

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特許公報(B2)

(11) 特許番号

特許第6532893号
(P6532893)

(45) 発行日 令和1年6月19日(2019.6.19)

(24) 登録日 令和1年5月31日(2019.5.31)

(51) Int.Cl. F I
A 6 1 B 8/14 (2006.01) A 6 1 B 8/14 Z DM

請求項の数 11 (全 9 頁)

| | |
|---|--|
| <p>(21) 出願番号 特願2016-567039 (P2016-567039)</p> <p>(86) (22) 出願日 平成27年5月9日 (2015.5.9)</p> <p>(65) 公表番号 特表2017-514633 (P2017-514633A)</p> <p>(43) 公表日 平成29年6月8日 (2017.6.8)</p> <p>(86) 国際出願番号 PCT/IB2015/053409</p> <p>(87) 国際公開番号 W02015/170304</p> <p>(87) 国際公開日 平成27年11月12日 (2015.11.12)</p> <p>審査請求日 平成30年5月7日 (2018.5.7)</p> <p>(31) 優先権主張番号 61/990,740</p> <p>(32) 優先日 平成26年5月9日 (2014.5.9)</p> <p>(33) 優先権主張国 米国 (US)</p> <p>早期審査対象出願</p> | <p>(73) 特許権者 590000248 コーニンクレッカ フィリップス エヌ ヴェ KONINKLIJKE PHILIPS N. V. オランダ国 5656 アーエー アイン ドーフェン ハイテック キャンパス 5 High Tech Campus 5, NL-5656 AE Eindhoven</p> <p>(74) 代理人 110001690 特許業務法人M&Sパートナーズ</p> |
|---|--|

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 3D超音波ボリュームを所望の方向に配置する撮像システム及び方法

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項1】

3D超音波画像を所望の視野方向で表示する方法であって、

前記方法は、

超音波システム内に含まれるトランスデューサプロープが、患者の解剖学的特徴を含む3D超音波画像データを取得するステップと、

記憶された設定の各々が前記解剖学的特徴の方向、及び前記解剖学的特徴上に光が当たる部分と陰になる部分とを生成するための照明モデルを規定する、複数の当該記憶された設定を有する前記超音波システムが、前記トランスデューサプロープに関連する前記解剖学的特徴の実際の方向を決定するステップと、

前記実際の方向とは異なる選択される方向において、及び、前記解剖学的特徴上の光が当たる領域と陰になる領域とが表示されるように前記照明モデルとの空間関係において、前記解剖学的特徴が配置されるように、レンダリングとして前記解剖学的特徴を含む前記3D超音波画像データを表示するステップであって、前記選択される方向及び前記照明モデルは、前記複数の記憶された設定から選択される記憶された設定に対応する、ステップと

を含み、前記方法は、

前記解剖学的特徴を含む前記3D超音波画像データの複数のリアルタイムレンダリングが表示されると、前記選択される記憶された設定をユーザが選択するステップであって、前記リアルタイムレンダリングの各々は、前記超音波システムに記憶された前記設定の各

々に従って、前記解剖学的特徴の様々な方向及び様々な前記照明モデルを示す、ステップを含む、方法。

【請求項 2】

前記実際の方向に対応する方向における前記解剖学的特徴を含む前記 3 D 超音波画像データのレンダリングを表示するステップを更に含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

選択された前記記憶された設定を様々な患者に対する後続の超音波走査に使用するステップを更に含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 4】

前記実際の方向を決定する前記ステップは、前記解剖学的特徴の表面方向を規定するように構造モデルを適用するステップ、前記解剖学的特徴における解剖学的ランドマークを特定するステップ、又は、これらの組み合わせを含む、請求項 1 に記載の方法。

10

【請求項 5】

レンダリングとして前記 3 D 超音波画像データを表示する前記ステップの後、光が当たる領域と陰になる領域との相対強度を、ユーザが調整するステップを更に含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 6】

前記解剖学的特徴は、胎児の顔の少なくとも一部を含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 7】

3 D 超音波画像ボリュームを所望の視野方向に表示する超音波システムであって、前記超音波システムは、患者の解剖学的特徴を含む 3 D 超音波画像データを取得するトランスデューサプローブと、

20

記憶された設定の各々が前記解剖学的特徴の方向、及び前記解剖学的特徴上に光が当たる部分と陰になる部分とを生成するための照明モデルを規定する、複数の当該記憶された設定と、

ボリュームレンダリング及び光モデルプロセッサと、
ディスプレイと、
入力デバイスと、
を含み、

30

前記ボリュームレンダリング及び光モデルプロセッサは、前記トランスデューサプローブに関連する前記解剖学的特徴の実際の方向を決定し、前記実際の方向とは異なる選択される方向において、及び、前記解剖学的特徴上の光が当たる領域と陰になる領域とが表示されるように前記照明モデルとの空間関係において、前記解剖学的特徴が配置されるように、前記解剖学的特徴を含む前記 3 D 超音波画像データのレンダリングを生成し、前記選択される方向及び前記照明モデルは、前記複数の記憶された設定から選択される記憶された設定に対応し、

前記ボリュームレンダリング及び光モデルプロセッサは更に、前記解剖学的特徴を含む前記 3 D 超音波画像データの複数のリアルタイムレンダリングを生成し、前記リアルタイムレンダリングの各々は、前記超音波システムに記憶された前記設定の各々に従って、前記解剖学的特徴の様々な方向及び様々な前記照明モデルを示し、

40

前記ディスプレイは、前記 3 D 超音波画像データの複数のリアルタイムレンダリングを表示し、

前記入力デバイスは、前記複数のリアルタイムレンダリングが前記ディスプレイに表示されると、ユーザが前記複数の記憶された設定から前記選択される記憶された設定を選択することを可能にする、超音波システム。

【請求項 8】

更に、前記実際の方向に対応する方向における前記解剖学的特徴を含む前記 3 D 超音波画像データのレンダリングを前記ディスプレイに表示する、請求項 7 に記載の超音波システム。

50

【請求項 9】

前記実際の方向を決定することは、前記解剖学的特徴の表面方向を規定するように構造モデルを適用すること、前記解剖学的特徴における解剖学的ランドマークを特定すること、又は、これらの組み合わせを含む、請求項 7 に記載の超音波システム。

【請求項 10】

前記解剖学的特徴は、胎児の顔の少なくとも一部を含む、請求項 7 に記載の超音波システム。

【請求項 11】

前記ボリュームレンダリング及び光モデルプロセッサは更に、前記胎児の前記顔の顔組織ではない組織を表す前記 3D 超音波画像データの少なくとも一部を取り除く、請求項 10 に記載の超音波システム。

10

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、医用診断超音波システムに関し、特に、3D 超音波画像を所望の視野方向に表示する撮像システム及び方法に関する。

【背景技術】

【0002】

超音波データの高分解像度 3D レンダリングの出現と共に、診断超音波応用は、より優れた 3D 撮像や、従来の 2D 走査手順では容易に認識できなかった細胞特徴を特定する能力の増加と共に、ますます改良されている。

20

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0003】

しかしながら、幾つかの 3D 超音波応用の単純さ及び効率性は、依然として改良される必要がある。例えば胎児の顔の 3D レンダリングを望む母親によって、産科の定期超音波検査に寄せられているある期待が、ますます重要になってきている。この画像の生成を試みることは、多くの臨床医にとって、ビジネスの観点から必要である。当該サービスがなければ、これらの臨床医の患者は他のところへ行ってしまいうからである。残念なことに、胎児の顔の良質な 3D レンダリングを得ることは、厄介で時間のかかる作業であり、また、より臨床的な価値のある超音波診断走査にかけられる時間も奪ってしまう。したがって、可能な限り素早く所望の撮像結果に達し、様々な潜在的な異常を見つけるべく胎児の臨床的に重要なスクリーニングのための時間をつくる必要がある。より一般的には、特定の超音波応用について、見るのに最適である設定に従って所望の視野方向に 3D 超音波画像を表示するためのより優れた方法が必要である。本発明は、この方法等を提供する。

30

【課題を解決するための手段】

【0004】

本発明の原理によれば、3D 超音波画像を所望の視野方向に表示する方法及びシステムが提供される。本明細書において更に説明されるように、本発明は、患者の解剖学的特徴を含む 3D 超音波画像データを取得することを含む。更に、解剖学的特徴の実際の方向が、トランスデューサプローブ又は他の関心点に関連して決定される。例えば、3D 超音波システムを使用して、胎児が撮像され、胎児の顔の方向が決定される。本発明は更に、解剖学的特徴が、実際の方向とは異なる選択される方向において配置されるように、解剖学的特徴のレンダリングとして 3D 超音波画像データを表示することを含む。更に、レンダリングされる解剖学的特徴は、解剖学的特徴上の光が当たる領域と陰になる領域とが、ユーザに対して表示されるように、また、幾つかの実施形態では、超音波システムに記憶される設定に従って表示されるように、照明モデルとの空間関係において配置される。

40

【図面の簡単な説明】

【0005】

【図 1】図 1 は、本発明の一実施形態において、アブレーションを導く又はモニタリング

50

するための3次元超音波撮像の使用を、ブロック図で示す。

【図2】図2は、選択された方向に、3D超音波データを表示するための本発明によるワークフローを示す。

【図3】図3は、母親の子宮内の胎児の実際の方向を決定するために、胎児の解剖学的特徴を特定するための例示的な超音波手順を示す。

【図4】図4は、ユーザによる迅速かつ再現可能なビューイングのために、超音波システムに記憶可能である解剖学的特徴の様々な選択された方向の表示を示す。

【発明を実施するための形態】

【0006】

図1を参照するに、本発明の原理に従って構築されている超音波撮像システム10が、
ブロック図で示される。図1の超音波診断撮像システム1において、超音波プローブ12
は、超音波を送信し、エコー情報を受信するトランスデューサアレイ14を含む。トラン
スデューサアレイ14は、例えば、2D及び/又は3D撮像のために高度寸法及び方位寸
法の両方において走査可能であるトランスデューサ要素の(図示されるように)2次元ア
レイを含む。トランスデューサアレイ14は、プローブ12内のマイクロビームフォー
マ16に結合される。マイクロビームフォーマ16は、アレイ内のトランスデューサ要素に
よる信号の送受信を制御する。この例では、マイクロビームフォーマは、プローブケー
ブルを介して、送信と受信との間で切り替わり、メインビームフォーマ22を高エネルギー
送信信号から保護する送信/受信(T/R)スイッチ18に結合される。幾つかの実施形
態では、T/Rスイッチ18及びシステムにおける他の要素は、別箇の超音波システムベ
ース内ではなく、超音波プローブに含まれていてもよい。幾つかの実施形態では、プロ
ブ12は、ビデオ信号を出力するのに必要なすべてのコンポーネントを含んでいてもよい
。ビデオ信号は、外部ディスプレイによって簡単に表示可能である。例えばシステムは、
メインビームフォーマ22を含まない場合がある。代わりに、ビーム形成は、プローブ1
2内で完了されてもよい。プローブは更に、信号プロセッサ26、Bモードプロセッサ2
8及び超音波信号を処理するための他の電子部品を含んでもよい。

【0007】

図示されるように、マイクロビームフォーマ16の制御下でのトランスデューサアレイ
14からの超音波ビームの送信は、T/Rスイッチ18及びビームフォーマ22に結合され
ている送信コントローラ20によって管理される。ビームフォーマ22は、ユーザイン
ターフェース又は制御パネル24のユーザの操作からの入力を受信する。送信コント
ローラ20によって制御される機能のうちの1つは、ビームがステアリングされる方向である
。ビームは、トランスデューサアレイから真っ直ぐに(トランスデューサアレイに直交し
て)ステアリングされても、より広い視野のために、様々な角度においてステアリングさ
れてもよい。本実施形態では、マイクロビームフォーマ16によって生成される部分的に
ビーム形成された信号は、メインビームフォーマ22に結合され、ここで、トランスデ
ューサ要素の個別のパッチからの部分的にビーム形成された信号は、完全にビーム形成さ
れた信号にまとめられる。「パッチ」又は「サブアレイ」と呼ばれる隣接するトランスデ
ューサ要素のグループは、プローブ12内のマイクロビームフォーマ(μ BF)によって一
体的に操作される。適切な2次元アレイは、例えば米国特許第6,419,633号(R
obinson他)及び米国特許第6,368,281号(Solomon他)に説明され
ている。マイクロビームフォーマは、例えば米国特許第5,997,479号(Savord他)
及び米国特許第6,013,032号(Savord)に説明されている。これらはすべて、参照することにより、本明細書に組み込まれる。

【0008】

ビーム形成された信号は、信号プロセッサ26に結合される。信号プロセッサ26は、
受信したエコー信号を、帯域通過フィルタリング、デシメーション、I及びQ成分分離及
び高調波信号分離といった様々なやり方で処理することができる。信号プロセッサ26は
更に、スペクル低減、信号合成及びノイズ除去といった追加の信号エンハンスメントを
行ってもよい。処理された信号は、Bモードプロセッサ28に結合される。Bモードプロ

10

20

30

40

50

セッサ 28 は、母親の胎内の胎児の顔といった解剖学的特徴の撮像のために、振幅検出を使用する。B モードプロセッサによって生成された信号は、3D 画像データプロセッサ 30 に結合される。3D 画像データプロセッサ 30 は、ボリュームレンダリング及び光モデルプロセッサ 32 によってレンダリング及び処理可能である 3D 画像データセットを生成する。本明細書において更に説明されるように、ボリュームレンダリング及び光モデルプロセッサ 32 は、撮像された解剖学的特徴を、トランスデューサプロブ 12 に対する当該解剖学的特徴の実際の方向とは異なる選択された方向に当該解剖学的特徴が配置されるように、レンダリングすることができる。ボリュームレンダリング及び光モデルプロセッサ 32 は更に、解剖学的特徴の方向を、解剖学的特徴上の光が当たる領域及び陰になる領域が、超音波システムに記憶された設定に従って表示されるように、照明モデルとの空間関係で配置することができる。したがって、ユーザインターフェース又は制御パネル 24 は、システムに記憶される設定を予め決定するように、ユーザによって操作され、これにより、胎児の顔といった解剖学的特徴のユーザの所望のビューが、当該解剖学的特徴のレンダリングを生成するための最適な照明構成と共に生成される。

10

【0009】

本発明の方法は、本明細書に説明される超音波システムを使用して実行される。例えば超音波システムは、次のステップ：患者内の解剖学的特徴を含む 3D 超音波画像データを取得するステップ、空間における解剖学的特徴の実際の方向を決定するステップ、並びに / 又は、解剖学的特徴が、(1) 実際の方向とは異なる選択された方向に、及び、(2) 解剖学的特徴上の光が当たる領域及び陰になる領域が超音波システムに記憶される設定に従って表示されるように、照明モデルとの空間関係で、配置されるように、解剖学的特徴を含むレンダリングとして、3D 超音波画像データを表示するステップの何れかを行うように動作可能である。

20

【0010】

図 2 は、本発明の一実施態様のワークフロー 40 を示すフローチャートである。このワークフロー 40 は、関心の解剖学的特徴の少なくとも一部を含む 3D 超音波画像データを取得するステップ 42 で開始する。例えば本明細書において更に説明されるように、3D 超音波撮像システムを使用して、母親の胎内の胎児の画像が収集される。関心の解剖学的特徴は、胎児の鼻、顎、目及び / 又は頭蓋骨を含むが、これらに限定されない。幾つかの実施形態では、関心の解剖学的特徴は、心臓、腎臓又は肝臓といった患者の臓器の少なくとも一部を含んでよい。

30

【0011】

ステップ 44 では、超音波システムを使用して、解剖学的特徴（例えば胎児の顔）の実際の方向が決定可能であり、また、任意選択的に、ユーザに対してスクリーン上で表示可能であるように、3D 超音波データが処理される。このステップは、プロブが患者からのエコーデータを送受信して、患者の生体構造の 2D 又は 3D 画像がディスプレイ上に示される 3D 超音波撮像を行う既知の技術を含む。幾つかの実施形態では、構造モデリング及び解剖学的ランドマーク特定を使用して、解剖学的特徴の方向の自動検出が達成可能である。特定の実施形態では、本発明は、解剖学的特徴の表面方向を規定する構造モデルを適用することによって、及び / 又は、解剖学的特徴内の解剖学的ランドマークを特定することによって、実際の方向を特定することを含む。

40

【0012】

一態様では、解剖学的特徴（例えば胎児の顔）の実際の方向を決定する方法は、Cui g n e t 他によって、2013年に、IEEE Symposium on Biome d i c a l I m a g i n g (768~771ページ)に説明されている方法に従う。これは、参照することにより、本明細書に組み込まれる。実際の方向を決定する方法は、例えば、プロブ位置とは関係なく、エコーを発生する胎児の解剖学的特徴（頭蓋骨、目の正中矢状面及び眼窩）を特定することを含む。頭蓋骨は、形状モデルとテンプレート変形アルゴリズムとを用いて、検出されセグメント化可能である。したがって、基準となる最初の解剖学用フレームが規定される。次に、目の正中矢状面及び眼窩の両方の検出によ

50

て、方向に関する不明確さが除去され、最終的には、この基準フレームが精緻化される。

【0013】

他の特徴も検出されて、実際の方向を決定するために使用されてよい。例えば顔及び他のランドマークが検出可能である。図3に示されるように、矢状面に対応する超音波撮像面50が、超音波プローブ54を用いて、母体52を走査することによって従来通りに取得可能である。例えば学習ベースのアルゴリズム又は他のモデルを使用して、胎児の額56、鼻58及び顎60が特定可能である。幾つかの実施形態では、視床下部、鼻骨の端、口蓋骨及びノ又は頬骨といった他の構造も特定され、胎児の方向を決定するために使用される。胎児の様々な解剖学的特徴の相対位置が特定されると、胎児の実際の方向が決定され、幾つかの実施形態では、ユーザに表示される。胎児の顔に関して、例えば、本発明は更に、顔の組織の一部ではない組織を表す超音波データを取り除き、自動的に造形することを含む。これは、胎児の頭部を方向付けるために適用可能である同じ構造モデルの適用によってといったように、様々な技術によって達成可能である。

10

【0014】

本明細書において提供されるように、本発明は、走査中に音波検査者による時間のかかる相互作用なく、解剖学的特徴を所望の方向に表示する迅速かつ簡単な技術を、部分的に提供する。例えば解剖学的特徴の画像を、プローブに対する実際の方向において表示する代わりに、ワークフロー40のステップ46では、実際の方向とは異なる選択された方向において、解剖学的特徴を含む3D超音波データを表示する。例えば音波検査者は、胎児の顔が実際にはトランスデューサプローブを真っ直ぐに方向付けられるように胎児を撮像する。しかし、胎児の顔の特徴がより良く見えるように、音波検査者は、胎児の顔がトランスデューサプローブに対して角度がある、異なる選択された方向において、画像が表示されることを希望する。更に、ステップ48に示されるように、照明モデルを用いて、音波検査者に表示される3Dレンダリングされた超音波データに、陰影及びノ又は照明要素が追加される。幾つかの実施形態では、照明モデルは、例えば胎児である解剖学的特徴のレンダリングされた3Dボリュームに対する3D空間に配置される1つ以上の光源を含む。照明モデルの光源は、ユーザによって手動で配置されても、3Dレンダリングされた超音波ボリュームの特定の方向に最適な照明及び陰影を提供する位置の標準セットに含まれていてもよい。特定の実施形態では、照明と陰影との相対強度は、3D超音波画像データを表示した後に、ユーザによって調整可能である。更に、解剖学的特徴の選択された方向及び照明モデルは、後の使用及び参照のために、システム上に保存可能である。

20

30

【0015】

本明細書に説明されるように、本発明は、3D超音波画像データを、関心の解剖学的特徴を含むレンダリングとして表示することを含む。特定の実施形態では、解剖学的特徴は、例えば図1におけるボリュームレンダリング及び照明モデルプロセッサによって、実際の方向とは異なる選択された方向に配置される。解剖学的特徴は更に、解剖学的特徴上の光の当たる領域及び陰になる領域が、超音波システムに記憶される設定に従って表示されるように、照明モデルとの空間関係で配置されてもよい。幾つかの実施形態では、記憶される配置設定及び照明モデルの詳細は、複数の表示される方向ビューから上記選択される方向をユーザが選択することによって、生成される。更に、記憶される設定は、複数の連続的な超音波走査に使用されるように設定可能である。例えば同じ選択された方向が、様々な患者について、胎児の顔の各超音波画像が同じ方向及び同じ照明モデルを有するように、一連の患者走査に使用可能である。この態様は、例えば、音波検査者が、レンダリング及び照明を方向付けるための時間を費やす必要がないので、走査手順のスループットを向上させることが可能である。それどころか、本発明のシステムは、ユーザによって選択可能であり、これらのステップを自動的に開始する設定が記憶されている。

40

【0016】

図4は、超音波システムに、3Dで胎児の顔がレンダリングされる選択された方向を示し、胎児の顔の特定の特徴をハイライトする様々な照明モデルを有する3つの設定が記憶されている本発明の一実施形態を示す。ディスプレイ62は、例えば胎児の顔から取得さ

50

れた3D超音波画像データのリアルタイムレンダリングを示す3つのサムネイル画像64を含む。胎児の顔の選択された方向66のそれぞれが、ユーザに対して表示され、ユーザは、これらの3つのうちから所望の方向を選択することができる。例えばタッチスクリーン入力、マウス又は他の入力デバイスを使用した選択後、選択された関心の方向は、より大きいビュー68でユーザに対して表示される。胎児の顔の画像は、簡単に保存される、印刷される又は母親に電子的に提供される。システムに記憶される設定は、超音波システムにデフォルトとして提供されていてもよい。或いは、音波検査者又は他の臨床医が、選択される方向を手動で定義して、これらの設定を、例えば図4に示されるように、後の使用のために、システムに記憶してもよい。なお、本発明は、手又は足といった胎児の他の組織構造を見るためにも適用可能である。別の例では、心臓も、本明細書に説明されるように、胎児と同様に撮像可能である。心臓モデルを使用して、心臓の方向が特定され、また、選択された方向を使用して、取得された3D超音波データに示される実際の方向とは異なる方向に心臓が示される。選択された方向は、心臓の特定の心室が常に特定の方向で表示されるようにデザインされてよい。また、診断能力を向上させるために、心臓の特定の組織領域がより良く見えるように、照明及び陰影と共にデザインされてよい。

10

【0017】

当然ながら、本明細書において説明される例及び実施形態は、例示目的であり、例及び実施形態を考慮して、様々な修正又は変更が当業者に提案され、また、これらは、本願の精神及び視野、並びに、添付の請求項の範囲内に含まれる。また、本明細書において説明される実施形態の異なる組み合わせも可能であり、このような組み合わせは、本発明の一部であると考えられる。更に、本明細書における何れか1つの実施形態と関連して説明されるすべての特徴は、本明細書における他の実施形態における使用に容易に適応される。様々な実施形態における同様の特徴に対する様々な用語又は参照符号の使用は、明示的に記載される相違点以外の相違点を必ずしも暗示するものではない。したがって、本発明は、添付の請求項を参照することによってのみ説明され、本明細書に開示される好適な実施形態に限定されないことを意図している。

20

【図1】

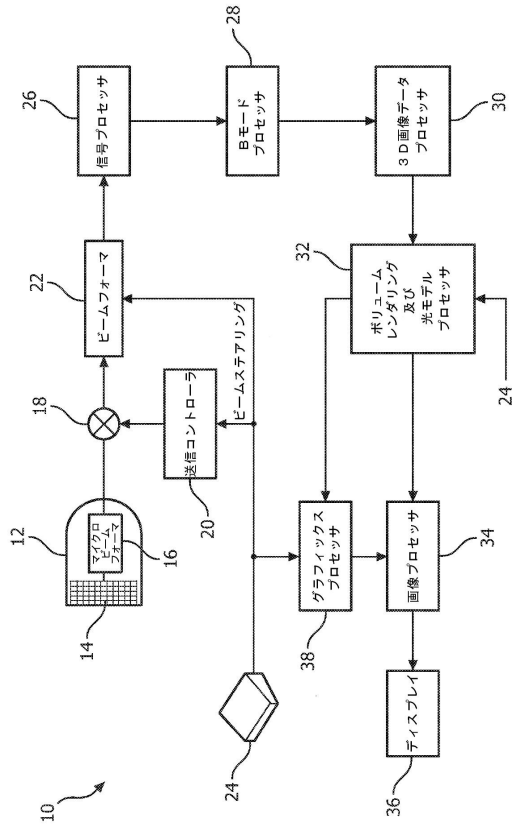


図1

【図2】

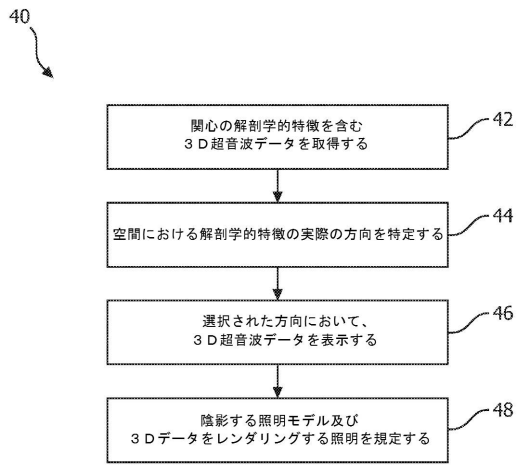


図2

【図3】

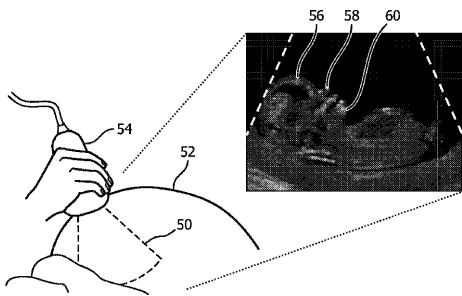


FIG. 3

【図4】

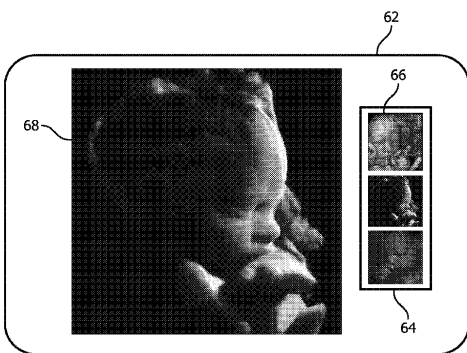


FIG.4

フロントページの続き

(72)発明者 ラウンドヒル デイビッド ナイジェル
オランダ国 5656 アーエー アインドーフェン ハイ テック キャンパス 5

審査官 富永 昌彦

(56)参考文献 特開2014-061288(JP,A)
特開2009-261686(JP,A)
国際公開第2014/050601(WO,A1)
特開2012-239576(JP,A)
米国特許出願公開第2011/0125016(US,A1)
米国特許出願公開第2014/0081141(US,A1)
米国特許出願公開第2014/0073925(US,A1)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)
A61B 8/00 - 8/15

| | | | |
|----------------|--|---------|------------|
| 专利名称(译) | 用于将3D超声体积定位在期望方向上的成像系统和方法 | | |
| 公开(公告)号 | JP6532893B2 | 公开(公告)日 | 2019-06-19 |
| 申请号 | JP2016567039 | 申请日 | 2015-05-09 |
| [标]申请(专利权)人(译) | 皇家飞利浦电子股份有限公司 | | |
| 申请(专利权)人(译) | 皇家飞利浦NV哥德堡 | | |
| 当前申请(专利权)人(译) | 皇家飞利浦NV哥德堡 | | |
| [标]发明人 | ラウンドヒルデイビッドナイジェル | | |
| 发明人 | ラウンドヒル デイビッド ナイジェル | | |
| IPC分类号 | A61B8/14 | | |
| CPC分类号 | A61B8/0866 A61B8/4245 A61B8/466 A61B8/483 A61B8/5215 G06T19/20 G06T2219/2004 G16H50/20 | | |
| FI分类号 | A61B8/14.ZDM | | |
| 优先权 | 61/990740 2014-05-09 US | | |
| 其他公开文献 | JP2017514633A JP2017514633A5 | | |
| 外部链接 | Espacenet | | |

摘要(译)

提供了用于在期望的观察方向上显示3D超声图像体积的方法和系统。获取患者的解剖特征的3D超声图像。确定空间中解剖特征的实际取向。包含解剖特征的3D超声图像使得在与实际方向不同的选定方向上，解剖特征在解剖特征上被照亮和阴影。它可以显示为在照明模型的上下文中排列以生成。

| | | |
|---|----------------------|--|
| (19) 日本国特許庁 (JP) | (12) 特許公報 (B2) | (11) 特許番号 特許第6532893号 (P6532893) |
| (45) 発行日 令和1年6月19日 (2019.6.19) | | (24) 登録日 令和1年5月31日 (2019.5.31) |
| (51) Int. Cl. A61B 8/14 (2006.01) F1 A61B 8/14 ZDM | | |
| 請求項の数 11 (全 9 頁) | | |
| (21) 出願番号 特願2016-567039 (P2016-567039) | (73) 特許権者 590000248 | |
| (86) (22) 出願日 平成27年5月9日 (2015.5.9) | コーニンクレッカ フィリップス エヌ | |
| (65) 公表番号 特表2017-514633 (P2017-514633A) | ヴェ | |
| (43) 公表日 平成29年6月8日 (2017.6.8) | KONINKLIJKE PHILIPS | |
| (86) 国際出願番号 PCT/IB2015/053409 | N. V. | |
| (87) 国際公開番号 WO2015/170304 | オランダ国 5656 アーエー アイン | |
| (87) 国際公開日 平成27年11月12日 (2015.11.12) | ドフエン ハイテック キャンパス 5 | |
| 審査請求日 平成30年5月7日 (2018.5.7) | High Tech Campus 5, | |
| (31) 優先権主張番号 61/990,740 | NL-5656 AE Eindhoven | |
| (32) 優先日 平成26年5月9日 (2014.5.9) | | |
| (33) 優先権主張国 米国 (US) | (74) 代理人 110001680 | |
| 早期審査対象出願 | 特許業務法人M&Sパートナーズ | |
| | 最終頁に続く | |
| (54) 【発明の名称】 3D超音波ボリュームを所望の方向に配置する撮像システム及び方法 | | |