

(19)



Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets



(11)

EP 1 565 101 B1

(12)

EUROPEAN PATENT SPECIFICATION

(45) Date of publication and mention
of the grant of the patent:
21.06.2006 Bulletin 2006/25

(21) Application number: **03773382.1**

(22) Date of filing: **10.11.2003**

(51) Int Cl.:
A61B 5/00 (2006.01)

(86) International application number:
PCT/CA2003/001706

(87) International publication number:
WO 2004/043246 (27.05.2004 Gazette 2004/22)

(54) **METHOD AND APPARATUS FOR SELECTING REGIONS OF INTEREST IN OPTICAL IMAGING**

VERFAHREN UND VORRICHTUNG ZUR AUSWAHL VON INTERESSENSBEREICHEN BEI DER
OPTISCHEN ABBILDUNG

PROCEDE ET APPAREIL DE SELECTION DE REGIONS D'INTERET EN IMAGERIE OPTIQUE

(84) Designated Contracting States:
**AT BE BG CH CY CZ DE DK EE ES FI FR GB GR
HU IE IT LI LU MC NL PT RO SE SI SK TR**

(30) Priority: **11.11.2002 WOPCT/IB02/04697**
12.12.2002 US 505339 P
23.07.2003 US 624902

(43) Date of publication of application:
24.08.2005 Bulletin 2005/34

(73) Proprietor: **ART Advanced Research
Technologies Inc.**
Ville St. Laurent,
Quebec H4S 2A4 (CA)

(72) Inventors:
• **LONG, William, F.**
Quebec, Québec G1K 9G3 (CA)
• **BERUBE-LAUZIERE, Yves**
Sherbrooke, Québec J1L 1T8 (CA)
• **MCINTOSH, Laura**
Saint-Laurent, Québec H4K 1R5 (CA)

(74) Representative: **Jordan, Volker Otto Wilhelm et al**
Weickmann & Weickmann
Patentanwälte
Postfach 860 820
81635 München (DE)

(56) References cited:
US-A1- 2002 016 533 **US-B1- 6 405 072**

EP 1 565 101 B1

Note: Within nine months from the publication of the mention of the grant of the European patent, any person may give notice to the European Patent Office of opposition to the European patent granted. Notice of opposition shall be filed in a written reasoned statement. It shall not be deemed to have been filed until the opposition fee has been paid. (Art. 99(1) European Patent Convention).

Description**TECHNICAL FIELD**

[0001] The invention relates to the field of optical imaging and more specifically to the field of selecting regions of interest in a subject for optical imaging.

BACKGROUND OF THE INVENTION

[0002] Optical imaging has evolved to become a useful diagnostic tool. Various system designs have been developed to accommodate imaging of various parts of the human body. For example, Hillman *et al.* (Phys. Med. Biol, 46 (2001)1117-1130) describes an arrangement for acquiring optical signals from a forearm; and Pogue *et al.* (Opt. Express 1 (1997) 391-403) describes a system for breast imaging. Optical imaging systems have also been developed for small mammals with a view of providing a research tool that can image changes in the physiology of the mammals and that can also provide information on the biodistribution molecules such as chromophores and fluorophores. An example of an optical imaging system for small mammals has been described in patent application WO 0137195.

[0003] Diagnosis as well as physiological and pharmacokinetics studies rely on time course protocols to reveal temporal changes within a subject with respect to predetermined characteristics. Thus, a suitable imaging tool should be able to reliably and reproducibly produce images of the same region of interest in a subject over time. In this respect accurate and reproducible positioning of the subject relative to the imaging optics is very important.

[0004] While the above mentioned optical imaging systems permit the repositioning of a subject in more or less the same position over several imaging sessions, they lack a positioning system that is reliable and precise. Thus there is a need for improved systems and methods for selecting regions of interest in a subject and reproducibly image the selected regions over time.

SUMMARY OF THE INVENTION

[0005] The present invention provides a system and method for selecting regions of interest (ROIs) in a subject such as a mammal and for reproducibly positioning the subject to image the same ROIs over time.

[0006] In one aspect of the invention there is provided a method for positioning a small mammal such as a mouse for optical imaging in which a digital image of the mammal is obtained and used to define a ROI by placing the mammal in the field of view of a camera. The ROI is then registered with an optical imaging system and the mammal is positioned relative to the imaging system in accordance with the coordinates of the ROI.

[0007] In an embodiment of the method, the ROI is selected by determining the contour of the ROI on a computer displayed image of a surface comprising the ROI.

[0008] In yet another aspect, a second digital image may be obtained to determine a plane at which the imaging system is focused for acquiring optical data when using an optical system in which light is propagated through air and wherein the optical signal is collected using lenses.

[0009] In yet another embodiment of the method, fiducial marks are inscribed on the subject and can be used as a reference for reproducible positioning of the subject and for selecting the same ROI over time.

[0010] In another aspect of the invention there is also provided a method for positioning a mammal for optical imaging which comprise determining a 3 Dimensional (3 D) contour of at least the part of the animal comprising the ROI and using the 3 D contour information in image reconstruction of the ROI.

[0011] The invention also provides a system for positioning a subject comprising a mammal supporting means, a camera for imaging a surface of the mammal comprising a ROI, storage means for storing the digital image, a display operationally linked to the storage means for displaying the stored digital image, a user interface to define the ROI, and a registering means for registering the defined ROI with an optical imaging system.

BRIEF DESCRIPTION OF THE DRAWINGS

[0012] Further features and advantages of the present invention will become apparent from the following detailed description, taken in combination with the appended drawings, in which:

FIG. 1 is a perspective representation of an embodiment of an optical imaging system comprising a system for positioning a mammal in accordance with the invention;

FIG. 2 is a computer display illustrating an embodiment of the selection of a region of interest; and

FIG. 3 is a computer display illustrating the selection of a plane of optical data acquisition according to an embodiment of the invention.

[0013] It will be noted that throughout the appended drawings, like features are identified by like reference numerals.

DETAILED DESCRIPTION OF THE PREFERRED EMBODIMENT

[0014] The present invention provides a system and method for selecting regions of interest (ROIs) for optical imaging in a subject such as a mammal and for reproducibly positioning the subject to image the same ROIs over time.

[0015] In accordance with one embodiment of the in-

vention, a system for positioning a mammal or part thereof for optical imaging of a ROI of the mammal is provided, which allows the user to select a ROI of the mammal and register the coordinates of the selected region with an optical imaging system. This greatly facilitates manipulation of the mammal with a view of acquiring precise and reproducible optical images. In addition, the system in accordance with the invention permits the programming of the optical imaging system for automatic optical signal acquisition of the desired ROI. Furthermore, the coordinates of the ROI may be stored electronically for future retrieval and advantageously allowing the ROI to be repeatedly imaged over time, with a high degree of reproducibility. This characteristic enables time course experiments to be carried out on mammals by, for example, enabling pharmacokinetic studies, assessment of tumor growth and the like.

[0016] FIG. 1 illustrates an embodiment of an optical imaging system comprising a system for positioning the mammal 10. In one embodiment, the system comprises a camera 12, a support 14 for the mammal, and a computer 16 operationally linked to the camera and the optical imaging system.

[0017] The mammal support is preferably a heated tray, and is preferably made of non-reflective substance, that can be moved relative to the optical imaging system. This can be achieved by providing a translation stage 18 on which the tray is mounted. In addition to the motion along the translational stage axis, the tray may also be moved up and down to place the animal in the object plane of the imaging optics. The computer may be coupled to the tray in order to provide the user with a means for remotely controlling the position of the tray. Preferably the animal is anesthetized to prevent it from moving during image acquisition. In this respect, the tray may comprise a mask and/or tubes coupled to an anesthetic supply to provide anesthetic to the animal while it is being imaged. The tray may also comprise a sensor in order to monitor animal movement during data acquisition. Advantageously the tray may also comprise physiological monitors such as electrocardiograph, temperature sensors, respiration monitors and the like.

[0018] The optical imaging system comprises a combination of mirrors 20 and lens 22 for directing the light source 23 onto the surface of the mammal, and a second set of mirror 24 and lenses 26 is provided for collecting and directing the light re-emitted from the mammal to a detector. The detector is in turn linked to the computer, where the acquired optical signals are processed for generating an image.

[0019] An embodiment of the method of the present invention is now described. First, a digital image of the surface of the mammal comprising the ROI is acquired by exposing the surface to the field of view of the camera 12. The digital image of the ROI permits the user to define the ROI and register the ROI with the optical imaging system as will be described below. Preferably the digital image is a live image and is continuously updated. Soft-

ware instructions can then be used for proper positioning of the mammal relative to the optical imaging system in order to acquire the optical signals for image reconstruction. Acquisition of the image is preferably performed with the table at a predetermined position relative to the optical imaging system so as to provide an internal reference of coordinates.

[0020] Once the digital image has been acquired, the ROI may be defined by displaying the image of the surface comprising the ROI on a display screen 28 (FIG. 2). The user may then select the ROI 30 using a user interface drawing device, such as a mouse 17, for example. The selection of the ROI triggers the computer to digitally record the coordinates of the ROI. The coordinates may be stored in a memory for later retrieval.

[0021] The coordinates of the ROI are then used to program the optical imaging system to scan the region defined by the coordinates. This may be accomplished, for example, by programming the position of mirrors to direct the illumination beam and the optical signals re-emitted from the mammal to the appropriate location. In addition to defining the ROI, the user may also define the positions 32 within the ROI where the surface is to be illuminated by the beam of light, and the position where the optical signals re-emitted from the surface of the mammal are to be collected. Selection of illumination and detection points depends on the desired mode of optical imaging (continuous wave, time or frequency domain), the desired resolution, whether the image is topographic or tomographic and the like.

[0022] In a further embodiment, the system may also comprise a second camera 34 located on a side of the apparatus so as to provide a field of view that is substantially perpendicular to the field of view of the camera used to acquire the digital image of the surface comprising the ROI. In optical imaging systems in which the light is propagated through air (i.e. through free space optics) and wherein light re-emitted from the mammal is collected with lenses, the second camera allows the acquisition of a digital image that can be used to set the height of the mammal relative to the object plane 36 of the collection optics (FIG. 3). Accordingly, the image acquired by the first camera may be stored in the computer and displayed on a screen, overlaid with the live video image, thereby enabling the user to re-align the mammal in a particular plane prior to subsequent scans. As for the selection of the ROI, the plane of imaging may be selected using a user interface device, such as a mouse, for example.

[0023] The system may also comprise means to determine the volumetric profile of the animal. In one embodiment, the volumetric profile can be determined by scanning the animal with a laser beam directed substantially perpendicularly to the animal. By simultaneously acquiring an image of the laser beam at the surface of the animal with a video camera placed at an angle to the laser path, the volumetric profile may be determined. The animal may be scanned by moving the tray. It will be appreciated that the volumetric profile thus obtained pro-

vides spatial information useful for image reconstruction and display.

[0024] In a preferred embodiment, the cameras are located in a positioning chamber 38 optically insulated from the chamber 40 comprising the optical components by baffle 42. In this embodiment, the tray may be moved back and forth between the optical chamber and the positioning chamber by displacement on the translation stage which spans the two compartments. This permits the user to easily manipulate the mammal in the positioning chamber without interfering with or risking disturbing the various optical components.

[0025] In another embodiment, fiducial marks may be inscribed on the mammal to provide references that can be used to select the region of interest when a plurality of optical images are acquired over time so that the same region of interest is selected and registered with the optical system. The fiducial marks may also be used for registering the optical images with another imaging modality such as computed tomography (CT), magnetic resonance imaging (MRI) and the like.

[0026] The embodiment(s) of the invention described above is (are) intended to be exemplary only. The scope of the invention is therefore intended to be limited solely by the scope of the appended claims.

Claims

1. A method for positioning a mammal or part thereof for optical imaging, the method comprising:
 - i) obtaining a digital image of a surface of the mammal comprising a ROI;
 - ii) defining the ROI;
 - iii) registering coordinates of the ROI with an optical imaging system having collection optics components;
 - iv) positioning the mammal relative to an object plane of the collection optics based on said registered coordinates of said ROI such as to image the ROI.
2. The method as claimed in claim 1, wherein the step of obtaining a digital image comprises:
 - i) positioning the mammal on a support so as to expose the surface of the mammal comprising the ROI to a field of view of a camera; and
 - ii) acquiring a digital image of the exposed surface.
3. The method as claimed in claim 1 or 2, wherein the step of defining the ROI comprises:
 - i) displaying the image of the surface comprising the ROI on a display;
 - ii) selecting the ROI to digitally record coordi-
- nates of the ROI; and
- iii) storing the digitalized coordinates of the ROI in a computer.
4. The method as claimed in claim 3, wherein the step of registering the ROI with an optical imaging system comprises programming the optical imaging system to acquire optical data from the ROI defined by the digitalized coordinates.
5. The method as claimed in any one of claim 1-4, further comprising the step of selecting a height of the mammal relative to the object plane of the collection optics at which the imaging system is focused for acquiring optical data.
6. The method as claimed in claim 5, wherein the step of selecting the height of the mammal comprises:
 - i) obtaining a digital image of a surface of the mammal defined by a plane substantially perpendicular to the plane of the surface of the mammal comprising the ROI;
 - ii) defining a plane corresponding to a desired object plane relative to the mammal at which the imaging system is focused ;
 - iii) digitally recording coordinates of the defined object plane;
 - iv) storing the coordinates of the defined object plane;
 - v) registering the coordinates of the object plane with the imaging system; and
 - vi) positioning the mammal relative to the collecting optics such that the object plane comprises the ROI.
7. The method as claimed in any one of claim 1-6 wherein a plurality of images of the ROI are obtained over time and wherein the stored coordinates of the defined plane and of the ROI are used for positioning the mammal at substantially the same position for each image.
8. The method as claimed in claim 7 wherein fiducial marks are inscribed on the surface of the mammal in the ROI to provide reference for positioning the mammal at substantially the same position for each image and for selecting substantially the same ROI.
9. A method for imaging a mammal or part thereof using an optical imaging system, the method comprising:
 - i) placing said mammal on a supporting means;
 - ii) defining an ROI;
 - iii) obtaining a 3 dimensional (3 D) contour of said animal comprising at least said ROI;
 - iv) registering coordinates of said ROI and 3 D contour with an optical imaging system having

- collection optics components;
v) imaging said ROI of the mammal placed on said supporting means using said optical imaging system wherein said coordinates of said 3 D contour are used in said generation of the image of said ROI.
10. The method as claimed in claim 9 wherein said step of obtaining a 3 D contour comprises:
- i) scanning said ROI with a laser beam directed substantially perpendicularly onto said ROI; and
ii) simultaneously obtaining an image of said beam at said surface of the mammal.
11. A system for positioning a mammal for optical imaging, the system comprising:
- i) a mammal supporting means;
ii) a camera for digitally imaging a surface of the mammal comprising a ROI;
iii) storage means for storing the digital image;
iv) a display operationally linked to the storage means for displaying the stored digital image;
v) a user interface to define the ROI; and
vi) a registering means for registering the defined ROI with an optical imaging system.
12. The system as claimed in claim 11, wherein the mammal supporting means is a tray.
13. The system as claimed in claim 12, wherein the tray is moveable relative to the optical imaging system.
14. The system as claimed in claim 12 or 13, wherein the tray is a heated tray.
15. The system as claimed in any one of claim 12-14 wherein the tray comprises a motion sensor to detect movement of the mammal during imaging.
16. The system as claimed in claim any one of claim 12-15 wherein the tray comprises one or more physiological sensor to monitor desired physiological states in the mammal.
17. The system as claimed in any one of claim 11-16, wherein the system further comprises a second camera positioned such as to provide a field of view substantially perpendicular to the field of view of the first camera.
18. The system as claimed in claim 17 wherein the first and second camera, the mammal supporting means, the storage means, the display, the user interface and the registering means are operationally linked to a computer.

Patentansprüche

1. Verfahren zum Positionieren eines Säugers oder eines Teils desselben zur optischen Bilderzeugung, wobei das Verfahren umfasst:
- i) Aufnehmen eines digitalen Bildes einer Oberfläche des Säugers, welche ein ROI umfasst,
ii) Definieren des ROI,
iii) Registrieren von Koordinaten des ROI mit einem optischen Bilderzeugungssystem, das Sammeloptikbauteile aufweist,
iv) Positionieren des Säugers relativ zu einer Objektebene der Sammeloptik auf Grundlage der registrierten Koordinaten des ROI derart, dass das ROI abgebildet werden kann.
2. Verfahren nach Anspruch 1, wobei der Schritt des Aufnehmens eines digitalen Bildes umfasst:
- i) Positionieren des Säugers auf einem Träger derart, dass die das ROI umfassende Oberfläche des Säugers zu einem Sichtfeld einer Kamera freiliegt,
ii) Aufnehmen eines digitalen Bildes der freiliegenden Oberfläche.
3. Verfahren nach Anspruch 1 oder 2, wobei der Schritt des Definierens des ROI umfasst:
- i) Anzeigen des Bildes der das ROI umfassenden Oberfläche auf einer Anzeige,
ii) Auswählen des ROI, um Koordinaten des ROI digital aufzuzeichnen, und
iii) Speichern der digitalisierten Koordinaten des ROI in einem Computer.
4. Verfahren nach Anspruch 3, wobei der Schritt des Registrierens des ROI mit einem optischen Bilderzeugungssystem es umfasst, das optische Bilderzeugungssystem derart zu programmieren, dass es optische Daten vom dem durch die digitalisierten Koordinaten definierten ROI aufnimmt.
5. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 4, ferner umfassend den Schritt des Auswählens einer Höhe des Säugers relativ zu der Objektebene der Sammeloptik, bei der das Bilderzeugungssystem zur Aufnahme optischer Daten fokussiert ist.
6. Verfahren nach Anspruch 5, wobei der Schritt des Auswählens der Höhe des Säugers umfasst:
- i) Aufnehmen eines digitalen Bildes einer Oberfläche des Säugers, welche definiert ist durch eine Ebene im Wesentlichen orthogonal zu der Ebene der das ROI umfassenden Oberfläche des Säugers,

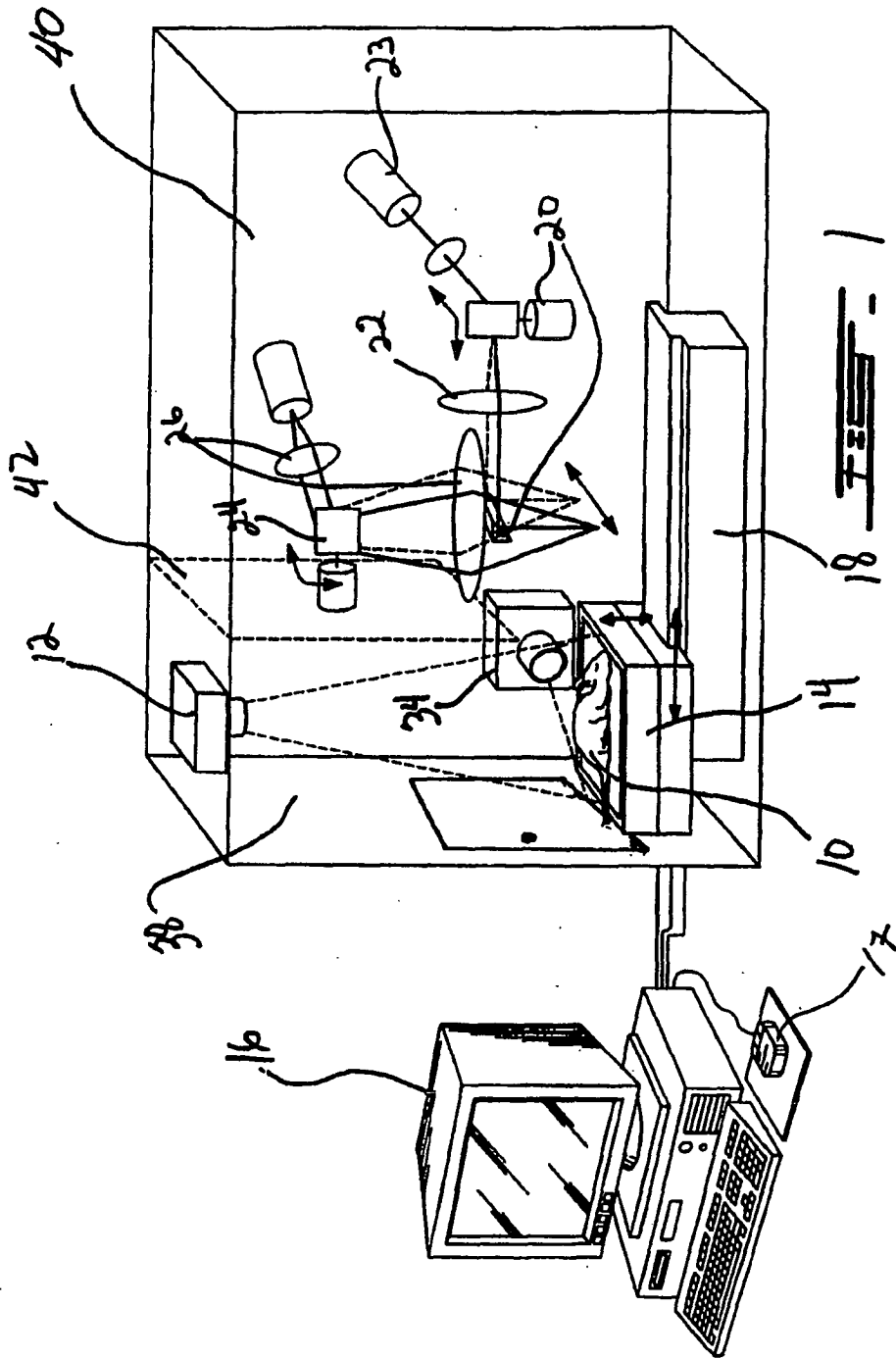
- ii) Definieren einer Ebene, die einer gewünschten Objektebene entspricht, relativ zu dem Säuger, auf die das Bilderzeugungssystem fokussiert ist,
- iii) Digitales Aufnehmen von Koordinaten der definierten Objektebene, 5
- iv) Speichern der Koordinaten der definierten Objektebene,
- v) Registrieren der Koordinaten der Objektebene mit dem Bilderzeugungssystem, 10
- vi) Positionieren des Säugers relativ zu der Sammeloptik derart, dass die Objektebene das ROI umfasst.
7. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 bis 6, wobei eine Mehrzahl von Bildern des ROI über die Zeit hinweg aufgenommen werden und wobei die gespeicherten Koordinaten der definierten Ebene und des ROI zur Positionierung des Säugers in im Wesentlichen derselben Position für jedes Bild genutzt werden. 15 20
8. Verfahren nach Anspruch 7, wobei auf der Oberfläche des Säugers in dem ROI Bezugsmarkierungen angebracht werden, um eine Referenz zum Positionieren des Säugers in im Wesentlichen derselben Position für jedes Bild und zur Auswahl des im Wesentlichen selben ROI bereitzustellen. 25
9. Verfahren zum Abbilden eines Säugers oder eines Teils desselben unter Verwendung eines optischen Bilderzeugungssystems, wobei das Verfahren umfasst:
- i) Anordnen des Säugers auf einem Trägermittel, 35
- ii) Definieren eines ROI,
- iii) Aufnehmen einer dreidimensionalen (3D) Kontour des wenigstens das ROI umfassenden Tieres, 40
- iv) Registrieren von Koordinaten des ROI und einer 3D-Kontour mit einem optischen Bilderzeugungssystem, das Sammeloptikbauteile aufweist,
- v) Abbilden des ROI des auf dem Trägermittel angeordneten Säugers unter Verwendung des optischen Bilderzeugungssystems, wobei die Koordinaten der 3D-Kontour bei der Erzeugung des Bildes des ROI verwendet werden. 45 50
10. Verfahren nach Anspruch 9, wobei der Schritt des Aufnehmens einer 3D-Kontour umfasst:
- i) Abtasten des ROI mit einem Laserstrahl, der im Wesentlichen orthogonal auf das ROI gerichtet ist, und 55
- ii) gleichzeitiges Aufnehmen eines Bildes des Strahls auf der Oberfläche des Säugers.
11. System zum Positionieren eines Säugers zur optischen Bilderzeugung, wobei das System umfasst:
- i) ein Säugerträgermittel,
- ii) eine Kamera zum digitalen Abbilden einer Oberfläche des das ROI umfassenden Säugers,
- iii) Speichermittel zum Speichern des digitalen Bildes,
- iv) eine Anzeige, die mit dem Speichermittel betriebsmäßig verbunden ist, um das gespeicherte digitale Bild anzuzeigen,
- v) eine Benutzerschnittstelle, um das ROI zu definieren, und
- vi) ein Registrieremittel zum Registrieren des definierten ROI mit einem optischen Bilderzeugungssystem.
12. System nach Anspruch 11, wobei das Säugerträgermittel eine Schale ist.
13. System nach Anspruch 12, wobei die Schale relativ zu dem optischen Bilderzeugungssystem beweglich ist.
14. System nach Anspruch 12 oder 13, wobei die Schale eine Heizschale ist.
15. System nach einem der Ansprüche 12 bis 14, wobei die Schale einen Bewegungssensor umfasst, um eine Bewegung des Säugers während der Bilderzeugung aufzuzeichnen.
16. System nach einem der Ansprüche 12 bis 15, wobei die Schale einen oder mehrere physiologische Sensoren umfasst, um gewünschte physiologische Zustände in dem Säuger zu überwachen.
17. System nach einem der Ansprüche 11 bis 16, wobei das System ferner eine zweite Kamera umfasst, die derart angeordnet ist, dass sie ein Sichtfeld im Wesentlichen orthogonal zum Sichtfeld der ersten Kamera bereitstellt.
18. System nach Anspruch 17, wobei die erste und die zweite Kamera, das Säugerträgermittel, das Speichermittel, die Anzeige, die Benutzerschnittstelle und des Registrieremittel betriebsmäßig mit einem Computer verbunden sind.

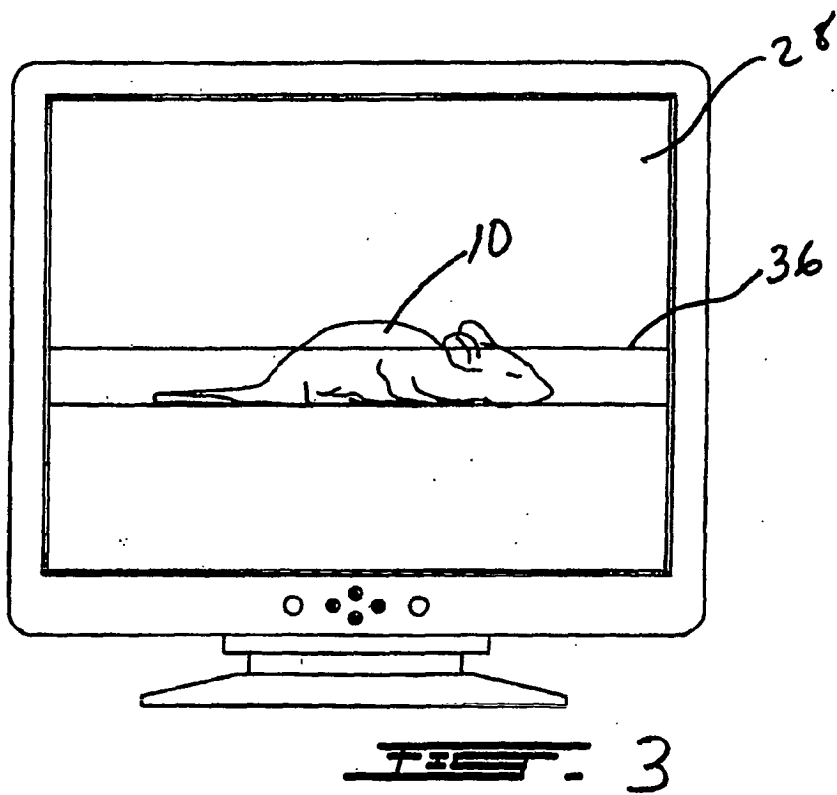
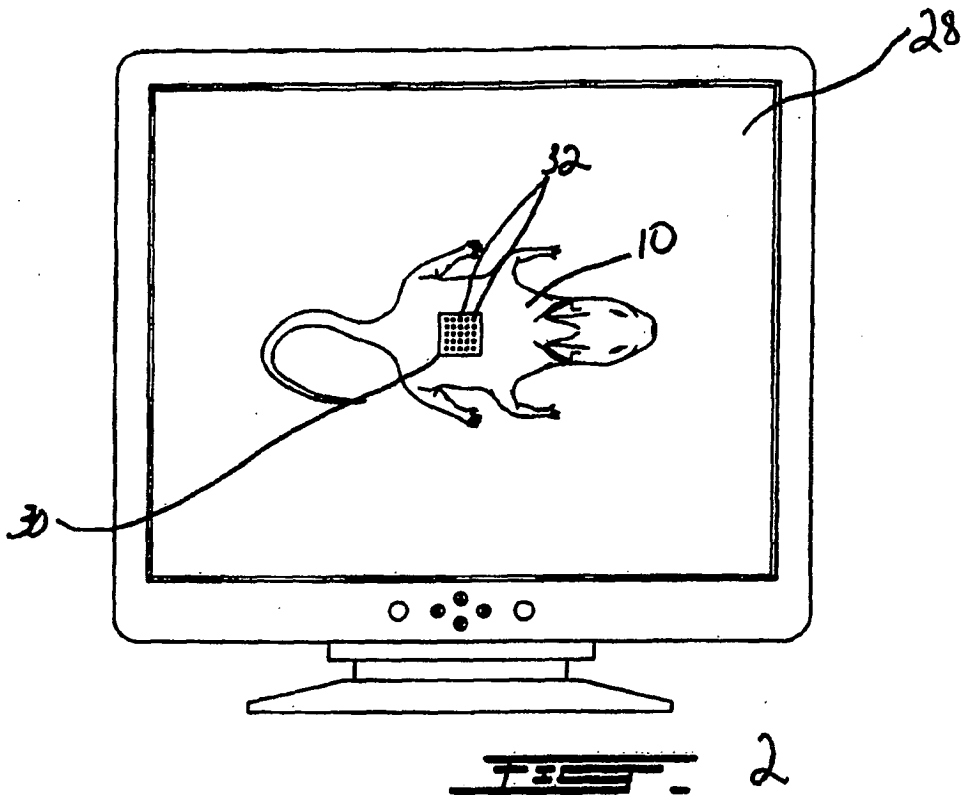
Revendications

1. Une méthode pour positionner un mammifère ou une de ses parties pour obtenir une image optique, la méthode comprenant:
- i) obtenir une image numérique d'une surface du mammifère comprenant une région d'intérêt;

- ii) définir la région d'intérêt;
 iii) aligner les coordonnées de la région d'intérêt avec un système d'imagerie optique ayant des composantes optiques de collection;
 iv) positionner le mammifère relativement à un plan des composantes optiques de collection basé sur lesdites coordonnées alignées de ladite région d'intérêt de façon à obtenir une image de la région d'intérêt.
2. La méthode selon la revendication 1, dans laquelle l'étape d'obtenir une image numérique comprend:
- i) positionner le mammifère sur un support de façon à exposer la surface du mammifère comprenant la région d'intérêt à un champ de vision d'une caméra; et
 ii) obtenir une image numérique de la surface exposée.
3. La méthode telle que revendiquée dans la revendication 1 ou 2, dans laquelle l'étape de définir la région d'intérêt comprend:
- i) montrer l'image de la surface comprenant la région d'intérêt sur un écran;
 ii) sélectionner la région d'intérêt pour enregistrer numériquement les coordonnées de la région d'intérêt;
 iii) sauvegarder les coordonnées numérisées de la région d'intérêt dans un ordinateur.
4. La méthode telle que revendiquée dans la revendication 3, dans laquelle l'étape d'aligner la région d'intérêt avec un système d'imagerie optique comprend programmer le système d'imagerie optique pour obtenir des données optiques de la région d'intérêt définie par les coordonnées numérisées.
5. La méthode telle que revendiquée dans n'importe laquelle des revendications 1 à 4, comprenant de plus l'étape pour sélectionner la hauteur du mammifère relativement au plan des composantes optiques de collection auquel le système d'imagerie est fixé pour obtenir des données optiques.
6. La méthode telle que revendiquée dans la revendication 5, dans laquelle l'étape de sélectionner la hauteur du mammifère comprend:
- i) obtenir une image numérisée de la surface du mammifère définie par un plan substantiellement perpendiculaire au plan de la surface du mammifère comprenant la région d'intérêt;
 i) définir un plan correspondant à un plan désiré relativement au mammifère auquel le système d'imagerie est fixé;
 iii) enregistrer numériquement des coordonnées du plan d'objet défini;
 iv) sauvegarder les coordonnées des plans d'objet définis;
 v) aligner les coordonnées du plan d'objet avec le système d'imagerie; et
 vi) positionner le mammifère relativement à l'optique de collection de sorte que le plan d'objet comprend la région d'intérêt.
7. La méthode telle que revendiquée dans n'importe laquelle des revendications 1 à 6, dans laquelle une pluralité d'images de la région d'intérêt est obtenue en fonction du temps et dans laquelle les coordonnées sauvegardées du plan défini et de la région d'intérêt sont utilisées pour positionner le mammifère à substantiellement la même position pour chaque image.
8. La méthode telle que revendiquée dans la revendication 7, dans laquelle des points de repère sont inscrits sur la surface du mammifère dans la région d'intérêt pour donner une référence pour positionner le mammifère à substantiellement la même position pour chaque image et pour sélectionner substantiellement la même région d'intérêt.
9. Une méthode pour obtenir une image d'un mammifère ou d'une de ses parties utilisant un système d'imagerie optique, la méthode comprenant:
- i) placer ledit mammifère sur un support;
 ii) définir une région d'intérêt;
 iii) obtenir un contour en trois dimensions dudit mammifère comprenant au moins ladite région d'intérêt;
 iv) aligner les coordonnées de ladite région d'intérêt et le contour tridimensionnel avec un système d'imagerie optique ayant des composantes de collection optiques;
 v) obtenir une image de ladite région d'intérêt du mammifère placé sur le support en utilisant ledit système d'imagerie optique dans lequel lesdites coordonnées du contour tridimensionnel sont utilisées dans l'obtention d'une image de la région d'intérêt.
10. La méthode telle que revendiquée dans la revendication 9 dans laquelle ladite étape pour obtenir un contour tridimensionnel comprend:
- i) balayer ladite région d'intérêt avec un faisceau laser dirigé substantiellement perpendiculaire sur ladite région d'intérêt; et
 ii) obtenir simultanément une image dudit faisceau à ladite surface du mammifère.
11. Un système pour positionner un mammifère pour obtenir une image optique, le système comprenant:

- i) un support pour mammifère;
 - ii) une caméra pour obtenir une image numérique d'une surface du mammifère comprenant une région d'intérêt;
 - iii) un moyen d'emmagasiner pour emmagasiner une image numérique; 5
 - iv) un écran lié opérationnellement au moyen d'emmagasiner pour afficher l'image numérique emmagasinée;
 - v) une interface d'utilisateur pour définir la région d'intérêt; et 10
 - vi) un moyen d'alignement pour aligner la région d'intérêt définie avec un système d'imagerie optique. 15
- 12.** Le système tel que revendiqué à la revendication 11, dans lequel le moyen de support pour mammifère est un plateau.
- 13.** Le système tel que revendiqué à la revendication 12, dans lequel le plateau est déplaçable relativement au système d'imagerie optique. 20
- 14.** Le système tel que revendiqué à la revendication 12 ou 13, dans lequel le plateau est un plateau chauffant. 25
- 15.** Le système tel que revendiqué dans n'importe laquelle des revendications 12 à 14 dans lequel le plateau comprend un détecteur de mouvement pour détecter un mouvement du mammifère pendant l'obtention d'une image. 30
- 16.** Le système tel que revendiqué dans n'importe laquelle des revendications 12 à 15 dans lequel le plateau comprend un ou plusieurs détecteurs physiologiques pour suivre les états physiologiques choisis dans le mammifère. 35
- 17.** Le système tel que revendiqué dans n'importe laquelle des revendications 11 à 16, dans lequel le système comprend de plus, une deuxième caméra positionnée de façon à fournir un champ de vision substantiellement perpendiculaire au champ de vision de la première caméra. 40
45
- 18.** Le système tel que revendiqué à la revendication 17, dans lequel la première et la deuxième caméra, le moyen de support du mammifère, le moyen d'emmagasiner, l'écran, l'utilisateur d'interface et le moyen d'alignement sont opérationnellement liés à un ordinateur. 50
55





专利名称(译)	用于在光学成像中选择感兴趣区域的方法和设备		
公开(公告)号	EP1565101B1	公开(公告)日	2006-06-21
申请号	EP2003773382	申请日	2003-11-10
[标]申请(专利权)人(译)	阿特艾得凡科技研究公司		
申请(专利权)人(译)	ART高级研究科技股份有限公司.		
当前申请(专利权)人(译)	ART高级研究科技股份有限公司.		
[标]发明人	LONG WILLIAM F BERUBE LAUZIÈRE YVES MCINTOSH LAURA		
发明人	LONG, WILLIAM, F. BERUBE-LAUZIÈRE, YVES MCINTOSH, LAURA		
IPC分类号	A61B5/00 A61B5/055 A61B6/04		
CPC分类号	A61B5/0059 A61B5/0555 A61B6/04		
优先权	10/624902 2003-07-23 US PCT/IB2002/004697 2002-11-11 WO 60/505339 2002-12-12 US		
其他公开文献	EP1565101A1		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

提供了一种用于定位哺乳动物用于光学成像的方法和系统，其中使用相机获得哺乳动物的数字图像，并且使用数字图像选择感兴趣区域。所选区域与光学成像系统配准，并且哺乳动物位于成像系统中以对所选择的感兴趣区域成像。

