走査リレー装置により生成された一次元平行光により規定される平面は、走査検眼鏡の1又はそれ以上の構成要素の選ばれた偏心に応じて一致する角度を有していてよい。走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分、及び走査リレー装置により生成された一次元平行光により規定される平面は、走査検眼鏡により発生された網膜の画像における許容可能なずれのレベルに応じて、走査検眼鏡のユーザにより決定された一致する角度を有していてよい。

20

【0036】

前記見かけ上の点光源からの前記二次元平行光走査の提供において、前記走査リレー装置は、一次元平行光走査を生成し、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分は、前記走査リレー装置により生成された前記一次元平行光走査により規定される前記平面と略直交であつてもよい。

【0037】

第1の走査素子の回転軸は、走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分の約5度以内であつてもよい。第1の走査素子の回転軸は、走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分の約2度以内であつてもよい。第1の走査素子の回転軸及び走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分は、走査検眼鏡の1又はそれ以上の構成要素の選ばれた偏心に応じた平行度を有していてよい。第1の走査素子の回転軸及び走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分は、走査検眼鏡により生成された網膜の画像における許容可能なずれのレベルに応じて、走査検眼鏡のユーザにより決定された平行度を有していてよい。

30

【0038】

走査検眼鏡の構成要素は、見かけ上の点光源が眼の瞳孔で静止するように配置される。これは、眼の網膜から戻り反射した光が、走査検眼鏡の共通光路へ戻って受光されることを確実にする。

【0039】

前記走査検眼鏡は、

40

前記網膜から反射された光を検出して、前記網膜の走査された領域の画像を生成する光検出装置を更に含んでもよい。

【0040】

前記光検出装置は、光電子増倍管又はアバランシェフォトダイオード( A P D )を含んでもよい。前記光検出装置は、低ノイズ及び高ゲインであることが好ましい。

【0041】

前記走査検眼鏡は、

共通光路での反射光の波面収差を検出する波面検出装置と、

前記共通光路における前記平行光の光源と前記眼との間に配置される適応光学素子を含み、前記反射光の前記波面収差を補償する波面補償装置と、を更に含んでもよい。

50

**【 0 0 4 2 】**

反射光の波面収差は、眼及び／又は走査検眼鏡により導入された収差を含んでもよい。走査検眼鏡により導入された波面収差は、第1の走査素子、第2の走査素子、走査リレー装置又は走査転送装置により導入された収差を含んでもよい。

**【 0 0 4 3 】**

波面補償装置は、眼により導入された収差及び／又は第1の走査素子、第2の走査素子、走査リレー装置又は走査転送装置により導入された波面収差を補償する。

**【 0 0 4 4 】**

前記波面検出装置は、ハルトマン シャック検出器又は電荷結合素子（C C D）を含んでもよい。

10

**【 0 0 4 5 】**

前記適応光学素子は、可変ミラーを含んでもよい。

**【 0 0 4 6 】**

本発明の第2の態様によれば、眼の網膜を走査する方法が提供される。

前記方法は、

平行光の光源、第1の走査素子及び第2の走査素子を設ける工程であって、前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子は、動作パラメータを有する、工程と、

前記平行光の光源、前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子の組み合わせを用いて、見かけ上の点光源から二次元平行光走査を提供する工程と、

前記見かけ上の点光源からの前記二次元平行光走査の方向を制御する、及び／又は前記見かけ上の点光源からの前記二次元平行光走査の大きさを制御するように前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子の前記動作パラメータを選択する工程と、

20

2つの焦点を有し、反射素子である走査転送装置を設ける工程と、

前記走査転送装置の第1の焦点に前記見かけ上の点光源を設け、前記走査転送装置の第2の焦点に前記眼を適応させる工程と、

前記走査転送装置を用いて、前記見かけ上の点光源から前記眼への前記二次元平行光走査を転送する工程と、を含む。

**【 0 0 4 7 】**

二次元平行光走査の方向を制御する、及び／又は二次元の平行光走査の大きさを調節するように動作パラメータを選択することは、網膜の走査の領域の大きさ及び位置の制御を可能にする。例えば、第1の走査素子及び第2の走査素子は、「最大領域」の二次元平行光走査を発生するように構成される。動作パラメータは、その後、「小さな領域」の走査が、「最大領域」走査内のいずれかの箇所で発生しうるよう、走査の水平／垂直の大きさを調整するように選択される。これは、動作パラメータの適切な選択により、「最大領域」内の網膜にわたって「移動される」「小さな領域」の走査が、網膜の高解像度画像のモニタージュを増大することを効率よく可能にする。

30

**【 0 0 4 8 】**

使用された走査素子により、動作パラメータは、見かけ上の点光源からの二次元平行光走査の方向を制御するように選択される、又は見かけ上の点光源からの二次元平行光走査の大きさを調整するように選択される。例えば、走査素子が回転又は振動した場合、見かけ上の点光源からの二次元平行光走査の方向は、制御されうる。しかし、走査素子がライン走査素子（例えば、レーザライнстキャナ）の場合、見かけ上の点光源からの二次元平行光走査の大きさは、制御されうる。回転する走査素子、振動する走査素子及びライン走査素子は、S L Oの第1及び第2の走査素子として使用されうることがわかる。

40

**【 0 0 4 9 】**

前記眼の網膜を走査する方法は、また、走査リレー装置を設ける工程を更に含んでもよく、前記見かけ上の点光源から前記二次元平行光走査を提供するために、前記平行光の光源、前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子を組み合わせてもよい。

**【 0 0 5 0 】**

前記走査リレー装置は、2つの焦点を含んでもよく、前記走査リレー装置の1つの焦点

50

は、前記走査転送装置の1つの焦点と一致してもよい。

【0051】

前記第2の走査素子の回転軸は、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分と略平行であってもよい。または、前記第2の走査素子の回転軸は、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分と略直交であってもよい。

【0052】

前記第1の走査素子の回転軸は、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分と略平行であってもよい。前記第1の走査素子の回転軸は、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分と略直交であってもよい。

【0053】

前記見かけ上の点光源からの前記二次元平行光走査の提供において、前記走査リレー装置は、一次元平行光走査を生成し、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分は、前記査リレー装置により生成された前記一次元平行光走査により規定される平面と略平行となってもよい。または、前記見かけ上の点光源からの前記二次元平行光走査の提供において、前記走査リレー装置は、一次元平行光走査を生成し、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分は、前記査リレー装置により生成された前記一次元平行光走査により規定される前記平面と略直交であってもよい。

【0054】

前記見かけ上の点光源からの前記二次元平行光走査の提供において、前記走査補償装置は、一次元平行光走査を生成し、前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分は、前記第2の走査素子の回転軸が前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分と平行である場合には、前記走査補償装置により生成された一次元平行光走査により規定される平面上に実質的に存在する、又は前記第2の走査素子の回転軸が前記走査転送装置の前記2つの焦点を結ぶ線分と直交する場合には、一次元平行光走査により規定される前記平面に実質的に直交する。

【0055】

走査検眼鏡の構成要素は、見かけ上の点光源が眼の瞳孔で静止するように配置される。これは、眼の網膜から戻り反射した光が、走査検眼鏡の共通光路へ戻って受光されることを確実にする。

【0056】

前記眼の網膜を走査する方法は、前記網膜から反射された光を検出する光検出装置を設ける工程と、前記光検出装置を用いて、前記網膜の走査された領域の画像を生成する工程と、を更に含んでもよい。

【0057】

前記眼の網膜を走査する方法は、共通光路での反射光の波面収差を検出する波面検出装置と、前記共通光路における前記平行光の光源と前記眼との間に配置される適応光学素子を含む波面補償装置とを設ける工程と、前記波面補償装置を用いて、前記共通光路における前記反射光の前記波面収差を補償する工程と、を更に含んでもよい。

【0058】

反射光の波面収差は、眼及び／又は走査検眼鏡により導入された収差を含んでもよい。走査検眼鏡により導入された波面収差は、第1の走査素子、第2の走査素子、走査リレー装置又は走査転送装置により導入された収差を含んでもよい。眼の網膜を走査する本方法は、これらの収差のいずれか又は双方を補償して、網膜の高解像度画像を実現する。

【0059】

前記眼の網膜を走査する方法は、前記第1の走査素子及び前記第2の走査素子のための所定の選択された動作パラメータのプログラムを提供する工程と、前記所定の選択された動作パラメータのプログラムに従って、複数の網膜の画像を生成する工程と、を更に含んでもよい。

【0060】

前記複数の網膜の画像の少なくとも一部を合成して、前記網膜のモンタージュを形成す

10

20

30

40

50

る工程を更に含んでもよい。

【0061】

眼の網膜を走査する本方法は、走査領域が網膜にわたって効果的に移動されることが可能になることにより、網膜の多数の異なる領域を走査することができる。したがって、多数の高解像度画像は、網膜の高解像度画像のモニタージュが提供されるように取得され、かつ合成される。

【0062】

第1及び第2の走査素子の動作パラメータは、ソフトウェア制御下で運用されてもよい。これは、アセンブルされた合成モニタージュでの正確な関係を有し、予測可能であり、反復可能なサブスキャンを取得することが可能になる。

10

【0063】

眼の網膜を走査する本方法は、前記見かけ上の点光源からの前記二次元平行光走査の走査角度の偏角を変化させる工程を含んでもよい。見かけ上の点光源からの二次元平行光走査の走査角度の偏角を変化させることは、走査素子と、走査転送装置及び前記走査リレー装置との間の倍率を調整することにより行われる。

【0064】

上述した第1及び第2の走査素子、走査リレー装置、走査転送装置及び適応光学素子は、高解像での狭視野網膜画像を撮像する特有な性能を可能にし、かつ被験者の瞳孔の位置の調整せずに網膜での視野を移動し、画像モニタージュシーケンスをビルドアップする特有な性能を可能にする。本質的なことではないが、この性能は、走査リレー装置及び走査転送装置となる橜円体ミラーにより補助される。

20

【0065】

大きな規模の走査変更であっても、眼での瞳孔共役が移動せず、画像のモニタージュは、この手法で取得が簡易になる。光軸は、いずれにもほとんど移動しない適応光学素子の可変ミラーへリレーされる眼の瞳孔及び眼の瞳孔の画像での中心揃えを維持する。したがって、それらの眼のレンズの部分に対する測定された収差は移動又は変更しないため、適応光学ループ及び可変ミラー補正は効果的に維持される。

【図面の簡単な説明】

【0066】

本発明の実施形態は、例示としてのみの添付の図面を参照しながら説明される。

30

【図1】図1は、平行光と被験者の眼との間の共通光路を示す、本発明に係る走査レーザ検眼鏡（SLO）の光学的な概念図である。

【図2】図2は、図1のSLOを90度回転したものであり、走査転送装置及び走査リレー装置の表面を示す図である。

【図3】図3は、図1のSLOの平行光の光源、第1及び第2の走査素子、走査リレー装置及び走査転送装置の簡素化した光学的な概念図であり、第1走査素子と被験者の眼との間の平行光の走査経路を示す図である。

【図4】図4は、図1のSLOの概念的な光線図である。

【図5】図5は、図1のSLOの光学的な概念図であり、ビーコンを検出する波面を示す図である。

40

【図6】図6は、第1及び第2の走査素子の動作パラメータの調整を示す概念図である。

【図7】図7は、図1のSLOで実行される動作のステップのフローチャートである。

【発明を実施するための形態】

【0067】

なお、図1から4において、眼の瞳孔と接合する光路上の点は、符号Pで識別され、眼の網膜と接合する光路上の点は、符号Rで識別される。

【0068】

図1から3を参照すると、走査レーザ検眼鏡（SLO）10は、平行光の光源12と、第1の走査素子14と、第2の走査素子16と、走査リレー装置18と、走査転送装置20と、を含む。

50

## 【0069】

本明細書の実施形態では、平行光の光源12は、スーパールミネッセントダイオード(SLD)である。しかし、単波長レーザダイオード、垂直キャビティ表面放出レーザ、又は他の光源等の十分な強度及び空間的なコヒーレンスを有し、良好に平行化され、かつ十分な網膜の照度を生成するような、いずれかの適切な平行光の光源を用いることが可能なことが理解されるべきである。SLDは、スペックルを低減するために選ばれる。SLDは、少なくとも20nmのバンド長を有してもよい。しかし、20nm以下又は20nm以上のバンド長を有するSLDもまた用いられることが理解されるべきである。SLDは、正弦波高速走査の間の変調をオン/オフするための変調器(必要な場合)に結合されたファイバを通じて、偏光維持ファイバに結合されたファイバである。レーザビーム13は、6.5mmの出力直径を有するファイバコリメータ(図示せず)を備えるシステムに導入される。ファイバコリメータは、回転するチップ/チルトマウント上に搭載される。コリメータの回転は、入力偏光において、導入時の90/10(システムへの直線偏光した光の10%が反射し、反射した戻り光の90%が透過する)のビームスプリットが実現されるように設定されることが必要である。レーザは、当該レーザが搭載されるチップ/チルトマウント及びビームスプリッタ22のマウント上のチップ/チルトを用いてシステムに位置合わせされる。ファイバ結合した装置は、位置合わせ及び交換が容易になる。

10

## 【0070】

平行光の光源12は、高い平行ビームを生成するために、強く、近赤外であり、空間的にコヒーレントであることが好ましい。

20

## 【0071】

ビームスプリッタ22は、コーティングされていないBK7ウインドウであり、5mmの厚さであり、SLDからのレーザビーム13に対して45度の角度で向けられている。ビームスプリッタ22の裏面側は、検出器(下記参照)への戻り反射を抑制するために、無反射面になっている。

## 【0072】

裏面反射の最小化のために波長最適化された高効率のコーティング、空間フィルタ及び適切なアーチャ制御は、システムの設計の重要な部分の全てを形成する。

30

## 【0073】

第1の走査素子14は、ガルバノメーターミラーのような低速度振動平面ミラーであり、第2の走査素子16は、共振スキャンミラーのような共振スキャナである。ガルバノメーターミラー14及び共振スキャンミラー16の軸は、レーザビーム13のラスター走査パターンの形態で、二次元平行光走査を生成するように直角に配置される。

## 【0074】

本明細書に記載の実施形態では、ガルバノメーターミラー14は、レーザビーム13の垂直一次元走査を含み、一次元平行光走査を提供する。これは、ラスター走査パターンの垂直走査の構成要素を生成する。

40

## 【0075】

本発明のこの実施形態では、共振スキャナ16は、レーザビーム13の水平一次元走査を含み、複数の第2の一次元平行光走査を提供する。各共振スキャナ16の振動は、ラスター走査パターンの水平走査の構成要素を生成する。

## 【0076】

ガルバノメーターミラー14の回転軸は、共振スキャナ16に直交する。

## 【0077】

図3は、ガルバノメーターミラー14の1つの振動により生成された水平一次元走査におけるレーザビーム13の経路を示す。経路Aは、回転の開始時においてガルバノメーターミラー14から反射されたレーザビームの一例であり、経路Bは、回転の中間点においてガルバノメーターミラー14から反射されたレーザビームの一例であり、経路Cは、回転の最後においてガルバノメーターミラー14から反射されたレーザビームの一例である。

50

## 【0078】

よって、ガルバノメーターミラー14及び共振スキャナ16は、共に、ラスター走査パターンの形態で、二次元平行光走査を生成する。

## 【0079】

ガルバノメーターミラー14及び共振スキャナ16は、振動の振幅及び振動の回転オフセットを含む動作パラメータを有する。動作パラメータは、また、振動の速度を含む。これらの動作パラメータの双方は、見かけ上の点光源からの二次元平行光走査の方向を制御するように選択されてもよい。

## 【0080】

共振スキャナ16は、10度まで、例えば、1度、2度、3度、4度、5度、6度、7度、8度、9度、10度の可変角度振幅を生成することが可能である。共振スキャナ16は、その回転軸に対するいずれかの点において、これらの様々な振動の振幅を生成することが可能である。すなわち、共振スキャナ16は、その回転の360度以内のいずれかの点において、可変角度振幅の10度までの角度を生成することができる。

## 【0081】

共振スキャナ16は、網膜上を走査したレーザビーム13のセンタリング（又は偏心）を調整しうる回転マウント（図示せず）に収容され、網膜にわたってイメージング領域を「移動する」機能を提供する。

## 【0082】

ガルバノメーターミラー14は、また、80度まで、例えば、10度、20度、30度、40度、50度、60度、70度、80度、90度の可変角度振幅を生成することが可能である。ガルバノメーターミラー14は、その回転軸に対するいずれかの点において、これらの様々な振動の振幅を生成することが可能である。すなわち、ガルバノメーターミラー14は、その回転の360度以内のいずれかの点において、可変角度振幅の80度までの角度を生成することができる。80度までの角度振幅は、「光学的な」角度であることを留意する。これは、40度までは「機械的な」角度であることを意味する。

## 【0083】

走査リレー装置18は、2つの焦点を有する。本明細書に記載の実施形態では、走査リレー装置18は、楕円体ミラーであり、スリットミラーとして示される。しかし、走査リレー装置18は、他の形態を有してもよいことが理解されるべきである。

## 【0084】

ガルバノメーターミラー14は、スリットミラー18の第1の焦点に位置決めされ、共振スキャナ16は、スリットミラー18の第2の焦点に位置決めされる。

## 【0085】

走査転送装置20は、楕円体ミラーの形態の非球面ミラーであり、メインミラーとして示される。メインミラー20は、2つの焦点を有する。本明細書に記載され、図示される実施形態では、メインミラー20は、網膜の垂直及び水平方向の両方において40度（例えば、40度×40度）の視野を提供するように構成される。しかし、メインミラー20は、網膜の垂直及び水平方向の両方において200度（例えば、200度×200度）の視野（拡張角度）を提供するように構成される。

## 【0086】

共振スキャナ16は、また、メインミラー20の第1の焦点に位置決めされる。被験者の眼24は、メインミラー20の第2の焦点に位置決めされる。

## 【0087】

よって、レーザビーム13は、ガルバノメーターミラー14、スリットミラー18、共振スキャナ16及びメインミラー20を通じて、被験者の眼24へ伝達される。見かけ上の点光源からの二次元平行光走査を提供するために、ガルバノメーターミラー14、スリットミラー18、共振スキャナ16及びメインミラー20を組み合わせる。これは、メインミラー20により、共振スキャナ16から被験者の眼24へ結合される。

## 【0088】

10

20

30

40

50

走査検眼鏡は、眼の複数の点で測定された眼の網膜の150度まで、例えば、120度、110度、90度、60度、40度、20度の走査を生成可能であってもよい。走査検眼鏡は、眼の拡張していない2mmの瞳孔を通じて、眼の網膜のこのような走査を生成可能であってもよい。しかし、SLOは、また、AO測定用として知られているように、例えば、眼の拡張していない2mmの瞳孔を通じて、眼の網膜の走査を生成可能であってもよいことが理解されるべきである。

【0089】

SLO10の構成要素は、見かけ上の点光源が眼の瞳孔に固定されるように配置される。これは、被験者の眼24の眼の網膜からの反射光のビームが、SLO10の光路を通じて戻り伝達されることを確実にする。反射光は、既知の手段で被験者の眼の画像を生成するために用いられる。

10

【0090】

走査リレー装置18は、レーザビーム13の走査を、ガルバノメーターミラー14から共振スキャナ16へ伝達する。走査リレー装置18は、伝達構成要素を導入せず、被験者の眼24の瞳孔を通じたレーザビーム13を侵入させずに、点から点への伝達を提供する。よって、レーザビーム13は、見かけ上の点光源から到来するように見える。

20

【0091】

ガルバノメーターミラー14がスリットミラー18の第1の焦点に位置決めされているため、ガルバノメーターミラー14からの光は、ガルバノメーターミラー14からスリットミラー18への光の偏向の角度にかかわらず、常にスリットミラー18の第2の焦点を通じて反射される。この効果は、レーザビーム13のラスター走査パターンが、被験者の眼24の瞳孔を破壊せずに、透過されることである。これは、従来技術として知られるように、網膜の超広範囲な網膜画像を取得可能にする。

20

【0092】

スリットミラー18及びメインミラー20の偏心の妥当なマッチングは、完全な走査直線性からの良好な偏向を提供する。眼の光軸からの角度の機能として、対称的な偏向は、ソフトウェアでの網膜の距離測定の簡素な補償を可能にし、かつ適切に直感的な網膜のディスプレイ表示を可能にする。

30

【0093】

本明細書に記載され、かつ図示された本発明の実施形態では、SLO10の構成要素は、共振スキャナ16の回転軸が、メインミラー20の2つの焦点を結ぶ線分25と略平行となり、かつレーザビーム13が、スリットミラー18の第2の軸を横切って走査されるように配置される。また、見かけ上の点光源からの二次元平行光走査の提供において、ガルバノメーターミラー14は、スリットミラー18に入射する一次元の走査を生成する。したがって、スリットミラー18は、また、一次元走査を生成する。SLO10の構成要素は、メインミラー20の2つの焦点を結ぶ線分25が、スリットミラー18により生成された一次元走査により規定される平面に実質的に位置するように配置される。構成要素のこの配置は、多くの利点を提供する。

30

【0094】

メインミラー20の2つの焦点を結ぶ線分25と略平行であるガルバノメーターミラー14及び共振スキャナ16の回転軸と、スリットミラー18により生成された一次元走査により規定される平面に実質的に位置する線分25とを有することの重要な利点は、被験者の眼の走査された画像が、「ずれ」の構成要素を有さない、又は低減することである。これは、SLO10の構成要素の配置が、入力レーザビーム13へ「チルト」を提供する要件を除去するためであり、よって、二次元走査の水平及び垂直構成要素とメインミラー20の2つの焦点を結ぶ線分25との間の直交性が向上する。

40

【0095】

したがって、網膜画像内の一定の大きさ (consistent dimensions) を測定可能にし、よって、これらの画像内の特徴サイズの簡素な定量化を容易にする。

50

## 【0096】

オフセット回転がスキャンに対する歪みをもたらすため、ガルバノメーターミラー14及び共振スキャナ16に直交する軸についてはオフセット回転がないことが好ましい。

## 【0097】

本発明のSLO10の構成要素の配置のさらなる利点は、SLO10の全ての構成要素が单一平面に存在しうるため、SLO10の製造が簡素化され、製造時間及び製造コストを低減できることである。さらに、この配置は、SLO10に対する被験者の頭の位置決めにおける大きな柔軟性を可能にする。

## 【0098】

他の利点は、従前の検眼鏡に比して、本発明のSLO10に含まれる構成要素の数が低減されうることである。これは、本発明の検眼鏡の光学的な輝度を増大させ、網膜画像を得る際に重要となる。

10

## 【0099】

図1、2及び4を参照すると、レンズ望遠鏡リレー26は、ガルバノメーターミラー14から可変ミラー28（例えば、適応光学素子）を結像する。望遠鏡リレー26は、図4に示すように、ガルバノメーターミラー14からの第1のレンズ30の前方焦点距離に位置決めされた第1のレンズ30（一対のアクロマティックレンズ、図1及び2参照）と、図1及び4に示すように、望遠鏡リレー26の出力をコリメートするように離間した第2のレンズ32と、を含む。可変ミラー28は、図4に示すように、第2のレンズ32の後方焦点距離に配置される。望遠鏡リレー26は、図1及び4に示すように、イメージング検出器34（光検出装置の一例）へ順次リレーできるように、付加的に網膜接合体（retinal conjugate）（R）を変換する。望遠鏡リレー26は、また、ガルバノメーターミラー14へ画像をリレーし、スリットミラー18及びメインミラー20のシステムへ補正焦点状態を発生する。

20

## 【0100】

本明細書に記載の実施形態では、望遠鏡リレー26の倍率は、1:2であり、6.5mm波面センサのアーチャは、13mm可変ミラーのアーチャと一致する結果となる。これは、1つの望遠鏡のみが入出力レーザビームをリレーすることを可能にする。入出力用に同一の望遠鏡を用いることは、離れたリレーの必要性を取り除く。これは、標準的なAOシステムよりも光学面を少なくするため、より光効率のよいシステムを提供する。

30

## 【0101】

SLO10システムの設計は、可変ミラー28の大きさの選択にいくつかの段階を可能にする。メインミラー20と第1のレンズ30との間の構成要素は、異なる大きさの可変ミラーを同一のまま維持する。入力／出力リレー望遠鏡及び第1のレンズ32は、異なる可変ミラーを変更する必要がある。これは、また、異なるレーザ及び検出器の位置及び配置のためである。

40

## 【0102】

第2のレンズ望遠鏡リレー36は、第1及び第2のアクロマティックレンズ36a, 36bのリレーと、可変ミラー28と、波面センサ38（下記参照）と、網膜画像化光学系40と、を含む。

40

## 【0103】

折りたたみミラー42は、光学的レイアウトのサイズを低減するために、アクロマティックレンズ36a及び36b間に配置される。アーチャ60は、また、折りたたみミラー42と第2のアクロマティックレンズ36bとの間に配置される。折りたたみミラー42は、眼の角膜からの波面センサ38上への戻り反射を低減する。

## 【0104】

本明細書に記載され、図示される実施形態では、SLO10は、可変ミラー28から大きな焦点補正要求を軽減するバーダル焦点システム44（バーダルオプトメータ）を含む。バーダル焦点システム44は、レンズ望遠鏡リレー26におけるレンズ間の経路長を変化させる移動可能なステージを組み込む。バーダル焦点システム44は、2つのミラー4

50

4 a 及び 4 4 b を含む。ここで、バーダル焦点システム 4 4 は、焦点範囲が増加し、8 D - 1 2 D に合致する。バーダル焦点システム 4 4 の出力は、スリットミラー 1 8 及びメインミラー 2 0 のために補正ビーム輻輳を生成して、収束する。低球面収差を実現するために、2 つの同一の対が用いられる。

【0 1 0 5】

図 1 に示すように、波面センサ 3 8 (波面検出装置の一例) は、平行光の光源 1 2 に隣接して位置決めされ、ビームスプリッタ 4 6 と連動して共通光路 C O P の反射光の波面収差を検出する。波面センサ 3 8 は、図 1 及び 4 に示すように、眼の瞳孔と同一平面上の収差を測定する。上述したように、眼の瞳孔の面の共役は、収差の測定を行うように生成される。

10

【0 1 0 6】

波面センサ 3 8 は、ハルトマン シャックセンサであってもよく、瞳孔共役にわたって波面をサンプリングし、瞳孔の収差を再構成する。もしくは、波面センサ 3 8 は、電荷結合素子 (C C D) であってもよい。

【0 1 0 7】

平行光の光源のための入力経路及び波面検出は、区別される。すなわち、このシステムでは、2 つの別々のレーザが用いられる。一方のレーザ (レーザビーム 1 3) は、網膜の画像化のために用いられ (画像化レーザ)、他方のレーザ (ビーコンレーザ 4 8) は、収差を検出するために用いられる (検出レーザ)。

20

【0 1 0 8】

本明細書に記載の実施形態では、波面検出用の入力は、図 1、2 及び 5 に示すように、レンズ望遠鏡リレー 2 6 とガルバノメーターミラー 1 4 との間に配置される波面検出ビーコンレーザ 4 8 により行われる。

【0 1 0 9】

レンズ望遠鏡リレー 2 6 及びバーダル焦点システム 4 4 のレンズ 3 0 及び 3 2 からの戻り反射を排除するために、ビーコンレーザ 4 8 は、バーダル焦点システム 4 4 の後に注入される。

【0 1 1 0】

ビーコンレーザ 4 8 は、9 1 0 nm 波長のレーザであり、偏光維持ファイバにファイバ結合される。これは、レンズ 4 9 を通じて 3 . 2 mm (眼では 1 mm) にコリメートされ、伝達ステージ 5 0 へ搭載されて、眼の瞳孔からの戻り反射を排除するために眼の瞳孔でビームオフ軸を移動させる。この搭載は、また、回転を提供し、偏光軸を設定する。ビーコンレーザ 4 8 の焦点状態は、ガルバノメーターミラー 1 4 の後ろにあるシステムの焦点に対応して位置決めされたレンズで設定される。

30

【0 1 1 1】

可変ミラー 2 8 は、また、図 1 及び 4 に示すように、眼の瞳孔の平面の共役に配置される。波面センサ 3 8 は、測定された収差を用いて、可変ミラー 2 8 を制御し、収差を補正する。測定及び補正の処理は、受容可能なレベルまで速い制御ループで繰り返される。

【0 1 1 2】

波面補償装置は、眼により導入された収差及び / 又は第 1 の走査素子 1 4、第 2 の走査素子 1 6、走査リレー装置 1 8 又は走査転送装置 2 0 により導入された波面収差を補償する。

40

【0 1 1 3】

メインミラー 2 0 の主軸は、動的な補正を適用しうるようガルバノメーターミラー 1 4 に配置され、走査位置と同期して可変ミラー 2 8 を変更する。同期信号は、低速走査ドライバから可変ミラーコントローラヘリレーされ、低速走査中のミラー形状を更新する。

【0 1 1 4】

網膜からの補償された光は、共焦点アーチャ 5 4 を通じて焦点合わせされ、画像検出器 3 4 で検出される。画像検出器 3 4 は、アバランシェフォトダイオード (A D P) である。しかし、画像検出器 3 4 は、これに替えて、光電子増倍管又は他の高速で低い光レベル

50

ルを検出可能なハイブリッドデバイス等であってもよい。図1及び4に示すように、共焦点アパーチャ54に補償された光が到達する前に、折りたたみレミラー56及びアクロマティックレンズ58を通過する。

#### 【0115】

画像検出器34は、したがって、眼の網膜の高解像度画像を取得する。画像化装置の焦点面を調整することにより、共焦点アパーチャは、焦点層の外からの光をロックするように機能し、深度を区分する機能の提供は、標準的なSLO及び顕微鏡用途と同様である。

#### 【0116】

上述したように、ガルバノメーターミラー14及び共振スキャナ16は、振動の振幅及び振動の回転オフセットを含む動作パラメータを有する。これらのパラメータは、見かけ上の点光源からの二次元平行光の走査の方向を制御するように選択的に動作可能であってもよい。

10

#### 【0117】

図6は、どのように、見かけ上の点光源からの二次元平行光の走査の方向が、網膜にわたる走査領域を移動するように調整されうるかの一例を示している。本明細書に記載され、図示された実施形態では、図示された領域62は、網膜上の垂直及び水平方向の両方での約40度の視野（例えば、40度×40度）を示す。左側の画像の二次元走査64の領域は、網膜上の垂直及び水平方向の両方での約8度の視野（例えば、8度×8度）を示す。走査64は、左側の画像が「軸上（on axis）」である。ガルバノメーターミラー14及び共振スキャナ16の制御パラメータが調整された場合（例えば、振動の振幅及び/又は振動の回転オフセットが変化した場合）、走査64は、領域62内で移動し、右側の画像のように、二次元走査64bが「軸外（off axis）」に移動する。走査64bは、走査素子上の入射の傾斜角によりわずかに回転される。このわずかな回転は、デジタル処理で補正されうる。

20

#### 【0118】

したがって、走査素子14及び16の動作パラメータを変化させることは、走査の方向を、走査がより大きな領域62のいずれかへ移動しうるよう制御可能にする。これは、狭走査領域64を、網膜にわたって移動可能にし、かつ高解像度画像モンタージュシーケンスを形成可能にする。重要なのは、狭走査領域64が大きな領域62（例えば、網膜）にわたり移動すると、二次元走査は、大きな領域62（例えば、網膜）に対する見かけ上の点光源の位置にかかわらず、常に見かけ上の点光源から到来する。

30

#### 【0119】

第1及び第2の走査素子の動作パラメータは、ソフトウェアの制御下で動作されてもよい。これは、予測可能であり、反復可能な狭視野走査を得ることが可能となり、アセンブルされたモンタージュでの正確な関係を有する。

30

#### 【0120】

SLO10は、図7に示すように動作する。ステップ102において、平行光の光源は、レーザビーム13を共通光路COPへ導入する。ステップ104において、見かけ上の点光源からの二次元平行光走査を提供するために、走査素子及び走査リレー装置18を組み合わせる。ステップ106において、走査転送装置20は、二次元平行光走査を、その第1の焦点から、その第2の焦点で適応される眼へ転送する。ステップ108において、波面センサ38は、共通光路での光の波面収差を検出する。ステップ110において、波面センサ38は、ステップ108において可変ミラー28を用いて検出した収差を補償する。ステップ108及び110は、ループ（例えば、反復）しうる。ステップ112において、画像検出器34は、眼の網膜の高解像度画像を取得する。ステップ114において、制御パラメータは、二次元平行光走査を、網膜の新たな領域へ向けるように選択され、ステップ102から112を繰り返す。ステップ102から114は、十分な画像をビルダップし、網膜のモンタージュを生成するまで必要な回数繰り返される。SLO10の動作は、上述した方法による二次元平行光走査の走査振幅角度を調整する追加のステップ

40

50

(図示せず)を含んでもよい。

【0121】

S L O 1 0 及び本発明の眼の網膜を走査する方法は、したがって、被験者の瞳孔の位置を調整せずに複数の高解像度狭視野網膜画像を網膜の大部分にわたって取得可能にすることにより、前述した不都合を取り除く、又は低減する。この手法でこのような高解像度狭視野網膜画像を取得することは、各走査間の時間遅延を低減し、被験者の瞳孔を再配置する必要がなくなる。この結果は、画像のモニタージュが、より少ない不連続性、歪み及びエラーを有し、画質を向上させ、眼の診断病理学への性能を増大させる。本発明は、また、画像化セッション全体の複雑さ及び時間を低減し、高速な自動モニタージュキャプチャをもたらす。橢円体リレーは、視野が広く、扱いやすいリレーを有するコンパクトなシステムを可能にする。

10

【0122】

上述した本発明の範囲を逸脱しない限り変更及び改良を行なってもよい。例えば、共振スキャナ16は、上述したように、10度まで、例えば、1度、2度、3度、4度、5度、6度、7度、8度、9度、10度の可変角度振幅を生成可能であるが、共振スキャナは、360度までの可変角度振幅を生成可能であることを理解すべきである。すなわち、共振スキャナ16は、その360度回転のいずれか点で360度までの振動の振幅を生成しうる。すなわち、共振スキャナ16は、その360度回転のいずれか点で可変振幅角度を360度まで生成しうる。

20

【0123】

もしくは、橢円リレーの倍率は、角度倍率を調整し、いずれかのスキャナの低減された機械的な走査角度を補償するように調整されてもよい。

【0124】

また、上記では橢円体結合ミラー18及び20について記載及び図示したが、他の結合素子、例えば、画像化システムの分離した波長が与えられる、回折素子、自由形態ミラー面又は従来のレンズリレーを用いてもよいことを理解すべきである。反射コーティングからのクロマティック効果を低減するため、ミラーが好ましい。

30

【0125】

さらに、適応光学素子として可変ミラー28を上記で図示及び記載したが、可変液体レンズ装置、液晶空間光変調器又は他の入射光の位相を変更することが可能な他の適切な適応光学素子を用いてもよいことを理解すべきである。

【0126】

また、S L O 1 0 は、上記で記載し、図示したように、走査リレー装置(スリットミラー-18)を含むが、この素子は、本質的なものではなく、S L O 1 0 は、この構成要素なしで上述した利点と同一の利点を提供することが可能である。この構成要素が要求するS L O 内で「チルト」されたレーザビームを取り除くことは、取得された画像でのいくかのずれ効果を生じさせる。しかし、このようなS L O は、大きな領域62(例えば、網膜)に対する見かけ上の点光源の位置及び選択された動作パラメータにかかわらず、見かけ上の点光源からの二次元走査を提供することが可能である。

40

【0127】

さらに、第1及び第2の走査素子14及び16は、上記で記載し、図示したように、それぞれガルバノメーターミラー及び共振スキャナであるが、例えば、レーザライン光源又は装置を有し、ラインスキャンを生成する他の適切な走査素子を用いてもよいことを理解すべきである。ラインスキャンは、点走査に対する効果的な代替手段として用いられる。ここで、ライン光源は、低速スキャナにより直交方向に走査される網膜上へライン照明を生成する。ライン照明は、ラインピクセルアレイにより検出され、2D画像は、低速スキャナを回転させることによりビルドアップされる。

【0128】

また、2つの焦点を有する橢円体ミラーとしてスリットミラー18を上記で説明したが、走査リレー装置は、他の形態を取りうることを理解すべきである。例えば、走査リレー

50

装置は、橢円形ミラー、一対の放物線ミラー、一対の放物面ミラー、又はこれらの構成要素の組み合わせを含みうる。この共通する技術的特徴は、2つの焦点を有し、一次元平行光走査を生成する走査リレー装置である、これらの構成要素の配置により提供される。

【0129】

橢円形ミラーの構成要素が走査リレー装置で用いられる場合、円柱レンズのようなビーム補償素子を提供することが必要となる。

【0130】

さらに、SLO10の配置は、ガルバノメーターミラー14がスリットミラー18の第1の焦点で位置決めされ、共振スキャナ16がスリットミラー18の第2の焦点で位置決めされることを上記で説明したが、ガルバノメーターミラー14及びスリットミラー18は、SLO10の動作に影響されずに切り替えられてもよい。

10

【0131】

さらに、上述したように、ガルバノメーターミラー14は、レーザビーム13の垂直走査を提供し、共振スキャナ16が水平走査を提供したが、これらの素子の回転及び振動軸は、ガルバノメーターミラー14がレーザビーム13の水平走査を提供し、共振スキャナ16が垂直走査を提供するように切り替えられてもよいことを理解すべきである。したがって、第2の走査素子の回転軸は、走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分に略平行であってもよく、走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分は、走査リレー装置により生成される一次元平行光走査により規定される平面に実質的に存在してもよく、又は第2の走査素子の回転軸は、走査リレー装置により生成される一次元平行光走査により規定される平面に略直交であってもよい。

20

【0132】

また、本発明の上述した実施形態では、120度の光学走査を提供することとしたが、検眼ミラー10は、より小さな又はより大きな角度の光学走査を提供するように構成されてもよいことを理解すべきである。上述したように、これは、例えば、レーザビーム13が走査されるスリットミラー18の一部の選択を変更することにより実現されうる。

【0133】

また、走査転送装置は、橢円形ミラーを含んでもよい。走査転送装置は、一対の放物線ミラーを含んでもよい。走査転送装置は、一対の放物面ミラーを含んでもよい。

30

【0134】

また、第2の走査素子の回転軸は、走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分の約5度以内であってもよい。第2の走査素子の回転軸は、走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分の約2度以内であってもよい。第2の走査素子の回転軸及び走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分は、走査検眼ミラーの1又はそれ以上の構成要素の選択された偏心による平行度を有してもよい。第2の走査素子の回転軸及び走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分は、検眼鏡により生成される網膜の画像のずれの許容可能なレベルに応じて、走査検眼鏡のユーザにより決定された平行度を有してもよい。

【0135】

また、第1の走査素子の回転軸は、走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分の約5度以内であってもよい。第1の走査素子の回転軸は、走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分の約2度以内であってもよい。第1の走査素子の回転軸及び走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分は、走査検眼鏡の1又はそれ以上の構成要素の選択された偏心による平行度を有してもよい。第1の走査素子の回転軸及び走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分は、検眼鏡により生成される網膜の画像のずれの許容可能なレベルに応じて、走査検眼鏡のユーザにより決定された平行度を有してもよい。

40

【0136】

さらに、走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分は、走査転送装置により生成される一次元平行光走査により規定される平面の約5度以内であってもよい。走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分は、走査リレー装置により生成される一次元平行光走査により規定される平面の約2度以内であってもよい。走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分及び走査リレー

50

装置により生成される一次元平行光走査により規定される平面は、走査検眼鏡の1又はそれ以上の構成要素の選択された偏心による一致度を有してもよい。走査転送装置の2つの焦点を結ぶ線分及び走査リレー装置により生成される一次元平行光走査により規定される平面は、検眼鏡により生成される網膜の画像のずれの許容可能なレベルに応じて、走査検眼鏡のユーザにより決定された一致度を有してもよい。

【0137】

また、図示しないが、図7の追加ステップでは、網膜は、軸方向において、三次元画像を生成するための手段で走査されうる。

【0138】

さらに、第1及び第2の走査素子は、上記で記載し、図示したように、振動ミラーを有するが、第1及び第2の走査素子は、ラインスキャン素子を含んでもよいことを理解すべきである。ラインスキャン素子は、レーザラインスキャナを含んでもよい。レーザラインは、回折光学素子、円柱状レンズ又は既知のレーザラインを生成する手段により発生されてもよい。

10

【0139】

また、走査素子は、上述したように、見かけ上の点光源からの二次元平行光走査の方向を制御可能にする動作パラメータを有するが、走査素子がラインスキャン素子（例えば、レーザラインスキャナ）の場合、動作パラメータは、見かけ上の点光源からの二次元平行光走査の大きさ（例えば、水平／垂直）を調整するように動作可能であることを理解すべきである。これは、走査領域の大きさ及び位置が調整可能となり、一方で、「移動した」網膜周辺で、その画像のモニタージュを効果的に取得することを可能にする。ラインスキャン素子が用いられる場合、既知の技術のように、検出及びAOレイアウトがまた変更されることを留意することが重要である。

20

【図1】

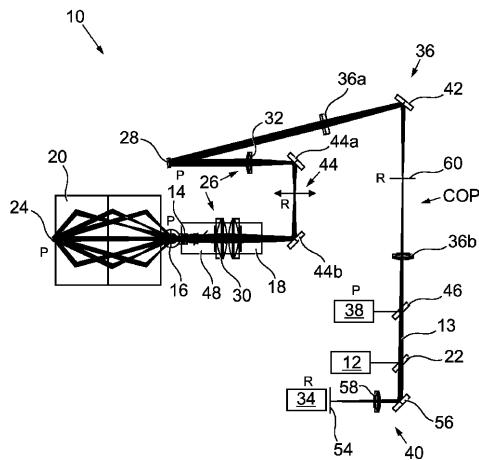


Fig. 1

【図2】

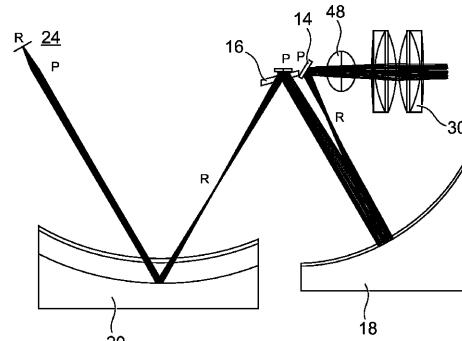


Fig. 2

【図3】

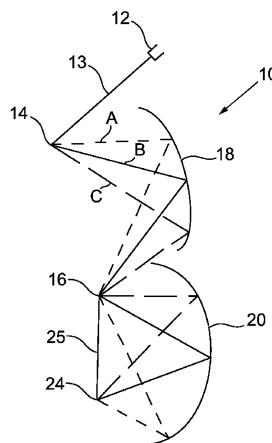


Fig. 3

【図4】

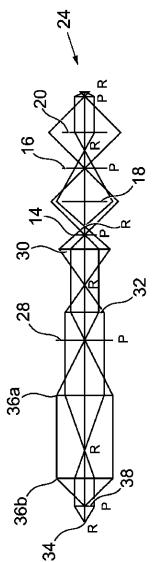


Fig. 4

【図5】

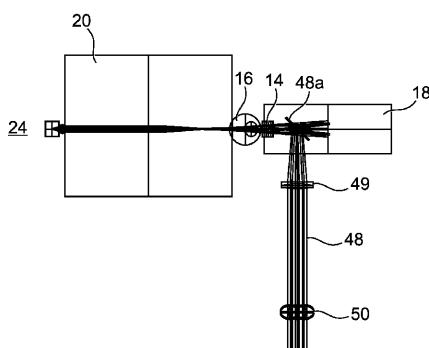
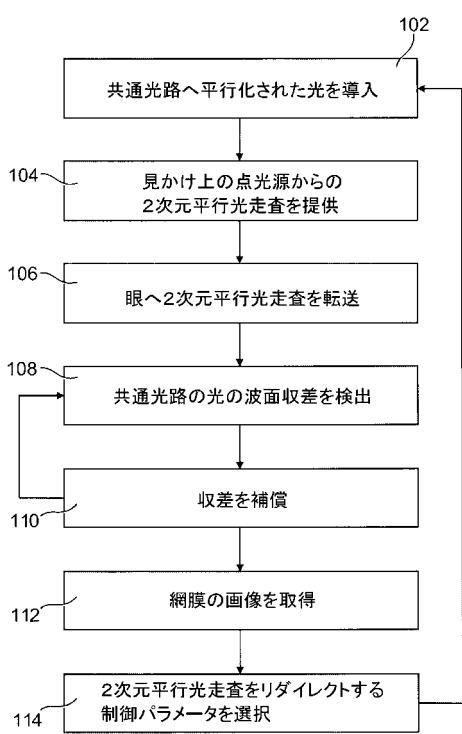


Fig. 5

【図7】



【図6】

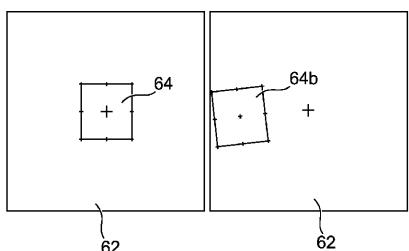


Fig. 6

## 【国際調査報告】

INTERNATIONAL SEARCH REPORT		International application No PCT/GB2010/050713															
<b>A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER</b> INV. A61B3/12 ADD.																	
According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC																	
<b>B. FIELDS SEARCHED</b> Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols) A61B																	
Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched																	
Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used) EPO-Internal																	
<b>C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT</b> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="text-align: left; padding: 2px;">Category*</th> <th style="text-align: left; padding: 2px;">Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages</th> <th style="text-align: left; padding: 2px;">Relevant to claim No.</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="text-align: center; padding: 2px;">X</td> <td style="text-align: left; padding: 2px;">WO 2008/009877 A1 (OPTOS PLC [GB]; CAIRNS DAVID JOHN [GB]; HENDERSON ROBERT BARNET [GB]) 24 January 2008 (2008-01-24) cited in the application page 6, line 27 - page 7, line 6 page 7, line 24 - line 30 page 8, line 1 - line 5 page 8, line 15 - line 17 page 10, line 22 - page 11, line 15 figure 1</td> <td style="text-align: center; padding: 2px;">1-10, 14-20, 22-25</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center; padding: 2px;">Y</td> <td style="text-align: left; padding: 2px;">WO 03/020121 A1 (UNIV ROCHESTER [US]; UNIV HOUSTON [US]) 13 March 2003 (2003-03-13) page 14, line 1 - line 9 figure 1</td> <td style="text-align: center; padding: 2px;">11-13,21</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center; padding: 2px;">Y</td> <td style="text-align: left; padding: 2px;">US 2007/010313 A1 (AKITA JUNICHI [JP]) 11 January 2007 (2007-01-11) the whole document</td> <td style="text-align: center; padding: 2px;">11-13,21</td> </tr> <tr> <td style="text-align: center; padding: 2px;">A</td> <td style="text-align: left; padding: 2px;">-----</td> <td style="text-align: center; padding: 2px;">1-25</td> </tr> </tbody> </table>			Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.	X	WO 2008/009877 A1 (OPTOS PLC [GB]; CAIRNS DAVID JOHN [GB]; HENDERSON ROBERT BARNET [GB]) 24 January 2008 (2008-01-24) cited in the application page 6, line 27 - page 7, line 6 page 7, line 24 - line 30 page 8, line 1 - line 5 page 8, line 15 - line 17 page 10, line 22 - page 11, line 15 figure 1	1-10, 14-20, 22-25	Y	WO 03/020121 A1 (UNIV ROCHESTER [US]; UNIV HOUSTON [US]) 13 March 2003 (2003-03-13) page 14, line 1 - line 9 figure 1	11-13,21	Y	US 2007/010313 A1 (AKITA JUNICHI [JP]) 11 January 2007 (2007-01-11) the whole document	11-13,21	A	-----	1-25
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.															
X	WO 2008/009877 A1 (OPTOS PLC [GB]; CAIRNS DAVID JOHN [GB]; HENDERSON ROBERT BARNET [GB]) 24 January 2008 (2008-01-24) cited in the application page 6, line 27 - page 7, line 6 page 7, line 24 - line 30 page 8, line 1 - line 5 page 8, line 15 - line 17 page 10, line 22 - page 11, line 15 figure 1	1-10, 14-20, 22-25															
Y	WO 03/020121 A1 (UNIV ROCHESTER [US]; UNIV HOUSTON [US]) 13 March 2003 (2003-03-13) page 14, line 1 - line 9 figure 1	11-13,21															
Y	US 2007/010313 A1 (AKITA JUNICHI [JP]) 11 January 2007 (2007-01-11) the whole document	11-13,21															
A	-----	1-25															
<input type="checkbox"/> Further documents are listed in the continuation of Box C. <input checked="" type="checkbox"/> See patent family annex.																	
* Special categories of cited documents : "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance "E" earlier document but published on or after the international filing date "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified) "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means "P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed																	
*T* later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention *X* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone *Y* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art. *&* document member of the same patent family																	
Date of the actual completion of the international search  16 August 2010	Date of mailing of the international search report  24/08/2010																
Name and mailing address of the ISA  European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2 NL - 2280 HV Rijswijk Tel: (+31-70) 340-2040, Fax: (+31-70) 340-3016	Authorized officer  Bengtsson, Johan																

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International application No

PCT/GB2010/050713

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member(s)		Publication date
WO 2008009877	A1 24-01-2008	AU 2007274879	A1 24-01-2008	
		CA 2657465	A1 24-01-2008	
		CN 101489468	A 22-07-2009	
		EP 2040606	A1 01-04-2009	
		GB 2440163	A 23-01-2008	
		JP 2009543585	T 10-12-2009	
		US 2010141895	A1 10-06-2010	
WO 03020121	A1 13-03-2003	EP 1427328	A1 16-06-2004	
		JP 4157839	B2 01-10-2008	
		JP 2005501587	T 20-01-2005	
US 2007010313	A1 11-01-2007	DE 102006031051	A1 18-01-2007	
		JP 2007014569	A 25-01-2007	

---

フロントページの続き

(81)指定国 AP(BW,GH,GM,KE,LR,LS,MW,MZ,NA,SD,SL,SZ,TZ,UG,ZM,ZW),EA(AM,AZ,BY,KG,KZ,MD,RU,TJ,TM),EP(AT,BE,BG,CH,CY,CZ,DE,DK,EE,ES,FI,FR,GB,GR,HR,HU,IE,IS,IT,LT,LU,LV,MC,MK,MT,NL,NO,PL,PT,RO,SE,S,SK,SM,TR),OA(BF,BJ,CF,CG,CI,CM,GA,GN,GQ,GW,ML,MR,NE,SN,TD,TG),AE,AG,AL,AM,AO,AT,AU,AZ,BA,BB,BG,BH,BR,BW,BY,BZ,CA,CH,CL,CN,CO,CR,CU,CZ,DE,DK,DM,DO,DZ,EC,EE,EG,ES,FI,GB,GD,GE,GH,GM,GT,HN,HR,HU,ID,IL,IN,IS,JP,KE,KG,KM,KN,KP,KR,KZ,LA,LC,LK,LR,LS,LT,LU,LY,MA,MD,ME,MG,MK,MN,MW,MX,MY,MZ,NA,NG,NI,NO,NZ,OM,PE,PG,PH,PL,PT,RO,RS,RU,SC,SD,SE,SG,SK,SL,SM,ST,SV,SY,TH,TJ,TM,TN,TR,TT,TZ,UA,UG,US,UZ,VC,VN,ZA,ZM,ZW

(72)発明者 ウォール ロバート

イギリス国 ローティアン イーエイチ 26 9 ビーピー ペニキュイック クロケット ガーデンズ 11

(72)発明者 ロバートソン クレイグ

イギリス国 ファイフ ケイワイ 3 0 ティーエフ アバーダー インチ アヴェニュー 24

(72)発明者 ケアンズ デイヴィッド

イギリス国 ファイフ ケイワイ 13 8 エイビー キンロス タラパーク 15