

(19) 日本国特許庁(JP)

再公表特許(A1)

(11) 国際公開番号

W02017/038162

発行日 平成30年2月8日 (2018.2.8)

(43) 国際公開日 平成29年3月9日 (2017.3.9)

(51) Int.Cl.
A61B 8/14 (2006.01)

F I
A61B 8/14

テーマコード (参考)
4C601

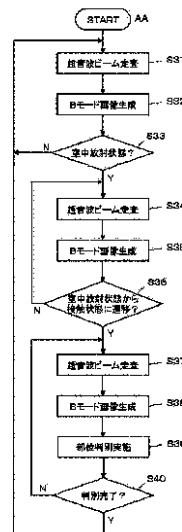
審査請求 有 予備審査請求 未請求 (全 17 頁)

出願番号	特願2017-537578 (P2017-537578)	(71) 出願人	306037311 富士フイルム株式会社 東京都港区西麻布2丁目26番30号
(21) 国際出願番号	PCT/JP2016/063992	(74) 代理人	100080159 弁理士 渡辺 望穂
(22) 国際出願日	平成28年5月11日 (2016.5.11)	(74) 代理人	100090217 弁理士 三和 晴子
(31) 優先権主張番号	特願2015-170449 (P2015-170449)	(74) 代理人	100152984 弁理士 伊東 秀明
(32) 優先日	平成27年8月31日 (2015.8.31)	(74) 代理人	100148080 弁理士 三橋 史生
(33) 優先権主張国	日本国 (JP)	(72) 発明者	江畑 徹郎 神奈川県足柄上郡開成町宮台798番地 富士フイルム株式会社内
		Fターム(参考)	4C601 GA21 JC07 JC16 JC37
		最終頁に続く	

(54) 【発明の名称】 超音波診断装置および超音波診断装置の制御方法

(57) 【要約】

超音波診断装置は、超音波プローブと、超音波プローブから被検体に向けて超音波ビームの送受信を行い且つ超音波プローブから出力される受信信号を画像化してフレーム毎に被検体の超音波画像を生成する画像化部と、画像化部で生成された超音波画像を用いて被検体の撮像部位を判別する部位判別部と、超音波プローブが空中放射状態と被検体への接触状態のいずれにあるかを判定するプローブ状態判定部と、部位判別部を制御することにより、プローブ状態判定部により超音波プローブが空中放射状態にあると判定された場合には部位判別を実施せず、プローブ状態判定部により超音波プローブが空中放射状態から被検体への接触状態に遷移したと判定された場合に部位判別を実施する装置制御部とを備える。



S31, S34, S37 Scan ultrasonic beam
S32, S35, S38 Generate B mode image
S33 Radiating into space?
S36 Transitioned from radiating into space to being in contact?
S39 Perform region determination
S40 Determination completed?
AA START

【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

超音波プローブと、

前記超音波プローブから被検体に向けて超音波ビームの送受信を行い且つ前記超音波プローブから出力される受信信号を画像化してフレーム毎に前記被検体の超音波画像を生成する画像化部と、

前記画像化部で生成された前記超音波画像を用いて前記被検体の撮像部位を判別する部位判別部と、

前記超音波プローブが空中放射状態と前記被検体への接触状態のいずれにあるかを判定するプローブ状態判定部と、

前記部位判別部を制御することにより、前記プローブ状態判定部により前記超音波プローブが空中放射状態にあると判定された場合には部位判別を実施せず、前記プローブ状態判定部により前記超音波プローブが空中放射状態から前記被検体への接触状態に遷移したと判定された場合に部位判別を実施する装置制御部と

を備える超音波診断装置。

10

【請求項 2】

前記プローブ状態判定部は、前記超音波画像の輝度分布に基づいて画像内の構造物の有無を検知し、画像内に構造物の存在が検知されない場合に、前記超音波プローブが空中放射状態にあると判定し、画像内に構造物の存在が検知される場合に、前記超音波プローブが前記被検体への接触状態にあると判定する請求項 1 に記載の超音波診断装置。

20

【請求項 3】

前記プローブ状態判定部は、さらに、前記超音波画像内に設定された観察点のフレーム間の移動量を検知し、画像内に構造物の存在が検知されない状態から構造物の存在が検知される状態に変化し且つ前記観察点の移動量が設定値以下の場合に、前記超音波プローブが空中放射状態から前記被検体への接触状態に遷移したと判定し、画像内に構造物の存在が検知される状態から構造物の存在が検知されない状態に変化し且つ前記観察点の移動量が設定値以下の場合に、前記超音波プローブが前記被検体への接触状態から空中放射状態に遷移したと判定する請求項 2 に記載の超音波診断装置。

【請求項 4】

前記装置制御部は、前記部位判別が完了したと認識した後は、前記部位判別部を制御することにより、次に前記超音波プローブが空中放射状態から前記被検体への接触状態に遷移したと判定されるまで、部位判別を実施しない請求項 1 ~ 3 のいずれか一項に記載の超音波診断装置。

30

【請求項 5】

前記部位判別部は、前記超音波画像と各撮像部位との類似度を算出し且つ前記類似度に基づいて判別結果を出力し、

前記装置制御部は、前記部位判別部から前記判別結果が出力されることで部位判別が完了したと認識する請求項 4 に記載の超音波診断装置。

【請求項 6】

超音波診断装置の制御方法であって、

40

超音波プローブから被検体に向けて超音波ビームの送受信を行い且つ前記超音波プローブから出力される受信信号を画像化してフレーム毎に前記被検体の超音波画像を生成する工程と、

前記超音波プローブが空中放射状態と前記被検体への接触状態のいずれにあるかを判定する工程と、

前記超音波プローブが空中放射状態にあると判定された場合には前記超音波画像に基づく前記被検体の撮像部位の判別を実施せず、前記超音波プローブが空中放射状態から前記被検体への接触状態に遷移したと判定された場合に前記超音波画像に基づく前記被検体の撮像部位の判別を実施する工程と

を含む超音波診断装置の制御方法。

50

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

この発明は、超音波診断装置および超音波診断装置の制御方法に係り、特に、超音波画像に基づいて被検体の撮像部位を判別する超音波診断装置に関する。

【背景技術】

【0002】

従来から、医療分野において、超音波画像を利用した超音波診断装置が実用化されている。一般に、この種の超音波診断装置は、アレイトランスデューサを内蔵した超音波プローブから被検体内に向けて超音波ビームを走査し、被検体からの超音波エコーを超音波プローブで受信して、その受信信号を電氣的に処理することにより超音波画像が生成される。

10

【0003】

このような超音波診断装置を用いて被検体の複数の撮像部位を診断しようとする場合、それぞれの撮像部位に対して診断に適した超音波画像を得るために、撮像部位に応じてそれぞれ異なる適切な画像化条件が存在する。そこで、例えば特許文献1には、生成された超音波画像からパターンマッチング処理により撮像部位を自動判別し、判別結果に基づいて撮像部位に最適な走査パラメータを設定する超音波診断装置が開示されている。

【先行技術文献】

【特許文献】

20

【0004】

【特許文献1】特開平4-224738号公報

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0005】

しかしながら、このような自動判別処理をフレーム毎に行うと、自動判別処理による計算量が増大する。計算量の増大により、例えば、フレームレートが低下するおそれがある。フレームレートが低下すると、画像に動きがある場合には動きに滑らかさがなくなり、診断の妨げとなるおそれがある。また、例えば、計算量の増大により、消費電力の増大を招くこととなる。

30

【0006】

この発明は、このような従来の問題点を解消するためになされたもので、部位判別を実施しながらも計算量の増大を抑制することができる超音波診断装置および超音波診断装置の制御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】

【0007】

この発明に係る超音波診断装置は、超音波プローブと、超音波プローブから被検体に向けて超音波ビームの送受信を行い且つ超音波プローブから出力される受信信号を画像化してフレーム毎に被検体の超音波画像を生成する画像化部と、画像化部で生成された超音波画像を用いて被検体の撮像部位を判別する部位判別部と、超音波プローブが空中放射状態と被検体への接触状態のいずれにあるかを判定するプローブ状態判定部と、部位判別部を制御することにより、プローブ状態判定部により超音波プローブが空中放射状態であると判定された場合には部位判別を実施せず、プローブ状態判定部により超音波プローブが空中放射状態から被検体への接触状態に遷移したと判定された場合に部位判別を実施する装置制御部とを備えるものである。

40

【0008】

プローブ状態判定部は、超音波画像の輝度分布に基づいて画像内の構造物の有無を検知し、画像内に構造物の存在が検知されない場合に、超音波プローブが空中放射状態であると判定し、画像内に構造物の存在が検知される場合に、超音波プローブが被検体への接触状態であると判定することが好ましい。

50

【 0 0 0 9 】

プローブ状態判定部は、さらに、超音波画像内に設定された観察点のフレーム間の移動量を検知し、画像内に構造物の存在が検知されない状態から構造物の存在が検知される状態に変化し且つ観察点の移動量が設定値以下の場合に、超音波プローブが空中放射状態から被検体への接触状態に遷移したと判定し、画像内に構造物の存在が検知される状態から構造物の存在が検知されない状態に変化し且つ観察点の移動量が設定値以下の場合に、超音波プローブが被検体への接触状態から空中放射状態に遷移したと判定する構成とすることもできる。

【 0 0 1 0 】

装置制御部は、部位判別が完了したと認識した後は、部位判別部を制御することにより、次に超音波プローブが空中放射状態から被検体への接触状態に遷移したと判定されるまで、部位判別を実施しないようにしても良い。

部位判別部は、超音波画像と各撮像部位との類似度を算出し且つ類似度に基づいて判別結果を出力し、装置制御部は、部位判別部から判別結果が出力されることで部位判別が完了したと認識することもできる。

【 0 0 1 1 】

また、この発明に係る超音波診断装置の制御方法は、超音波プローブから被検体に向けて超音波ビームの送受信を行い且つ超音波プローブから出力される受信信号を画像化してフレーム毎に被検体の超音波画像を生成する工程と、超音波プローブが空中放射状態と被検体への接触状態のいずれにあるかを判定する工程と、超音波プローブが空中放射状態にあると判定された場合には超音波画像に基づく被検体の撮像部位の判別を実施せず、超音波プローブが空中放射状態から被検体への接触状態に遷移したと判定された場合に超音波画像に基づく被検体の撮像部位の判別を実施する工程とを含むものである。

【 発明の効果 】

【 0 0 1 2 】

この発明によれば、超音波プローブが空中放射状態にあると判定された場合には超音波画像に基づく被検体の撮像部位の判別を実施せず、超音波プローブが空中放射状態から被検体への接触状態に遷移したと判定された場合に部位判別部による部位判別を実施するので、部位判別を実施しながらも計算量の増大を抑制することが可能となる。

【 図面の簡単な説明 】

【 0 0 1 3 】

【 図 1 】 この発明の実施の形態 1 に係る超音波診断装置の構成を示すブロック図である。

【 図 2 】 受信部の内部構成を示すブロック図である。

【 図 3 】 B モード処理部の内部構成を示すブロック図である。

【 図 4 】 B モード画像を示す図である。

【 図 5 】 プローブ状態判定部による超音波プローブの状態判定の動作を示すフローチャートである。

【 図 6 】 複数の関心領域が設定された B モード画像を示す図である。

【 図 7 】 プローブ状態判定部による超音波プローブの状態遷移判定の動作を示すフローチャートである。

【 図 8 】 実施の形態 1 の動作を示すフローチャートである。

【 図 9 】 実施の形態 2 における複数の観察点が設定された B モード画像を示す図である。

【 図 1 0 】 実施の形態 2 における超音波プローブの状態遷移判定の動作を示すフローチャートである。

【 発明を実施するための形態 】

【 0 0 1 4 】

以下、この発明の実施の形態を添付図面に基づいて説明する。

実施の形態 1

図 1 に、この発明の実施の形態 1 に係る超音波診断装置の構成を示す。超音波診断装置は、アレイトランスデューサ 1 A を内蔵する超音波プローブ 1 を備え、この超音波プローブ

10

20

30

40

50

ブ 1 に送受信部 2 を介して画像生成部 3 が接続され、さらに、画像生成部 3 に表示制御部 4 を介して表示部 5 が接続されている。

【 0 0 1 5 】

送受信部 2 は、超音波プローブ 1 のアレイトランスデューサ 1 A に接続された送信部 6 および受信部 7 と、これら送信部 6 および受信部 7 に接続された送受信制御部 8 を有している。画像生成部 3 は、送受信部 2 の受信部 7 に接続された B モード処理部 9 と、B モード処理部 9 に接続された D S C (Digital Scan Converter) 1 0 を有しており、表示制御部 4 は、D S C 1 0 に接続されている。

また、画像生成部 3 の D S C 1 0 に部位判別部 1 1 およびプローブ状態判定部 1 2 がそれぞれ接続されている。

送受信部 2 の送受信制御部 8、画像生成部 3 の B モード処理部 9 および D S C 1 0、表示制御部 4、部位判別部 1 1 およびプローブ状態判定部 1 2 に装置制御部 1 3 が接続されている。さらに、装置制御部 1 3 に、操作部 1 4 および格納部 1 5 がそれぞれ接続されている。

【 0 0 1 6 】

超音波プローブ 1 のアレイトランスデューサ 1 A は、1 次元又は 2 次元に配列された複数の超音波トランスデューサを有している。これらの超音波トランスデューサは、それぞれ送信部 6 から供給される駆動信号に従って超音波を送信すると共に被検体からの超音波エコーを受信して受信信号を出力する。各超音波トランスデューサは、例えば、P Z T (チタン酸ジルコン酸鉛) に代表される圧電セラミックや、P V D F (ポリフッ化ビニリデン) に代表される高分子圧電素子、P M N - P T (マグネシウムニオブ酸・チタン酸鉛固溶体) に代表される圧電単結晶等からなる圧電体の両端に電極を形成した振動子によって構成される。

【 0 0 1 7 】

そのような振動子の電極に、パルス状又は連続波の電圧を印加すると、圧電体が伸縮し、それぞれの振動子からパルス状又は連続波の超音波が発生して、それらの超音波の合成により超音波ビームが形成される。また、それぞれの振動子は、伝搬する超音波を受信することにより伸縮して電気信号を発生し、それらの電気信号は、超音波の受信信号として出力される。

【 0 0 1 8 】

送受信部 2 は、超音波ビームの送受信を行い、画像生成部 3 は、B モード画像信号を生成するもので、これら送受信部 2 および画像生成部 3 により画像化部が構成されている。

送受信部 2 の送信部 6 は、例えば、複数のパルス発生器を含んでおり、送受信制御部 8 からの制御信号に応じて選択された送信遅延パターンに基づいて、アレイトランスデューサ 1 A の複数の超音波トランスデューサから送信される超音波が超音波ビームを形成するようにそれぞれの駆動信号の遅延量を調節して複数の超音波トランスデューサに供給する。

【 0 0 1 9 】

受信部 7 は、図 2 に示されるように、増幅部 1 6 と A / D (アナログ / デジタル) 変換部 1 7 が順次直列に接続された構成を有している。受信部 7 は、アレイトランスデューサ 1 A の各超音波トランスデューサから送信される受信信号を増幅部 1 6 で増幅し、A / D 変換部 1 7 で A / D 変換してデジタルの受信データを生成する。

送受信制御部 8 は、装置制御部 1 3 から伝送される各種の制御信号に基づき、繰り返し周波数 (P R F) 間隔で被検体への超音波パルスの送信と被検体からの超音波エコーの受信が繰り返し行われるように、送信部 6 および受信部 7 を制御する。

【 0 0 2 0 】

画像生成部 3 の B モード処理部 9 は、図 3 に示されるように、ビームフォーマ 1 8 と信号処理部 1 9 とが順次直列に接続された構成を有している。ビームフォーマ 1 8 は、装置制御部 1 3 からの制御信号に応じて選択された受信遅延パターンに基づいて設定される音速または音速の分布に従い、送受信部 2 の受信部 7 から出力された受信データにそれぞれ

10

20

30

40

50

の遅延を与えて加算することにより、受信フォーカス処理を行う。この受信フォーカス処理により、整相加算され超音波エコーの焦点が絞り込まれた音線信号が生成される。

信号処理部 19 は、ビームフォーマ 18 で生成された音線信号に対し、超音波の反射位置の深度に応じて距離による減衰の補正を施した後、包絡線検波処理を施し、さらに、階調処理等の各種の必要な画像処理を施すことにより、被検体内の組織に関する断層画像情報である B モード画像信号を生成する。

【 0 0 2 1 】

画像生成部 3 の D S C 1 0 は、信号処理部 19 で生成された B モード画像信号を通常のテレビジョン信号の走査方式に従う画像信号に変換（ラスタ変換）する。

表示制御部 4 は、画像生成部 3 により生成された B モード画像信号に基づいて、表示部 5 に B モード画像を表示させる。

表示部 5 は、例えば、L C D (liquid crystal display) 等のディスプレイ装置を含んでおり、表示制御部 4 の制御の下で、B モード画像を表示する。

【 0 0 2 2 】

部位判別部 11 は、画像生成部 3 で生成された B モード画像信号に基づいて、被検体の撮像部位を判別する。

プローブ状態判定部 12 は、画像生成部 3 で生成された B モード画像に基づき、超音波プローブ 1 が、被検体の体表に接触して超音波を被検体の体内に放射する接触状態と、被検体の体表から離れて超音波を空中に放射する空中放射状態のいずれにあるかを判定する。

【 0 0 2 3 】

装置制御部 13 は、操作者により操作部 14 から入力された指令に基づいて、送受信制御部 8、B モード処理部 9、D S C 1 0、表示制御部 4、部位判別部 11 およびプローブ状態判定部 12 の制御を行う。

また、操作部 14 は、操作者が入力操作を行うためのもので、キーボード、マウス、トラックボール、タッチパネル等から形成することができる。

格納部 15 は、動作プログラム等を格納するもので、ハードディスク、フレキシブルディスク、M O、M T、R A M、C D - R O M、D V D - R O M、S D カード、C F カード、U S B メモリ等の記録メディア、またはサーバ等を用いることができる。

【 0 0 2 4 】

ここで、部位判別部 11 における部位判別の方法について説明する。

被検体の撮像部位としては、例えば、心臓、右腹部、左腹部、膀胱等を挙げることができる。もちろん、その他の各種の撮像部位を判別するように構成することもできる。

部位判別部 11 は、予め、複数の撮像部位の典型的なパターンデータを記憶しており、画像生成部 3 の D S C 1 0 から出力された撮像部位の B モード画像信号について、予め記憶している複数のパターンデータに対するそれぞれの類似度を算出する。この類似度の算出には、周知のマッチング技術を用いることができる。また、マッチング技術の他、例えば、Csurka et al.: Visual Categorization with Bags of Keypoints, Proc. of ECCV Workshop on Statistical Learning in Computer Vision, pp. 59-74 (2004) に記載されている機械学習手法、あるいは、Krizhevsk et al.: ImageNet Classification with Deep Convolutional Neural Networks, Advances in Neural Information Processing Systems 25, pp.1106-1114 (2012) に記載されている Deep Learning を用いた一般画像認識手法等を用いて類似度の算出を行うこともできる。

【 0 0 2 5 】

これらの方法により、部位判別部 11 は、撮像部位の B モード画像信号について、複数の撮像部位との類似度スコアをそれぞれ算出し、最も高い類似度スコアを有する撮像部位を判別結果とする。例えば、心臓に対する類似度スコアが 5、右腹部に対する類似度スコアが 10、左腹部に対する類似度スコアが 6、膀胱に対する類似度スコアが 3 であった場合、撮像された撮像部位は、類似度スコアが最も高い右腹部である、との判別結果が得られる。

10

20

30

40

50

このようにして、部位判別部 1 1 によりなされた撮像部位に対する判別結果が装置制御部 1 3 に入力される。

【 0 0 2 6 】

プローブ状態判定部 1 2 は、超音波プローブ 1 の状態を判定するが、一般に、超音波プローブ 1 が被検体の体表に接触して超音波を被検体の体内に放射する場合には、図 4 に示されるように、B モード画像 3 1 内に何らかの構造物すなわち被検体内の組織が描出される。一方、超音波プローブ 1 が被検体の体表から離れて超音波を空中に放射する場合には、B モード画像 3 1 内に構造物が描出されない。

そこで、B モード画像 3 1 の輝度分布に基づいて B モード画像 3 1 内の構造物の有無を検知し、B モード画像 3 1 内に構造物の存在が検知される場合に、超音波プローブ 1 が被検体への接触状態にあると判定し、B モード画像 3 1 内に構造物の存在が検知されない場合に、超音波プローブ 1 が空中放射状態にあると判定することができる。

【 0 0 2 7 】

プローブ状態判定部 1 2 は、図 5 のフローチャートに示されるように、ステップ S 1 1 で、B モード画像内に構造物の存在が検知されるか否かを判定する。B モード画像内に構造物の存在が検知されない場合には、ステップ S 1 2 で超音波プローブ 1 が空中放射状態にあると判定され、B モード画像内に構造物の存在が検知される場合には、ステップ S 1 3 で超音波プローブ 1 が被検体への接触状態にあると判定される。

【 0 0 2 8 】

具体的には、図 6 に示されるように、B モード画像 3 1 を複数の領域 3 2 に分割し、各領域 3 2 内の輝度の分散または最大輝度と最小輝度の差分を指標値として求め、予め設定された設定値以上の指標値を有する領域 3 2 の個数が予め設定されたしきい値以上である場合に、プローブ状態判定部 1 2 は、超音波プローブ 1 が被検体への接触状態にあると判定する。一方、予め設定された設定値以上の指標値を有する領域 3 2 の個数が予め設定されたしきい値未満であれば、プローブ状態判定部 1 2 は、超音波プローブ 1 が空中放射状態にあると判定する。

【 0 0 2 9 】

また、超音波プローブ 1 が空中放射状態にある場合には、ほぼ同じ B モード画像が取得されると考えられるため、超音波プローブ 1 が空中放射状態の場合の B モード画像を予め保持しておき、テンプレートマッチング等のマッチング技術を用いて、プローブ状態判定部 1 2 が超音波プローブ 1 の状態を判定することもできる。

【 0 0 3 0 】

このように、B モード画像内に構造物が存在するか否かに基づいて超音波プローブ 1 の状態を判定するので、プローブ状態判定部 1 2 は、フレーム間における B モード画像内の構造物存在の検知状態の変化から、超音波プローブ 1 が空中放射状態から被検体への接触状態に遷移したこと、あるいは、超音波プローブ 1 が被検体への接触状態から空中放射状態に遷移したことも判定することができる。

すなわち、図 7 のフローチャートに示されるように、プローブ状態判定部 1 2 は、まずステップ S 2 1 で、各フレームの B モード画像内に構造物の存在が検知されるか否かを判定し、構造物の存在が検知されない場合は、超音波プローブ 1 は空中放射状態にあると判断し、続くステップ S 2 2 で、B モード画像内に構造物の存在が検知されるまで、各フレームの B モード画像に対して構造物存在の検知判定を繰り返す。そして、ステップ S 2 2 で、B モード画像内に構造物の存在が検知されると、ステップ S 2 3 で、超音波プローブ 1 が空中放射状態から被検体への接触状態に遷移したことが判定される。

【 0 0 3 1 】

一方、ステップ S 2 1 で、B モード画像内に構造物の存在が検知された場合は、プローブ状態判定部 1 2 は、超音波プローブ 1 が被検体への接触状態にあると判断し、続くステップ S 2 4 で、B モード画像内に構造物の存在が検知されなくなるまで、各フレームの B モード画像に対して構造物存在の検知判定を繰り返す。そして、ステップ S 2 4 で、B モード画像内に構造物の存在が検知されなくなると、ステップ S 2 5 で、超音波プローブ 1

10

20

30

40

50

が被検体への接触状態から空中放射状態に遷移したことが判定される。

【 0 0 3 2 】

次に、図 8 のフローチャートを参照して実施の形態 1 の動作について説明する。

まず、ステップ S 3 1 で、送受信部 2 により超音波プローブ 1 のアレイトランスデューサ 1 A の複数の超音波トランスデューサを用いた超音波ビームの送受信および走査が行われ、被検体からの超音波エコーを受信した各超音波トランスデューサから受信信号が受信部 7 に出力され、受信部 7 で増幅および A / D 変換されて受信データが生成される。

さらに、ステップ S 3 2 で、受信データは画像生成部 3 に入力され、B モード処理部 9 で受信フォーカス処理が行われた後に D S C 1 0 で信号変換されて B モード画像信号が生成される。この B モード画像信号は、画像生成部 3 から表示制御部 4 に出力され、B モード画像が表示部 5 に表示される。

10

【 0 0 3 3 】

また、画像生成部 3 の D S C 1 0 から出力された B モード画像信号は、プローブ状態判定部 1 2 に入力され、ステップ S 3 3 で、プローブ状態判定部 1 2 により超音波プローブ 1 が空中放射状態にあるか否かが判定される。このとき、プローブ状態判定部 1 2 は、図 5 のフローチャートに示したように、B モード画像内に構造物の存在が検知されるか否かに従って、超音波プローブ 1 が空中放射状態にあるか、あるいは、被検体への接触状態にあるかを判定する。

ステップ S 3 3 で、超音波プローブ 1 が空中放射状態にないと判定されると、ステップ S 3 1 に戻り、ステップ S 3 3 で、超音波プローブ 1 が空中放射状態にあると判定されるまで、ステップ S 3 1 および S 3 2 における画像化が繰り返される。これにより、撮像部位の B モード画像が順次生成されて表示部 5 に表示され、撮像部位の診断が実施される。

20

【 0 0 3 4 】

そして、ステップ S 3 3 で超音波プローブ 1 が空中放射状態にあると判定されると、それまでの撮像部位の診断が終了して、次の検査部位に移動するために超音波プローブ 1 が被検体から離れたものと判断され、続くステップ S 3 4 および S 3 5 で、再び画像化が行われ、ステップ S 3 6 で、プローブ状態判定部 1 2 により、超音波プローブ 1 が空中放射状態から被検体への接触状態に遷移したか否かが判定される。このとき、プローブ状態判定部 1 2 は、図 7 のフローチャートに示したように、フレーム間における B モード画像内の構造物存在の検知状態の変化から、超音波プローブ 1 が空中放射状態から被検体への接触状態に遷移したか否かを判定する。

30

【 0 0 3 5 】

ステップ S 3 6 で、超音波プローブ 1 がまだ空中放射状態から被検体への接触状態に遷移していないと判定されると、ステップ S 3 4 に戻り、ステップ S 3 6 で、超音波プローブ 1 が空中放射状態から被検体への接触状態に遷移したと判定されるまで、ステップ S 3 4 および S 3 5 における画像化が繰り返される。

【 0 0 3 6 】

そして、ステップ S 3 6 で超音波プローブ 1 が空中放射状態から被検体への接触状態に遷移したと判定されると、新たな撮像部位への超音波プローブ 1 の移動がなされたものと判断され、続くステップ S 3 7 および S 3 8 で、再び画像化が行われ、ステップ S 3 9 で、部位判別部 1 1 により部位判別が実施される。部位判別部 1 1 は、部位判別が完了すると、撮像部位に対する判別結果を装置制御部 1 3 に出力し、装置制御部 1 3 は、部位判別部 1 1 から判別結果が出力されることにより、ステップ S 4 0 で、部位判別が完了したと認識する。

40

ステップ S 4 0 で、部位判別の完了が確認されると、ステップ S 3 1 に戻り、撮像部位の画像化が行われて、撮像部位の診断が実施される。

【 0 0 3 7 】

このように、超音波プローブ 1 が被検体から離れて空中放射状態にあると判定されている間は、部位判別部 1 1 による部位判別を実施せず、超音波プローブ 1 が空中放射状態から被検体への接触状態に遷移したと判定されると、部位判別部 1 1 による部位判別を実施

50

するので、部位判別を実施する必要がないフレームに対して部位判別処理を省略することができ、計算量を抑制することが可能となる。計算量の抑制により、例えば、フレームレートの低下を抑制することが可能となる。また、例えば、計算量増大の抑制により、消費電力の抑制が可能となる。

さらに、超音波プローブ1が被検体へ接触して部位判別部11による部位判別が完了したと装置制御部13が認識した後、超音波プローブ1が被検体から離れることによりプローブ状態判定部12により空中放射状態にあると判定され、さらにその後、超音波プローブ1が被検体に接触することでプローブ状態判定部12により被検体への接触状態に遷移したと判定されるまで、部位判別部11による部位判別を実施しないようにする。これにより、撮像部位がそれまで診断していた撮像部位から新たな撮像部位に移動した場合にのみ、部位判別部11による部位判別が実施されることとなる。従って、部位判別を実施しながらも計算量の増大をさらに抑制することが可能となる。

【0038】

実施の形態2

実施の形態1では、プローブ状態判定部12が、図6に示した複数の領域32の輝度の指標値に基づいて、超音波プローブ1の状態を判定したが、各領域32の輝度の指標値に基づく解析に加え、図9に示されるように、Bモード画像31内に複数の観察点33を設定し、各観察点33のフレーム間の移動量を検知して、超音波プローブ1の状態を判定することができる。

【0039】

実施の形態2に係る超音波診断装置の構成は、図1に示した実施の形態1に係る超音波診断装置の構成と同じであるが、プローブ状態判定部12は、各観察点33のフレーム間の移動量が設定値以下の観察点33の個数が予め設定されたしきい値以上である場合に、超音波プローブ1の動きが安定したと判断し、図6に示した各領域32の輝度の指標値に基づいて超音波プローブ1が被検体への接触状態と空中放射状態のいずれにあるかを判定する。さらに、プローブ状態判定部12は、フレーム間におけるBモード画像内の構造物存在の検知状態の変化から、超音波プローブ1が空中放射状態から被検体への接触状態に遷移したこと、あるいは、超音波プローブ1が被検体への接触状態から空中放射状態に遷移したことを判定することができる。

【0040】

すなわち、プローブ判定部12は、図10のフローチャートに示されるように、実施の形態1と同様に、ステップS21でBモード画像内に構造物が検知されないと、続くステップS22で、構造物が検知されるまで各フレームのBモード画像に対して構造物存在の検知判定を繰り返し、ステップS22で、Bモード画像内に構造物の存在が検知されると、続くステップS26で、複数の観察点33のフレーム間の移動量が設定値以下であるか否かを確認する。複数の観察点33のフレーム間の移動量が設定値より大きい場合には、超音波プローブ1の動きが安定していないと判断してステップS22に戻り、複数の観察点33のフレーム間の移動量が設定値より小さくなるまで、構造物存在の検知判定およびフレーム間の移動量検知を繰り返す。

そして、ステップS26で、複数の観察点33のフレーム間の移動量が設定値より小さいと確認されると、超音波プローブ1の動きが安定したと判断され、ステップS23で、超音波プローブ1が空中放射状態から被検体への接触状態に遷移したと判定される。

【0041】

一方、ステップS21で、Bモード画像内に構造物の存在が検知されると、プローブ判定部12は、続くステップS24で、構造物が検知されなくなるまで各フレームのBモード画像に対して構造物存在の検知判定を繰り返し、ステップS24で、Bモード画像内に構造物の存在が検知されなくなると、続くステップS27で、複数の観察点33のフレーム間の移動量が設定値以下であるか否かを確認する。複数の観察点33のフレーム間の移動量が設定値より大きい場合には、超音波プローブ1の動きが安定していないと判断してステップS24に戻り、複数の観察点33のフレーム間の移動量が設定値より小さくなる

10

20

30

40

50

まで、構造物存在の検知判定およびフレーム間の移動量検知を繰り返す。

そして、ステップS 2 7で、複数の観察点3 3のフレーム間の移動量が設定値より小さいと確認されると、超音波プローブ1の動きが安定したと判断され、ステップS 2 5で、超音波プローブ1が被検体への接触状態から空中放射状態に遷移したと判定される。

【0042】

このように、実施の形態2に係る超音波診断装置では、複数の観察点3 3のフレーム間の移動量を加味して超音波プローブ1の状態遷移を判定するので、超音波プローブ1の動きが安定してから部位判別を実施することができ、超音波プローブ1の動きが不安定で誤判別を生じるような状況での部位判別処理の実施を禁止して、さらに計算量の増大を抑制することが可能になると共に、部位判別の精度を向上させることが可能となる。

10

また、複数の観察点3 3のフレーム間の移動量に基づき、超音波プローブ1の動きが安定した後に、ステップS 2 5で、被検体への接触状態から空中放射状態に遷移したと判定するので、検査部位の診断中に誤って超音波プローブ1が瞬間的に被検体の体表から離れた場合に、即座に空中放射状態に遷移したと判定されることが防止され、同一の検査部位に対して部位判別を繰り返すことが回避される。

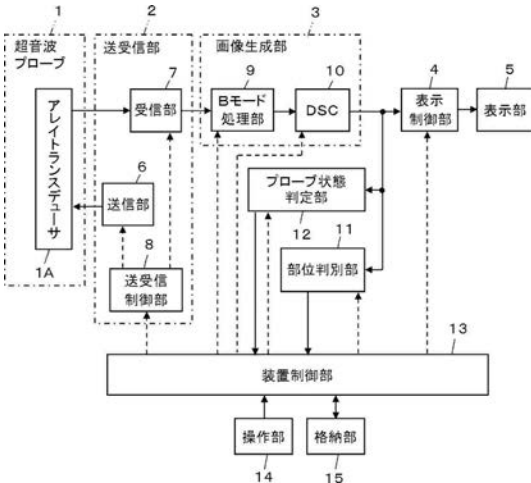
【符号の説明】

【0043】

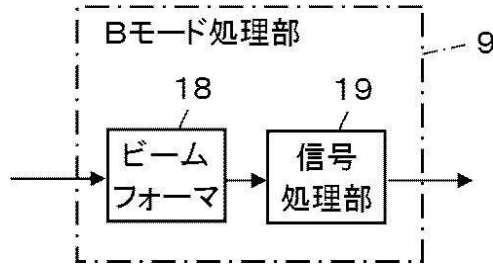
1 超音波プローブ、1 A アレイトランスデューサ、2 送受信部、3 画像生成部、4 表示制御部、5 表示部、6 送信部、7 受信部、8 送受信制御部、9 Bモード処理部、10 DSC、11 部位判別部、12 プローブ状態判定部、13 装置制御部、14 操作部、15 格納部、16 増幅部、17 A/D変換部、18 ビームフォーマ、19 信号処理部、3 1 Bモード画像、3 2 領域、3 3 観察点。

20

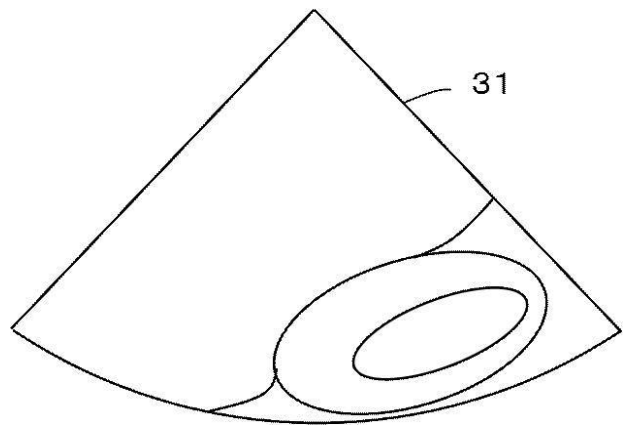
【図1】



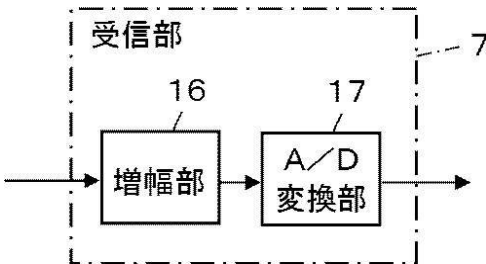
【図3】



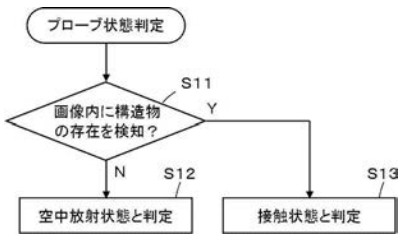
【図4】



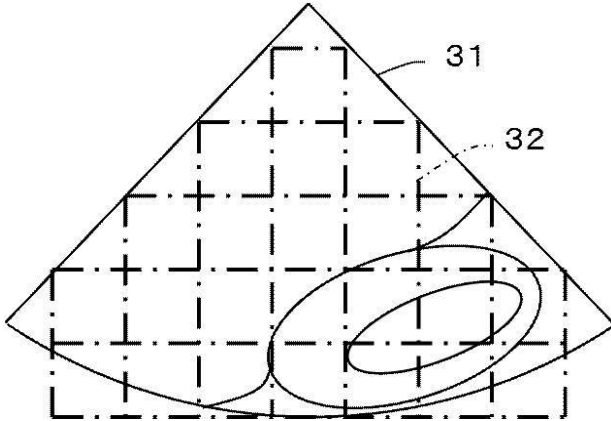
【図2】



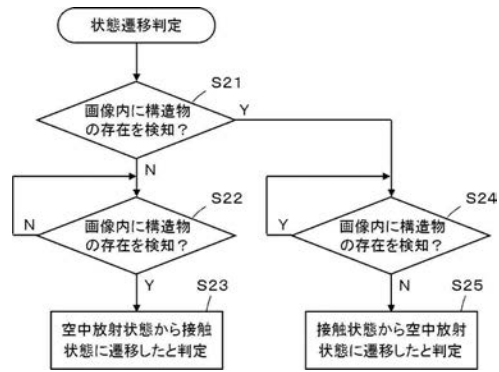
【図5】



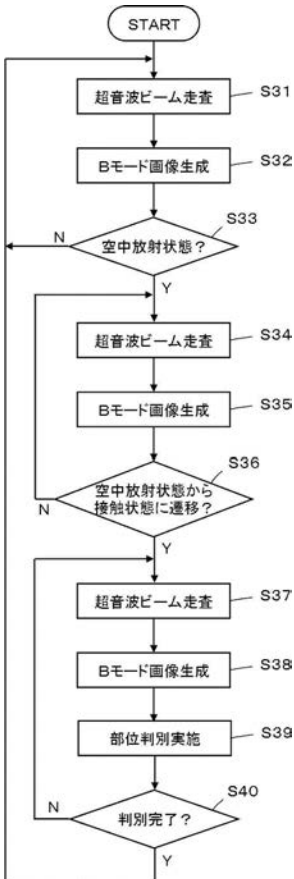
【図6】



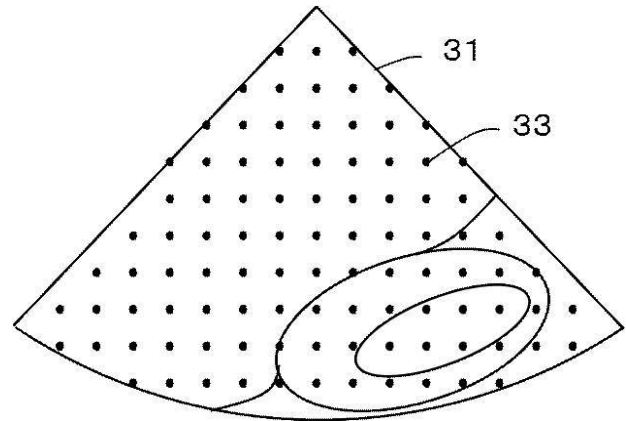
【図7】



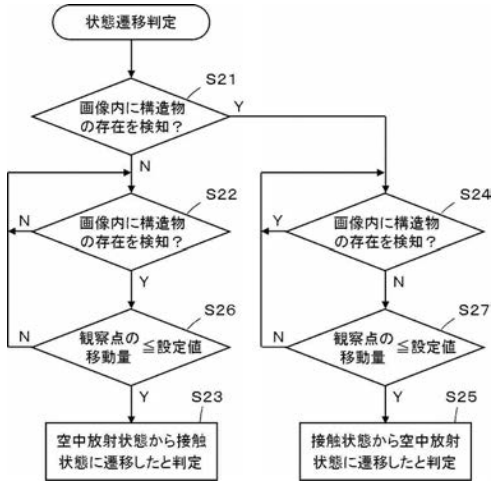
【図8】



【図9】



【図 10】



【 国際調査報告 】

INTERNATIONAL SEARCH REPORT		International application No. PCT/JP2016/063992
A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER A61B8/14(2006.01)i		
According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC		
B. FIELDS SEARCHED		
Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols) A61B8/00-8/15		
Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched Jitsuyo Shinan Koho 1922-1996 Jitsuyo Shinan Toroku Koho 1996-2016 Kokai Jitsuyo Shinan Koho 1971-2016 Toroku Jitsuyo Shinan Koho 1994-2016		
Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)		
C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y A	JP 4-224738 A (Yokogawa Medical System Ltd.), 14 August 1992 (14.08.1992), paragraphs [0009] to [0026] (Family: none)	1, 6 2-5
Y A	JP 10-201760 A (Aloka Co., Ltd.), 04 August 1998 (04.08.1998), paragraphs [0009] to [0027]; fig. 3 (Family: none)	1, 6 2-5
Y A	JP 2006-20667 A (Shimadzu Corp.), 26 January 2006 (26.01.2006), paragraphs [0012] to [0021]; fig. 2 to 3 (Family: none)	1, 6 2-5
<input checked="" type="checkbox"/> Further documents are listed in the continuation of Box C. <input 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 application or patent 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 14 July 2016 (14.07.16)		Date of mailing of the international search report 26 July 2016 (26.07.16)
Name and mailing address of the ISA/ Japan Patent Office 3-4-3, Kasumigaseki, Chiyoda-ku, Tokyo 100-8915, Japan		Authorized officer Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2016/063992

C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP 2012-90662 A (Konica Minolta Medical & Graphic, Inc.), 17 May 2012 (17.05.2012), paragraphs [0021] to [0080]; fig. 5 (Family: none)	1-6
A	JP 2012-217769 A (Canon Inc.), 12 November 2012 (12.11.2012), paragraphs [0015] to [0080]; fig. 1 to 8 & US 2014/0037168 A1 paragraphs [0031] to [0095]; fig. 1 to 8	1-6

国際調査報告		国際出願番号 PCT/J P 2 0 1 6 / 0 6 3 9 9 2									
A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC)) Int.Cl. A61B8/14(2006.01)i											
B. 調査を行った分野 調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC)) Int.Cl. A61B8/00 - 8/15											
最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの <table border="0"> <tr> <td>日本国実用新案公報</td> <td>1922-1996年</td> </tr> <tr> <td>日本国公開実用新案公報</td> <td>1971-2016年</td> </tr> <tr> <td>日本国実用新案登録公報</td> <td>1996-2016年</td> </tr> <tr> <td>日本国登録実用新案公報</td> <td>1994-2016年</td> </tr> </table>				日本国実用新案公報	1922-1996年	日本国公開実用新案公報	1971-2016年	日本国実用新案登録公報	1996-2016年	日本国登録実用新案公報	1994-2016年
日本国実用新案公報	1922-1996年										
日本国公開実用新案公報	1971-2016年										
日本国実用新案登録公報	1996-2016年										
日本国登録実用新案公報	1994-2016年										
国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)											
C. 関連すると認められる文献											
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号									
Y A	JP 4-224738 A (横河メデイカルシステム株式会社) 1992.08.14, 段落[0009]-[0026] (ファミリーなし)	1, 6 2-5									
Y A	JP 10-201760 A (アロカ株式会社) 1998.08.04, 段落[0009]-[0027], 図3 (ファミリーなし)	1, 6 2-5									
Y A	JP 2006-20667 A (株式会社島津製作所) 2006.1.26, 段落[0012]-[0021], 図2-3 (ファミリーなし)	1, 6 2-5									
<input checked="" type="checkbox"/> C欄の続きにも文献が列挙されている。 <input type="checkbox"/> パテントファミリーに関する別紙を参照。											
* 引用文献のカテゴリー		の日の後に公表された文献									
「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの		「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの									
「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの		「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの									
「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)		「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの									
「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献		「&」同一パテントファミリー文献									
「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願											
国際調査を完了した日 14.07.2016		国際調査報告の発送日 26.07.2016									
国際調査機関の名称及びあて先 日本国特許庁 (ISA/J P) 郵便番号100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号		特許庁審査官 (権限のある職員) 門田 宏	2U 6004								
		電話番号 03-3581-1101 内線 3292									

国際調査報告		国際出願番号 PCT/J P 2 0 1 6 / 0 6 3 9 9 2
C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリ*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
A	JP 2012-90662 A (コニカミノルタエムジー株式会社) 2012.05.17, 段落[0021]-[0080], 図5 (ファミリーなし)	1-6
A	JP 2012-217769 A (キャノン株式会社) 2012.11.12, 段落[0015]-[0080], 図1-8 & US 2014/0037168 A1, 段落[0031]-[0095], 図1-8	1-6

フロントページの続き

(81)指定国 AP(BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), EA(AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), EP(AL, 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, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OA(BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG), AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, 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, IR, IS, JP, KE, KG, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US

(注) この公表は、国際事務局(WIPO)により国際公開された公報を基に作成したものである。なおこの公表に係る日本語特許出願(日本語実用新案登録出願)の国際公開の効果は、特許法第184条の10第1項(実用新案法第48条の13第2項)により生ずるものであり、本掲載とは関係ありません。

专利名称(译)	<无法获取翻译>		
公开(公告)号	JPWO2017038162A5	公开(公告)日	2018-03-22
申请号	JP2017537578	申请日	2016-05-11
[标]申请(专利权)人(译)	富士胶片株式会社		
申请(专利权)人(译)	富士胶片株式会社		
[标]发明人	江畑 徹郎		
发明人	江畑 徹郎		
IPC分类号	A61B8/14		
CPC分类号	A61B8/14 A61B8/4245 A61B8/429 A61B8/5215 A61B8/5246 A61B8/54 A61B8/5207		
FI分类号	A61B8/14		
F-TERM分类号	4C601/GA21 4C601/JC07 4C601/JC16 4C601/JC37		
代理人(译)	伊藤英明		
优先权	2015170449 2015-08-31 JP		
其他公开文献	JP6389963B2 JPWO2017038162A1		

摘要(译)

超声波诊断装置将超声波束从超声波探头向超声波探头发送/从超声波探头接收到超声波束，并从超声波探头向被检体发送超声波束，并对从超声波探头输出的接收信号进行摄像，以针对每个帧生成被检体的超声波图像。成像单元生成区域确定单元，该区域确定单元使用由成像单元产生的超声图像以及超声探头是处于放射线状态还是处于与对象的接触状态来确定对象的成像区域。通过控制探针状态确定单元和部位确定单元来控制确定超声波探针是否在空气中处于辐射状态的探针状态确定单元，不执行探针，并且不执行探针。设备控制单元在状态确定单元确定超声探头已经从辐射状态转变为与对象的接触状态时执行部件确定。