

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11) 特許出願公開番号

特開2010-263963

(P2010-263963A)

(43) 公開日 平成22年11月25日(2010.11.25)

(51) Int.Cl.
A61B 8/08 (2006.01)F1
A61B 8/08テーマコード (参考)
4C601

審査請求 未請求 請求項の数 9 O L (全 14 頁)

(21) 出願番号 特願2009-115989 (P2009-115989)
(22) 出願日 平成21年5月12日 (2009.5.12)(71) 出願人 000153498
株式会社日立メディコ
東京都千代田区外神田四丁目14番1号
(74) 代理人 100098017
弁理士 吉岡 宏嗣
(72) 発明者 藤原 洋子
東京都千代田区外神田四丁目14番1号
株式会社日立メディコ内
(72) 発明者 松村 剛
東京都千代田区外神田四丁目14番1号
株式会社日立メディコ内

最終頁に続く

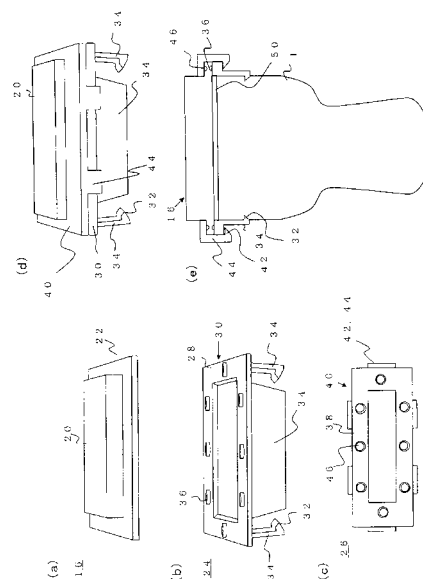
(54) 【発明の名称】 参照変形体の固定具、超音波探触子、及び超音波診断装置

(57) 【要約】

【課題】スクリーニングを行なった際に、参照変形体が超音波探触子の超音波送受信面からずれるのを抑制する。

【解決手段】本発明の参照変形体の下部固定具24は、超音波探触子1の超音波送受信面50の周縁に沿って枠状に形成されるとともに参照変形体16の鍔部材22の裏面に当接する挟持面28が形成された下部枠体30と、挟持面28の反対側の面から垂設され超音波探触子に係止可能な係止部32が形成された下部係合部材34とを有して構成される。上部固定具26は、参照変形体の直方体部材20の周縁に沿って枠状に形成されるとともに参照変形体の鍔部材の表面と当接する挟持面38が形成された上部枠体40と、上部枠体の端部から垂設され下部枠体に係止可能な係止部42が形成された上部係合部材44とを有して構成される。そして、下部枠体及び上部枠体の挟持面には突起36、46が形成される。

【選択図】図2



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

直方体部材と該直方体部材の周縁に形成された鍔部材とを有する参照変形体を超音波探触子の超音波送受信面に装着する固定具であって、

前記固定具は、前記参照変形体の鍔部材を両面から挟持する一对の第 1 及び第 2 の固定具を備え、

前記第 1 の固定具は、前記超音波探触子の超音波送受信面の周縁に沿って棒状に形成されるとともに前記参照変形体の鍔部材の裏面に当接する挟持面が形成された第 1 の棒体と、該第 1 の棒体の挟持面の反対側の面から垂設されるとともに前記超音波探触子に係止可能な係止部が形成された第 1 の係合部材とを有し、

前記第 2 の固定具は、前記参照変形体の直方体部材の周縁に沿って棒状に形成されるとともに前記参照変形体の鍔部材の表面と当接する挟持面が形成された第 2 の棒体と、前記第 2 の棒体の端部から前記参照変形体の鍔部材の側面に沿って垂設されるとともに前記第 1 の棒体に係止可能な係止部が形成された第 2 の係合部材とを有し、

前記第 1 及び第 2 の棒体の挟持面の少なくとも一方に凹凸が形成されてなる参照変形体の固定具。

【請求項 2】

前記凹凸は、前記第 1 及び前記第 2 の棒体の挟持面の少なくとも一方に形成された突起である請求項 1 の参照変形体の固定具。

【請求項 3】

前記凹凸は、前記第 1 及び前記第 2 の棒体の挟持面の少なくとも一方の各辺に、互いに間隔をあけて形成された複数の突起である請求項 1 又は 2 の参照変形体の固定具。

【請求項 4】

前記凹凸は、前記第 1 及び前記第 2 の棒体の挟持面の少なくとも一方の各辺に互いに間隔をあけて形成されるとともに、対向する辺について対称位置に形成された複数の突起である請求項 1 乃至 3 のいずれか 1 項の参照変形体の固定具。

【請求項 5】

前記凹凸は、前記第 1 及び前記第 2 の棒体の挟持面の少なくとも一方に、前記参照変形体の鍔部材に形成された穴に対応して形成された柱状の突起である請求項 1 乃至 4 のいずれか 1 項の参照変形体の固定具。

【請求項 6】

前記凹凸は、前記第 1 及び前記第 2 の棒体の挟持面の少なくとも一方に、該棒体の辺に沿って形成された突条である請求項 1 の参照変形体の固定具。

【請求項 7】

前記凹凸は、前記第 1 及び前記第 2 の棒体の挟持面の少なくとも一方に、前記参照変形体の鍔部材の辺に沿って形成された溝に対応して、棒体の辺に沿って形成された突条である請求項 1 又は 6 の参照変形体の固定具。

【請求項 8】

請求項 1 乃至 7 のいずれか 1 項の参照変形体の固定具と、該固定具に固定された参照変形体とを備えてなる超音波探触子。

【請求項 9】

請求項 1 乃至 8 のいずれか 1 項の参照変形体の固定具と該固定具に固定された参照変形体とを備えてなる超音波探触子と、該超音波探触子を介して被検体に超音波を送受信し、前記被検体の断層部位の RF 信号フレームデータに基づいて断層画像を生成する断層画像構成手段と、前記 RF 信号フレームデータに基づいて前記断層部位における組織の歪み又は弾性率を求める弾性情報演算手段と、前記弾性情報演算手段で求めた歪み又は弾性率に基づいて弾性画像を生成する弾性画像構成手段と、前記断層画像及び / 又は前記弾性画像を表示する表示手段とを備えた超音波診断装置。

【発明の詳細な説明】**【技術分野】**

【 0 0 0 1 】

本発明は、参照変形体の固定具、超音波探触子、及び超音波診断装置に係り、特に、被検体の生体組織の硬さ又は軟らかさを示す弾性画像を生成する際に、超音波探触子の超音波送受信面に装着される参照変形体の固定技術に関する。

【 背景技術 】

【 0 0 0 2 】

超音波診断装置は、超音波探触子により被検体内部に超音波を送信し、被検体内部から生体組織の構造に応じた超音波の反射エコー信号を受信し、例えばBモード像等の断層像を構成して診断用に表示するものである。

【 0 0 0 3 】

近年、手動又は機械的な方法により超音波探触子で被検体を圧迫しながら超音波受信信号を計測し、計測時間が異なる2つの超音波受信信号のフレームデータに基づいて圧迫により生じた生体各部の変位を求め、その変位データに基づいて生体組織の弾性を表す弾性画像を生成することが行なわれている。

【 0 0 0 4 】

この時、弾性率が既知である参照変形体を、超音波探触子の超音波送受信面に装着して、この参照変形体の圧迫に対する変位に基づいて、被検体に加わる圧力を求めることが知られている。特許文献1には、参照変形体を超音波探触子の超音波送受信面に装着する固定具の様々な固定機構が開示されている。

【 0 0 0 5 】

例えば特許文献1には、参照変形体を、直方体部材とこの直方体部材の周縁に形成された鍔部材で形成し、鍔部材を上下一対の固定具で挟持するとともに、下部固定具を超音波探触子に係合させることにより、参照変形体を超音波送受信面に装着することが記載されている。

【 先行技術文献 】

【 特許文献 】

【 0 0 0 6 】

【 特許文献1 】 特開 2 0 0 8 - 2 5 9 5 4 1 号 公 報

【 発明の概要 】

【 発明が解決しようとする課題 】

【 0 0 0 7 】

しかしながら、上記特許文献1の参照変形体の固定技術は、スクリーニングを行なった際に、参照変形体が超音波探触子の超音波送受信面からずれることについては考慮されていないと考えられる。

【 0 0 0 8 】

すなわち、参照変形体は例えばオイル系のゲル素材、アクリルアミドなどの水をベースとしたゲル素材、シリコンなどの軟らかい素材をベースとして形成されている。したがって、単に鍔部材を上下一対の固定具で挟持するだけだと、例えば参照変形体を被検体の体表面に当てた状態で平行移動させたり角度を変えたりしながらスクリーニングを行った際に、参照変形体が超音波送受信面からずれるおそれがある。参照変形体が大きくずれた場合には、固定具から外れてしまうおそれもある。

【 0 0 0 9 】

そこで本発明は、スクリーニングを行なった際に、参照変形体が超音波探触子の超音波送受信面からずれるのを抑制する固定具を実現することを課題とする。

【 課題を解決するための手段 】

【 0 0 1 0 】

本発明を適用してなる参照変形体の固定具は、直方体部材とこの直方体部材の周縁に形成された鍔部材とを有する参照変形体を超音波探触子の超音波送受信面に装着するものであって、参照変形体の鍔部材を両面から挟持する一対の第1及び第2の固定具を備えて構成される。第1の固定具は、超音波探触子の超音波送受信面の周縁に沿って枠状に形成さ

10

20

30

40

50

れるとともに参照変形体の鍔部材の裏面に当接する挟持面が形成された第１の枠体と、この第１の枠体の挟持面の反対側の面から垂設されるとともに超音波探触子に係止可能な係止部が形成された第１の係合部材とを有して構成される。第２の固定具は、参照変形体の直方体部材の周縁に沿って枠状に形成されるとともに参照変形体の鍔部材の表面と当接する挟持面が形成された第２の枠体と、第２の枠体の端部から参照変形体の鍔部材の側面に沿って垂設されるとともに第１の枠体に係止可能な係止部が形成された第２の係合部材とを有して構成される。

【００１１】

そして、第１及び第２の枠体の挟持面の少なくとも一方に凹凸が形成されてなることを特徴としている。

【００１２】

これによれば、参照変形体の鍔部材が挟まれて押圧される第１及び第２の枠体の挟持面の少なくとも一方に凹凸が形成されているので、この凹凸が参照変形体のすべり止めの効果を奏し、スクリーニングを行なっても、参照変形体が超音波探触子の超音波送受信面からずれるのを抑制することができる。

【００１３】

より具体的には、第１及び第２の枠体の挟持面の少なくとも一方に突起を形成することにより凹凸を形成することができる。この場合、第１及び第２の枠体の挟持面の少なくとも一方の各辺に、互いに間隔をあけて複数の突起を形成するのが好ましい。また、第１及び第２の枠体の挟持面の少なくとも一方の各辺に互いに間隔をあけて複数の突起を形成され

10

20

【００１４】

また、参照変形体の鍔部材に穴が形成されている場合には、第１及び第２の枠体の挟持面の少なくとも一方に、参照変形体の鍔部材に形成された穴に対応して柱状の突起を形成することにより凹凸を形成することができる。これによれば、参照変形体の鍔部材に形成された穴に枠体の挟持面から起立する柱状の突起が嵌まるので、参照変形体のスクリーニングに伴うずれを規制することができる。

【００１５】

また、第１及び第２の枠体の挟持面の少なくとも一方に、この枠体の辺に沿って突条を形成することにより凹凸を形成することができる。これによれば、スクリーニングの際の参照変形体のずれ方向に対して略直交する方向に突条が形成されるので、効果的に参照変形体のずれを抑制することができる。

30

【００１６】

さらに、参照変形体の鍔部材の辺に沿って溝が形成されている場合、第１及び第２の枠体の挟持面の少なくとも一方に、参照変形体の鍔部材の辺に沿って形成された溝に対応して、枠体の辺に沿って突条を形成することにより凹凸を形成することができる。これによれば、参照変形体の鍔部材の溝に枠体の突条がかみ合うように嵌まるので、参照変形体のスクリーニングに伴うずれを規制することができる。

【発明の効果】

【００１７】

本発明によれば、スクリーニングを行なった際に、参照変形体が超音波探触子の超音波送受信面からずれるのを抑制する固定具を実現することができる。

40

【図面の簡単な説明】

【００１８】

【図１】本実施形態の超音波診断装置の構成を示すブロック図である。

【図２】参照変形体の固定具の第１実施例を示す図である。

【図３】参照変形体の固定具の第２実施例を示す図である。

【図４】参照変形体の固定具の第３実施例を示す図である。

【図５】参照変形体の固定具の第４実施例を示す図である。

【発明を実施するための形態】

50

【 0 0 1 9 】

以下、本発明を適用してなる参照変形体の固定具、超音波探触子、及び超音波診断装置の実施形態を説明する。なお、以下の説明では、同一機能部品については同一符号を付して重複説明を省略する。

【 0 0 2 0 】

図 1 は、本実施形態の超音波診断装置の構成を示すブロック図である。本実施形態の超音波診断装置は、超音波を利用して被検体の診断部位の断層画像を得るとともに、生体組織の硬さ又は軟らかさを表す弾性画像を生成して表示するものである。

【 0 0 2 1 】

図 1 に示すように、超音波診断装置 1 0 0 は、被検体との間で超音波を送受信する超音波探触子 1 と、超音波探触子 1 に送信パルスを供給する送信回路 2 と、超音波探触子で受信された反射エコー信号を受信する受信回路 3 と、送信回路 2 と受信回路 3 を制御する超音波送受信制御回路 4 と、受信回路 3 で受信された反射エコー信号に対して整相加算処理を行なう整相加算回路 5 と、整相加算回路 5 で整相加算された R F 信号フレームデータに対して各種信号処理を行なう信号処理部 6 と、白黒スキャンコンバータ 7 とを備えている。

10

【 0 0 2 2 】

また、整相加算回路 5 で整相加算された R F 信号フレームデータから計測時刻の異なる一対の R F 信号フレームデータを選択する R F 信号フレームデータ選択部 8 と、一対の R F 信号フレームデータに基づいて変位 / 歪みを演算する変位・歪み演算部 9 と、一対の R F 信号フレームデータに基づいて被検体に加えられている圧力を演算する圧力演算部 1 0 と、演算された変位 / 歪み、及び圧力に基づいて弾性率を演算して弾性フレームデータを生成する弾性率演算部 1 1 と、生成された弾性フレームデータに各種処理を施す弾性データ処理部 1 2 と、カラースキャンコンバータ 1 3 と、白黒スキャンコンバータ 7 から出力される断層画像及びカラースキャンコンバータ 1 3 から出力される弾性画像に基づいていずれか一方を選択したり、両者を並べたり、両者を重畳したりする切替加算部 1 4 と、切替加算部 1 4 からの出力される画像を表示する画像表示器 1 5 とを備えている。

20

【 0 0 2 3 】

また、超音波探触子 1 の超音波送受信面に装着された参照変形体 1 6 と、参照変形体 1 6 を超音波送受信面に固定する固定具 1 7 と、超音波探触子 1 を上下方向に移動させ、被検体を加圧する被検体圧迫機構 1 8 とを備えている。検者が手動で超音波探触子 1 を上下方向に移動させて被検体を圧迫する場合には、被検体圧迫機構 1 8 は不要となる。なお参照変形体 1 6 は超音波探触子 1 の超音波送受信面に密着されて固定されるものである。

30

【 0 0 2 4 】

以下、超音波診断装置 1 0 0 の各構成要素の詳細を説明する。超音波探触子 1 は、図示は省略したがその中には超音波の発生源であるとともに反射エコーを受信する多数の振動子が短冊状に配列して内蔵されており、機械式または電子的にビーム走査を行って被検体に超音波を送信及び受信する。各振動子は、一般に、入力されるパルス波、又は連続波の送波信号を超音波に変換して発射する機能と、被検体の内部から発射する反射エコーを電気信号（反射エコー信号）に変換して出力する機能を有して形成される。

40

【 0 0 2 5 】

送信回路 2 は、超音波探触子 1 を駆動して超音波を発生させるための送波パルスを生成するとともに、内蔵された送波整相加算回路によって送信される超音波の収束点のある深さに設定するものである。受信回路 3 は、超音波探触子 1 で受信した反射エコー信号を所定のゲインで増幅するものである。超音波送受信制御回路 4 は、送信回路 2 及び受信回路 3 を制御することにより超音波を送信及び受信するタイミングを制御するものである。受信回路 3 で増幅された各振動子の数に対応した数の反射エコー信号が整相加算回路 5 に入力される。

【 0 0 2 6 】

整相加算回路 5 は、受信回路 3 で増幅された反射エコー信号の位相を制御し、R F 信号

50

フレームデータを形成するものである。信号処理部 6 は、整相加算回路 5 からの R F 信号フレームデータを入力して、ゲイン補正、ログ補正、検波、輪郭強調、フィルタ処理等の各種信号処理を行なうものである。

【 0 0 2 7 】

白黒スキャンコンバータ 7 は、信号処理部 6 から出力される R F 信号フレームデータを超音波周期で取得し、この R F 信号フレームデータを表示するためテレビジョン方式の周期で読み出すための断層走査手段及びシステムの制御を行うための手段、例えば、信号処理部 6 からの R F 信号フレームデータをデジタル信号に変換する A / D 変換器と、この A / D 変換器でデジタル化された断層画像データを時系列に記憶する複数枚のフレームメモリと、これらの動作を制御するコントローラなどを含んで構成される。

10

【 0 0 2 8 】

R F 信号フレームデータ選択部 8 は、整相加算回路 5 から出力される R F 信号フレームデータを R F 信号フレームデータ選択部 8 内に備えられたフレームメモリ内に順次確保し（現在確保された R F 信号フレームデータを R F 信号フレームデータ N とする。）、超音波診断装置の制御命令に従って時間的に過去の R F 信号フレームデータ N - 1、N - 2、N - 3・・・N - M の中から 1 つの R F 信号フレームデータを選択し（R F 信号フレームデータ X とする。）、変位・歪み演算部 9 に 1 組の R F 信号フレームデータ N と R F 信号フレームデータ X を出力する役割を担うものである。整相加算回路 5 から出力される信号を R F 信号フレームデータと記述したが、R F 信号を複素復調した I , Q 信号の形式になった信号であってもよい。

20

【 0 0 2 9 】

変位・歪み演算部 9 は、R F 信号フレームデータ選択部 8 によって選択された 1 組の R F 信号フレームデータに基づいて 1 次元又は 2 次元の相関処理を実行し、断層画像上の各計測点の変位又は移動ベクトル（変位の方角と大きさ）を計測し、変位フレームデータと相関フレームデータを生成し、変位フレームデータから歪みを演算するものである。歪みの演算については、例えば、その変位を空間微分することによって計算上で求めるものとする。この移動ベクトルの検出法としては、例えば、ブロック・マッチング法やグラジェント法がある。ブロック・マッチング法は、画像を例えば N × N 画素からなるブロックに分け、現フレーム中の着目しているブロックにもっとも近似しているブロックを前フレームから探索し、これらを参照して符号化を行うものである。

30

【 0 0 3 0 】

圧力演算部 10 は、R F 信号フレームデータを用いて、被検体と参照変形体 16 との境界を検出し、検出された R F 信号フレームデータにおける境界の座標を境界座標データとする。そして、境界座標データを用いて R F 信号フレームデータにおける参照変形体 16 からの R F 信号を抽出し、被検体と参照変形体 16 の境界に与えられた圧力を演算により求める。

【 0 0 3 1 】

弾性率演算部 11 は、変位・歪み演算部 9 から出力される歪み情報と、圧力演算部 10 から出力される圧力情報から弾性率を演算して、弾性率の数値データ（弾性フレームデータ）を生成し、弾性データ処理部 12 とカラースキャンコンバータ 13 に出力するものである。弾性率の内の一つである、例えばヤング率 Y m の演算については、以下の数 1 式に示すように、各演算点における応力（圧力）を各演算点における歪みで除することにより求める。下記数式において、i , j の指標は、フレームデータの座標を表す。

40

【 0 0 3 2 】

（数 1） $Y_{mi, j} = \text{圧力（応力）}_{i, j} / (\text{歪み}_{i, j})$ （ $i, j = 1, 2, 3, \dots$ ）

【 0 0 3 3 】

弾性データ処理部 12 は、弾性率演算部 11 から算出された弾性フレームデータに座標変面内におけるスムージング処理、コントラスト最適化処理や、フレーム間における時間軸方向のスムージング処理などの様々な画像処理を行なって、カラースキャンコンバータ

50

13に送出するようになっている。

【0034】

カラースキャンコンバータ13は、弾性データ処理部12から出力される弾性フレームデータを変換してカラーの弾性画像を生成し、切替加算部14を介して画像表示器15に表示させるようになっている。つまり、カラースキャンコンバータ13は、予め設定された弾性（変位、歪み又は弾性率）の上限値及び下限値の範囲に基づいて、弾性画像に階調化（例えば、256階調）された赤、緑、青などの色相コードを付与する。例えば、弾性フレームデータの弾性率が大きく計測された硬い領域は青色コードに変換し、逆に弾性率が小さく計測された柔らかい領域は赤色コードに変換する。なお、カラースキャンコンバータ13に代えて、白黒スキャンコンバータを用いることができる。この場合は、弾性率が大きく計測された硬い領域は輝度を明るく、逆に弾性率が小さく計測された柔らかい領域は輝度を暗くするなどにより、弾性率の分布を表すことができる。

10

【0035】

切替加算部14は、白黒スキャンコンバータ7から出力される白黒の断層像データと、カラースキャンコンバータ13から出力されるカラーの弾性画像データとを入力し、両画像を切り替えていずれか一方を表示させる機能と、両画像の一方を半透明にして加算合成して画像表示器15に重ねて表示させる機能と、両画像を並べて表示させる機能を有して形成されている。

【0036】

画像表示器15は、白黒スキャンコンバータ7によって得られた時系列の断層画像データと、カラースキャンコンバータ13によって得られた時系列の弾性画像を表示するものである。切替加算部14を介して白黒スキャンコンバータ7及びカラースキャンコンバータ13から出力される画像データをアナログ信号に変換するD/A変換器と、このD/A変換器からアナログビデオ信号を入力して画像として表示するカラーテレビモニタとからなる。

20

【0037】

被検体圧迫機構18は、モータやワイヤなどにより超音波探触子1を上下方向に移動させ、被検体を加圧するものである。なお、操作者が超音波探触子1を上下方向に手動で移動させてもよい。

【0038】

一般に、弾性画像を表示するために行なう圧迫動作は、超音波探触子1で超音波送受信を行なうとともに被検体を圧迫して診断部位の体腔内に応力分布を与える。本実施形態の超音波診断装置100では、超音波探触子1の超音波送受信面には固定具17を用いて参照変形体16が装着されており、参照変形体16を被検体の体表に接触させた状態で、被検体を圧迫する。

30

【0039】

ここで、超音波探触子1の超音波送受信面に参照変形体16が装着された状態で被検体を圧迫して弾性画像を生成する場合、参照変形体16を超音波送受信面にしっかりと固定することが求められる。すなわち、参照変形体は例えばオイル系のゲル素材、アクリルアミドなどの水をベースとしたゲル素材、シリコンなどの柔らかい素材をベースとして形成されている。したがって、例えば参照変形体16を被検体の体表面に当てた状態で平行移動させたり角度を変えたりしながらスクリーニングを行った際に、参照変形体16が超音波送受信面からずれるおそれがある。参照変形体が大きくずれた場合には、固定具17から外れてしまうおそれもある。

40

【0040】

以下、本実施形態の特徴部となる参照変形体16の固定具17について、各実施例を用いて説明する。

【実施例1】

【0041】

図2は、参照変形体16の固定具17の第1実施例を示す図である。まず、本実施例で

50

用いられる参照変形体 16 について説明する。図 2 (a) は参照変形体 16 の斜視図である。図 2 (a) に示すように、参照変形体 16 は、直方体部材 20 と直方体部材 20 の周縁に形成された鍔部材 22 とを有して形成されている。なお直方体部材 20 と鍔部材 22 は一体形成されている。

【 0 0 4 2 】

参照変形体 16 は、音響結合材料や音響レンズ素材などの超音波減衰が小さく、かつ、音速、音響インピーダンスが生体内のものに近いなど、生体との音響結合特性に優れ、同時に、形状復元性及び保形性にも優れた素材にて構成された材料を用いることが好ましい。例えば参照変形体 16 は、オイル系のゲル素材やアクリルアミドなどの水をベースとしたゲル素材、シリコンなどをベースとして形成することができる。粘性の低いアクリルアミドなど素材によって構成されていれば、圧迫操作に俊敏に応答するため圧力計測に適している。

10

【 0 0 4 3 】

本実施例の固定具 17 は、参照変形体 16 の鍔部材 22 を両面から挟持する一对の固定具つまり第 1 の固定具としての下部固定具 24 と第 2 の固定具としての上部固定具 26 を備えて構成されている。図 2 (b) は下部固定具 24 の斜視図であり、図 2 (c) は上部固定具 26 を底面側から見た平面図である。

【 0 0 4 4 】

図 2 (b) に示すように、下部固定具 24 は、超音波探触子 1 の超音波送受信面の周縁に沿って枠状に形成されるとともに、参照変形体 16 の鍔部材 22 の裏面に当接する挟持面 28 が形成された下部枠体 30 と、下部枠体 30 の挟持面 28 の反対側の面から垂設されるとともに超音波探触子に係止可能な係止部 32 が形成された下部係合部材 34 とを有して形成されている。

20

【 0 0 4 5 】

また、下部枠体 30 の挟持面 28 には、複数の突起 36 が形成されている。突起 36 は、下部枠体 30 の挟持面 28 の対向する辺について対称位置に形成されている。つまり、下部枠体 30 の挟持面 28 の対向する長辺の対称位置にそれぞれ 3 つの突起 36 が形成されており、対向する短辺の対称位置にそれぞれ 1 つの突起 36 が形成されている。

【 0 0 4 6 】

なお本実施例は、下部枠体 30 の長辺及び短辺のそれぞれに一对の下部係合部材 34 を設ける例を示しているが、これに限らず長辺と短辺のいずれかに一对の下部係合部材 34 を設けてもよい。要は、下部固定具 24 を超音波探触子 1 に係止可能に構成されていればよい。

30

【 0 0 4 7 】

一方、図 2 (c) に示すように、上部固定具 26 は、参照変形体 16 の直方体部材 20 の周縁に沿って枠状に形成されるとともに、参照変形体 16 の鍔部材 22 の表面と当接する挟持面 38 が形成された上部枠体 40 と、上部枠体 40 の端部から参照変形体 16 の鍔部材 22 の側面に沿って垂設されるとともに下部枠体 30 に係止可能な係止部 42 が形成された上部係合部材 44 とを有して形成されている。本実施例では、上部係合部材 44 は、上部枠体 40 の長辺にそれぞれ 2 つずつ設けられており、短辺にそれぞれ 1 つずつ設けられている。

40

【 0 0 4 8 】

また、上部枠体 40 の挟持面 38 には、複数の突起 46 が形成されている。突起 46 は、上部枠体 40 の挟持面 38 の対向する辺について対称位置に形成されている。つまり、上部枠体 40 の挟持面 38 の対向する長辺の対称位置にそれぞれ 3 つの突起 36 が形成されており、対向する短辺の対称位置にそれぞれ 1 つの突起 36 が形成されている。

【 0 0 4 9 】

図 2 (d) は、参照変形体 16 が下部固定具 24 及び上部固定具 26 に組み付けられた状態を示す斜視図である。図 2 (d) に示すように、参照変形体 16 の直方体部材 20 が上部固定具 26 の上部枠体 40 の中央の穴から出るようにセットされた状態で、下部固定

50

具 2 4 と上部固定具 2 6 を組み付ける。これにより、参照変形体 1 6 の鍔部材 2 2 が下部固定具 2 4 及び上部固定具 2 6 の挟持面 2 8 及び 3 8 に挟まれた状態で組み付けられる。なお、上部固定具 2 6 に設けられた 6 箇所の上部係合部材 4 4 の係止部 4 2 を下部枠体 3 0 に引っかけることにより、下部固定具 2 4 と上部固定具 2 6 は参照変形体 1 6 を挟んで組み付けられる。

【 0 0 5 0 】

図 2 (e) は、図 2 (d) に示した参照変形体 1 6、下部固定具 2 4 及び上部固定具 2 6 が超音波探触子 1 に組みつけられた状態を示す縦断面図である。図 2 (e) に示すように、下部固定具 2 4 の下部係合部材 3 4 に設けられた係止部 3 2 を超音波探触子 1 に引っかけることにより、参照変形体 1 6、下部固定具 2 4 及び上部固定具 2 6 が超音波探触子 1 に組みつけられる。このように参照変形体 1 6、下部固定具 2 4 及び上部固定具 2 6 を超音波探触子 1 に組みつけることにより、参照変形体 1 6 の直方体部材 2 0 の裏面が超音波探触子の超音波送受信面 5 0 に密着するようになっている。

10

【 0 0 5 1 】

本実施例によれば、参照変形体 1 6 の鍔部材 2 2 を挟んで押圧する下部枠体 3 0 及び上部枠体 4 0 の挟持面 2 8、3 8 に突起 3 6、4 6 が形成されて凹凸が形成されているので、この凹凸が参照変形体 1 6 のすべり止めの効果を奏し、スクリーニングを行なっても、参照変形体 1 6 が超音波探触子 1 の超音波送受信面からずれるのを抑制することができる。また、スクリーニングや圧迫を加えた場合に、参照変形体 1 6 の直方体部材 2 0 に大きな歪みを与えることなく参照変形体 1 6 の固定が可能となる。また、本実施例のように下部枠体 3 0 及び上部枠体 4 0 の挟持面 2 8、3 8 にまんべんなく突起 3 6、4 6 を形成することにより、あらゆる方向にスクリーニングを行っても参照変形体 1 6 が超音波送受信面からずれたり、固定具 1 7 から外れたりすることを防止できる。

20

【 0 0 5 2 】

なお、突起 3 6、4 6 は、半球、円柱、多角柱、円錐台、多角錐台などの形状とすることができる。また、突起の上面を例えば波状などに形成してもよい。また、突起 3 6、4 6 は、下部枠体 3 0 及び上部枠体 4 0 の挟持面 2 8、3 8 の対応する位置に形成することもできるし、参照変形体 1 6 の鍔部材 2 2 を挟み込んだ状態において、交互に鍔部材を押圧するような位置に形成することもできる。

【 0 0 5 3 】

また、下部枠体 3 0 及び上部枠体 4 0 の挟持面 2 8、3 8 のいずれか一方のみ突起を形成してもよい。また、本実施例では下部枠体 3 0 及び上部枠体 4 0 の挟持面 2 8、3 8 の長辺にそれぞれ 3 つ、短辺にそれぞれ 1 つの突起を形成したが、これには限られず、下部枠体 3 0 及び上部枠体 4 0 の挟持面 2 8、3 8 に適宜の間隔で複数の突起を形成することができる。

30

【 0 0 5 4 】

また、本実施例の参照変形体 1 6 は、直方体部材 2 0 の周縁の高さ方向下端に鍔部材 2 2 を形成する例を示したが、これに限らず、直方体部材 2 0 の周縁の高さ方向中央に鍔部材 2 2 を形成することもできる。この場合、参照変形体 1 6 を超音波探触子 1 に組み付けた際に参照変形体 1 6 が超音波探触子 1 の超音波送受信面 5 0 に密接するように、下部固定具 2 4 の下部係合部材 3 4 の長さ寸法を適宜調整すればよい。

40

【 実施例 2 】

【 0 0 5 5 】

続いて、参照変形体の第 2 実施例について説明する。図 3 は、参照変形体 1 6 の固定具 1 7 の第 2 実施例を示す図である。本実施例は、参照変形体 1 6 の鍔部材 2 2 に複数の穴が形成されている点、下部枠体 3 0 の挟持面 2 8 に柱状の突起が形成される点、及び上部枠体 4 0 の挟持面 3 8 に凹部が形成されている点のみが第 1 実施例と異なるので、第 1 実施例と同様の構成については説明を省略する。

【 0 0 5 6 】

図 3 (a) に示すように、本実施例の参照変形体 1 6 は、鍔部材 2 2 に複数の穴 6 0 が

50

形成されている。より具体的には、鍔部材 22 の長辺にそれぞれ 3 つの穴 60 が形成されており、短辺にそれぞれ 1 つの穴 60 が形成されている。

【0057】

一方、図 3 (b) に示すように、下部枠体 30 の挟持面 28 には、参照変形体 16 の鍔部材 22 に形成された穴 60 に対応した位置に柱状の突起 62 が形成されている。また、図 3 (c) に示すように、上部枠体 40 の挟持面 38 には、参照変形体 16 の鍔部材 22 に形成された穴 60 に対応した位置に凹部 64 が形成されている。突起 62 と凹部 64 は、オスメスのように対になって形成されている。これにより、参照変形体 16 を挟んで下部固定具 24 と上部固定具 26 を組み付ける際に、参照変形体 16 の鍔部材 22 に形成された穴 60 に、下部枠体 30 の挟持面 28 から起立する柱状の突起 62 が通って嵌まるようになっている。

10

【0058】

本実施例によれば、参照変形体 16 の鍔部材 22 に形成された穴 60 に下部枠体 30 の挟持面 28 から起立する柱状の突起 62 が嵌まるので、あらゆる方向にスクリーニングを行っても参照変形体 16 のスクリーニングに伴うずれを規制することができる。その結果、参照変形体 16 が固定具 17 から外れないようにすることができる。

【0059】

なお、本実施例では、上部枠体 40 の挟持面 38 に凹部 64 を形成しているが、突起 62 の高さ寸法を短くした場合には、凹部 64 を形成する必要はない。また、本実施例では、下部枠体 30 の挟持面 28 に突起 62 を形成したが、これに限らず、上部枠体 40 の挟持面 38 に突起 62 を形成してもよい。また、下部枠体 30 の挟持面 28 及び上部枠体 40 の挟持面 38 の両方に突起 62 を形成してもよい。

20

【0060】

また、下部枠体 30 の挟持面 28 に突起 62 を形成し、上部枠体 40 の挟持面 38 に凹部 64 を形成することに加えて、下部枠体 30 の挟持面 28 の突起 62 の周囲及び上部枠体 40 の挟持面 38 の凹部 64 の周囲に、例えば半球などの突起を形成してもよい。突起は、半球、円柱、多角柱、円錐台、多角錐台、幾何学模様などの形状とすることができる。また、突起の上面を例えば波状などに形成してもよい。

【実施例 3】

【0061】

続いて、参照変形体の第 3 実施例について説明する。図 4 は、参照変形体 16 の固定具 17 の第 3 実施例を示す図である。本実施例は、参照変形体 16 の鍔部材 22 の辺に沿って複数の溝が形成されている点、下部枠体 30 の挟持面 28 及び上部枠体 40 の挟持面 38 に辺に沿って複数の突条が形成されている点のみが第 1 実施例と異なるので、第 1 実施例と同様の構成については説明を省略する。

30

【0062】

図 4 (a) に示すように、本実施例の参照変形体 16 の鍔部材 22 には辺に沿って複数の溝 70 が形成されている。より具体的には、参照変形体 16 の鍔部材の表面の長辺及び短辺にそれぞれ辺に沿って 3 本の溝 70 が形成されている。なお、図 4 (a) には図示されていないが、参照変形体 16 の鍔部材 22 の裏面にも、表面と同様に、長辺及び短辺にそれぞれ辺に沿って 3 本の溝 70 が形成されている。

40

【0063】

一方、図 4 (b) に示すように、下部枠体 30 の挟持面 28 には、参照変形体 16 の鍔部材 22 の裏面の辺に沿って形成された溝 70 に対応する位置に、下部枠体 30 の辺に沿って複数の突条 72 が形成されている。また、図 4 (c) に示すように、上部枠体 40 の挟持面 38 には、参照変形体 16 の鍔部材 22 の表面の辺に沿って形成された溝 70 に対応する位置に、下部枠体 30 の辺に沿って複数の突条 74 が形成されている。

【0064】

本実施例によれば、図 4 (e) に示すように、参照変形体 16 が下部固定具 24 と上部固定具 26 に挟まれて組みつけられたときに、参照変形体 16 の鍔部材 22 の溝 70 と、

50

下部枠体 30 の挟持面 28 及び上部枠体 40 の挟持面 38 に形成された突条 72 , 74 が
かみ合うように挟持される。したがって、スクリーニングの際の参照変形体 16 のずれを
規制することができる。特に、スクリーニングの際の参照変形体 16 のずれ方向に対して
略直交する方向に溝 70 と突条 72 , 74 が形成されるので、効果的に参照変形体のずれ
を抑制することができる。

【0065】

なお、本実施例では直線状の溝 70 及び突条 72 , 74 を示したが、これに限らず、溝
70 及び突条 72 , 74 は、波線、破線、格子状、水玉、幾何学模様形成することができ
る。

【実施例 4】

10

【0066】

続いて、参照変形体の第 4 実施例について説明する。図 5 は、参照変形体 16 の固定具
17 の第 4 実施例を示す図である。本実施例は、変形参照体が固定具の役割も果たすよう
に一体形成された場合の実施例である。

【0067】

図 5 (a) は本実施例の参照変形体の側面図である。図 5 (b) は参照変形体の底面図
である。図 5 (c) は参照変形体を超音波探触子 1 に組み付けた状態を示す縦断面図である
。図 5 (a) ~ 図 5 (c) に示すよう、本実施例の参照変形体は、超音波探触子 1 の超音波
送受信面 50 に接する直方体部材からなる参照変形体部 80 と、参照変形体部 80 の周縁から
超音波探触子 1 に沿って垂設される固定部 82 とを有して構成されており、固定部 82 の
開口端には、ゴム状部 84 が設けられている。

20

【0068】

参照変形体は、直接、超音波探触子 1 にかぶせるように装着され、ゴム状部 84 によっ
て超音波探触子 1 に固定される。また、図 5 (b) , (c) に示すように、本実施例では
、固定部 82 の超音波探触子 1 と接する面に、上下 2 段に突起 86 , 88 が形成されてい
る。

【0069】

本実施例によれば、突起 86 , 88 が参照変形体のすべり止めの効果を奏するので、参
照変形体を超音波探触子 1 に装着してスクリーニングを行なっても、参照変形体が超音波
探触子 1 の超音波送受信面 50 からずれるのを抑制することができる。

30

【0070】

なお、突起は、半球、円柱、多角柱、円錐台、多角錐台、直方体や波状、幾何学模様
に形成することができる。の突起であってもよい。また、突起の上面を例えば波状などに形
成してもよい。

【符号の説明】

【0071】

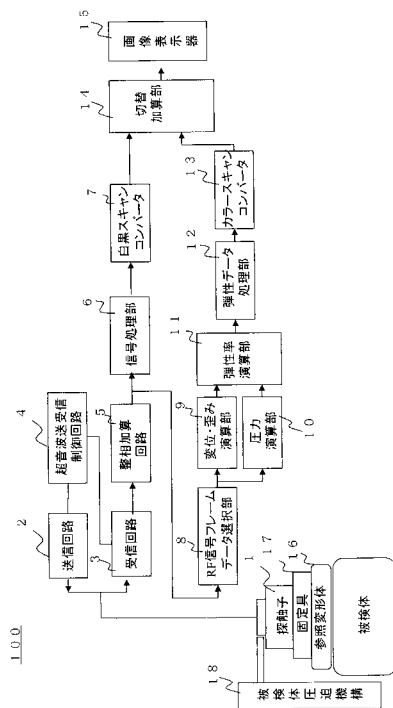
- 1 超音波探触子
- 6 信号処理部
- 12 弾性データ処理部
- 15 画像表示器
- 16 参照変形体
- 17 固定具
- 20 直方体部材
- 22 鍔部材
- 24 下部固定具
- 26 上部固定具
- 28 , 38 挟持面
- 30 下部枠体
- 32 , 42 係止部
- 34 下部係合部材

40

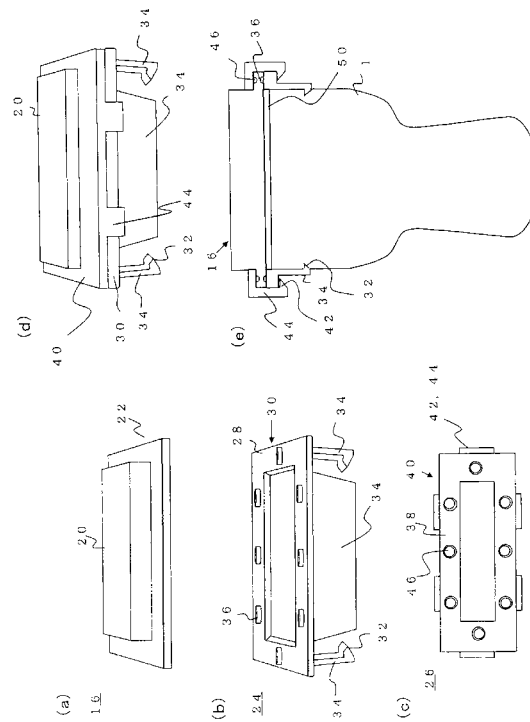
50

- 3 6 , 4 6 突起
 4 0 上部棒体
 4 4 上部係合部材
 5 0 超音波送受信面
 6 0 穴
 6 2 突起
 6 4 凹部
 7 0 溝
 7 2 , 7 4 突条
 1 0 0 超音波診断装置

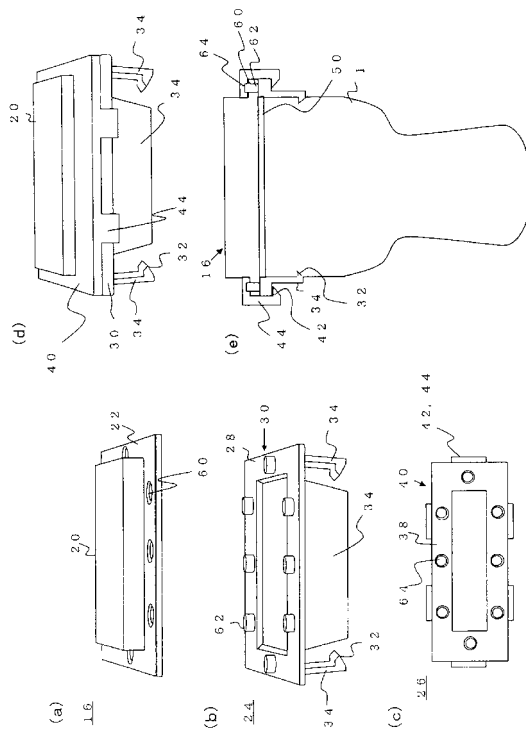
【図 1】



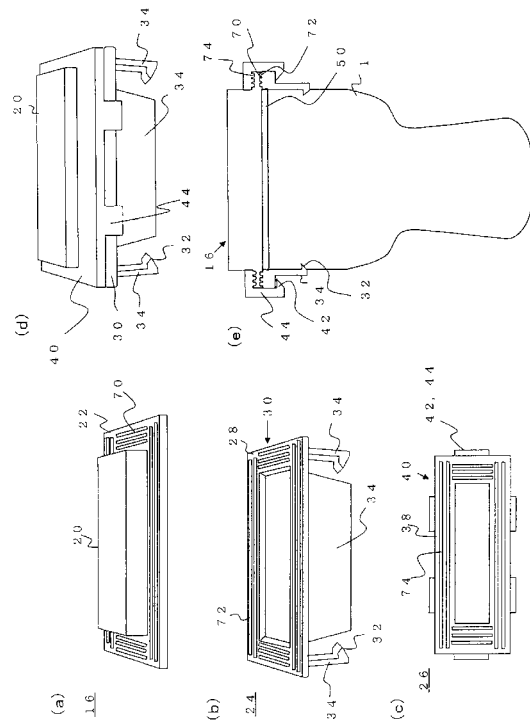
【図 2】



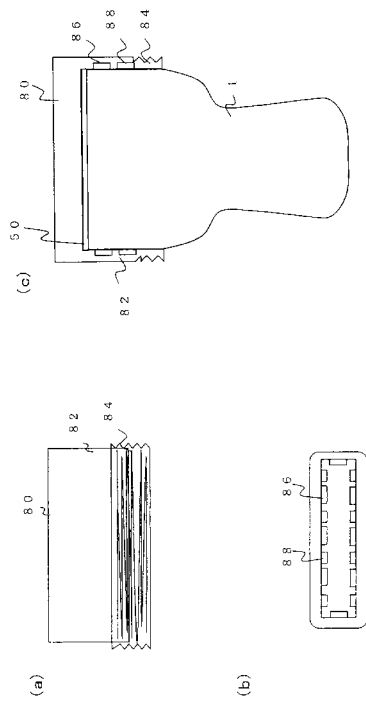
【図 3】



【図 4】



【図 5】



フロントページの続き

F ターム(参考) 4C601 BB02 DD19 DD23 EE09 EE11 GA01 GB04 GC03 GC07 GC09
KK02 KK12 KK23 KK24 KK25 KK27

专利名称(译)	<无法获取翻译>		
公开(公告)号	JP2010263963A5	公开(公告)日	2012-05-31
申请号	JP2009115989	申请日	2009-05-12
[标]申请(专利权)人(译)	株式会社日立医药		
申请(专利权)人(译)	株式会社日立メデイコ		
[标]发明人	藤原洋子 松村剛		
发明人	藤原 洋子 松村 剛		
IPC分类号	A61B8/08		
FI分类号	A61B8/08		
F-TERM分类号	4C601/BB02 4C601/DD19 4C601/DD23 4C601/EE09 4C601/EE11 4C601/GA01 4C601/GB04 4C601/GC03 4C601/GC07 4C601/GC09 4C601/KK02 4C601/KK12 4C601/KK23 4C601/KK24 4C601/KK25 4C601/KK27		
其他公开文献	JP2010263963A JP5441493B2		

摘要(译)

要解决的问题：在筛选中禁止参考可变形体从超声波探头的超声波发射/接收表面移位。ŽSOLUTION：用于参考可变形体的下固定装置24包括下框架体30和下接合构件34.下框架体30沿着超声波发射/接收表面50的周边边缘形成为框架形状。超声波探头1具有抓握表面28，该抓握表面28形成为邻接参考可变形体16的防护构件22的后表面。下接合构件34从与抓握表面28相对的表面悬挂并具有锁定部分32被锁定在超声波探头上。上部固定装置26包括上部框架体40和上部接合构件44.上部框架体40沿着参考可变形体的长方体构件20的周缘形成为框架形状，并且具有抓握表面如图38所示，形成为邻接参考可变形体的防护构件的前表面。上接合构件44从上框架体的一端悬挂，并具有锁定部分42以锁定到下框架体。凸起36和46分别形成在下框架体和上框架体的抓握表面上。Ž