

(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2011-41804

(P2011-41804A)

(43) 公開日 平成23年3月3日(2011.3.3)

(51) Int.Cl.

A 6 1 B 8/00 (2006.01)

F 1

A 6 1 B 8/00

テーマコード (参考)

4 C 6 0 1

審査請求 未請求 請求項の数 9 O L (全 9 頁)

(21) 出願番号 特願2010-183346 (P2010-183346)
(22) 出願日 平成22年8月18日 (2010.8.18)
(31) 優先権主張番号 10-2009-0077096
(32) 優先日 平成21年8月20日 (2009.8.20)
(33) 優先権主張国 韓国 (KR)

(71) 出願人 597096909
株式会社 メディソン
MEDISON CO., LTD.
大韓民国 250-870 江原道 洪川
郡 南面陽▲徳▼院里 114
114 Yangdukwon-ri, N
am-myun, Hongchun-gu
n, Kangwon-do 250-87
0, Republic of Korea
(74) 代理人 100137095
弁理士 江部 武史
(74) 代理人 100091627
弁理士 朝比 一夫

最終頁に続く

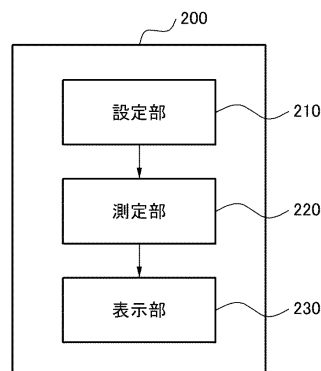
(54) 【発明の名称】 胎児の肋骨数を測定する超音波システムおよび方法

(57) 【要約】

【課題】胎児の肋骨数を測定する超音波システムおよびその方法を提供する。

【解決手段】胎児の肋骨数を測定する超音波システムは、ユーザが前記胎児の肋骨の3次元超音波映像の前記肋骨数を測定する部分を関心領域として設定する設定部と、前記設定された関心領域において肋骨自動抽出アルゴリズムに従って前記肋骨数を測定する測定部と、前記測定された肋骨数を表示する表示部とを備える。

【選択図】図2



【特許請求の範囲】**【請求項 1】**

胎児の肋骨の 3 次元超音波映像において、ユーザが前記肋骨の数を測定する部分を関心領域として設定する設定部と、

前記設定された関心領域において、肋骨自動抽出アルゴリズムを用いて前記肋骨数を測定する測定部と、

前記測定された肋骨数を表示する表示部と、

を備える胎児の肋骨数を測定する超音波システム。

【請求項 2】

前記測定部は、

前記関心領域内にある前記肋骨の 3 次元超音波映像を強調させ、前記強調された肋骨の 3 次元超音波映像から基準値以上の明るさを有する領域を抽出して肋骨の 2 値画像を生成し、前記 2 値画像から離散領域を分類し、前記分類された離散領域を基準軸に沿って連結して肋骨領域を生成し、前記肋骨領域の個数を数えて前記肋骨数を測定する、請求項 1 に記載の胎児の肋骨数を測定する超音波システム。

【請求項 3】

前記測定部は、

前記関心領域の 3 次元超音波映像を分割するため、肋骨映像強調フィルタリング処理によって前記肋骨の 3 次元超音波映像の画質または解像度を強調させる、請求項 2 に記載の胎児の肋骨数を測定する超音波システム。

【請求項 4】

前記表示部は、

前記肋骨領域と前記測定された肋骨数とを表示する、請求項 2 に記載の胎児の肋骨数を測定する超音波システム。

【請求項 5】

設定部、測定部および表示部を備える超音波システムを用いて、胎児の肋骨の 3 次元超音波映像から前記肋骨の数を測定する方法であって、

前記設定部がユーザの入力により前記 3 次元超音波映像に前記胎児の前記肋骨数を測定するための関心領域を設定するステップと、

前記測定部が前記関心領域において肋骨自動抽出アルゴリズムに従って前記肋骨数を測定するステップと、

前記表示部が前記測定された肋骨数を表示するステップと、

を含む肋骨数測定方法。

【請求項 6】

前記肋骨数を測定するステップは、

前記測定部が前記関心領域における前記肋骨の 3 次元超音波映像を強調させるステップと、

前記測定部が前記強調された肋骨の 3 次元超音波映像から基準値以上の明るさを有する領域を抽出して前記肋骨の 2 値画像を生成するステップと、

前記測定部が前記 2 値画像の信号レベルにより離散領域を分類するステップと、

前記測定部が前記分類された離散領域を基準軸に沿って連結し、前記肋骨領域を生成するステップと、

前記測定部が前記肋骨領域の個数を数えて前記肋骨数を測定するステップと、

を含む、請求項 5 に記載の肋骨数測定方法。

【請求項 7】

前記肋骨の 3 次元超音波映像を強調させるステップは、

前記測定部が前記関心領域において前記肋骨の 3 次元超音波映像を分割するため、肋骨映像強調フィルタリング処理により前記肋骨の 3 次元超音波映像の画質または解像度を強調させる、請求項 6 に記載の肋骨数測定方法。

【請求項 8】

前記肋骨数を表示するステップは、

前記表示部が前記肋骨領域と前記測定された肋骨数を表示する、請求項 6 に記載の肋骨数測定方法。

【請求項 9】

請求項 5 ないし請求項 8 のうちのいずれか 1 項の方法を実行するためのプログラムが記録されていることを特徴とするコンピュータで読取可能な記録媒体。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、胎児の肋骨数を測定する超音波システムおよび方法に関し、より詳しくは、ユーザにより 3 次元超音波映像上に設定された関心領域(ROI)内の肋骨数を測定して、その肋骨数を表示する超音波システムおよび方法に関する。

10

【背景技術】

【0002】

一般に超音波システムは、被検体の体表から体内の所定部位に向けて超音波信号を照射し、体内の組織で反射されてプローブに戻ってきた超音波信号を用いて軟部組織の断層像や血流に関する情報を得る装置である。

【0003】

このような超音波システムは、小型で安価である上、X 線などによる被爆がなく、安定性が高い長所を有するため、X 線診断装置、CT (Computerized Tomography) スキャナー、MRI (Magnetic Resonance Image) 装置、核医学診断装置などの他の画像診断装置と共に広く用いられている。特に、超音波システムは、身体内部の映像をリアルタイムで表示することができるため、その利用形態也多岐に渡る。

20

【0004】

この超音波システムの使用領域が拡大するのに伴ない、超音波システムが提供する超音波映像に対する要求も拡大している。特に、検診、生体検査、手術などの施術のためには、患者の病変や組織をより精密に見なければならぬため、超音波システムは 3 次元の超音波映像を取得する必要がある。

【0005】

30

一般に、胎児の肋骨数は、図 1 の 3 次元超音波映像が示すように 12 個であることが正常であるが、これとは異なり、肋骨数が 11 個であるとダウン症候群の危険度が増す。したがって、胎児の肋骨数は胎児の異常度合いを測定するために重要な指標として用いられる。

【0006】

従来の超音波システムは、図 1 に示すようにレンダリングされた 3 次元映像からユーザが直接胎児の肋骨数を数えなければならないという煩わしさがある。

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0007】

40

本発明は、3 次元超音波映像から胎児の肋骨数を正確に測定する超音波システムおよび方法を提供することにある。

【0008】

また、本発明は、3 次元超音波映像から映像処理された肋骨領域および測定された肋骨数を画面に表示する超音波システムおよび方法を提供する。

【課題を解決するための手段】

【0009】

本発明の一実施形態に係る超音波システムは、ユーザが胎児の肋骨の 3 次元超音波映像の肋骨数を測定する部分に関心領域として設定する設定部と、前記設定された関心領域において肋骨自動抽出アルゴリズムを用いて前記肋骨数を測定する測定部と、前記測定され

50

た肋骨数を表示する表示部とを備える。

【 0 0 1 0 】

本発明の一実施形態において、前記測定部は、前記関心領域において前記肋骨の 3 次元超音波映像を強調させ、その強調された肋骨の 3 次元超音波映像から基準値以上の明るさを有する領域を抽出して前記肋骨の 2 値画像 (b i n a r y i m a g e) を生成し、前記 2 値画像から離散領域を分類し、そこで分類された離散領域を基準軸に沿って連結して前記肋骨領域を生成し、その肋骨領域の個数を数えて前記肋骨数を測定する。

【 0 0 1 1 】

前記測定部は、前記関心領域で肋骨の 3 次元超音波映像の分割を行うため、該映像に強調フィルタリング処理を行って前記肋骨の 3 次元超音波映像の画質または解像度を強調させる。

10

【 0 0 1 2 】

また、本発明の一実施形態において、表示部は、前記肋骨領域と測定された肋骨数を表示する。

【 0 0 1 3 】

また、本発明の一実施形態に係る、設定部、測定部および表示部を備える超音波システムを用いて胎児の肋骨の 3 次元超音波映像から前記肋骨の数を測定する方法は、前記設定部でユーザが前記 3 次元超音波映像上に前記胎児の前記肋骨数を測定するための関心領域を設定するステップと、前記測定部が前記関心領域内にある前記肋骨数を肋骨自動抽出アルゴリズムを用いて測定するステップと、前記表示部が前記測定された肋骨数を表示するステップとを含む。

20

【発明の効果】

【 0 0 1 4 】

本発明によれば、胎児の 3 次元超音波映像上で肋骨数を、自動で測定してくれるため、ユーザは肋骨数を数えることなく知ることができる利便性を有する。

【図面の簡単な説明】

【 0 0 1 5 】

【図 1】一般的な 3 次元超音波映像で正常な胎児の肋骨数を示す図である。

【図 2】本発明の一実施形態に係る胎児の肋骨数を測定する超音波システムの構成図である。

30

【図 3】本発明の一実施形態において、肋骨数を測定するための関心領域が設定された一例を示す図である。

【図 4】本発明の一実施形態において、肋骨自動抽出アルゴリズムの手順を段階別に示す実例図である。

【図 5】本発明の一実施形態において、映像処理された肋骨領域および測定された肋骨数を表示した一例を示す。

【図 6】本発明の一実施形態に係る胎児の肋骨数を測定する方法を示すフローチャートである。

【図 7】本発明の一実施形態において、胎児の肋骨数を測定する手順の詳細を示すフローチャートである。

40

【発明を実施するための形態】

【 0 0 1 6 】

以下、添付図および添付図に記載された内容を参照して本発明の実施形態を詳細に説明するが、本発明が実施形態によって制限または限定されることはない。

【 0 0 1 7 】

図 2 は、本発明の一実施形態に係る胎児の肋骨数を測定する超音波システムの構成図である。

【 0 0 1 8 】

図 2 を参照すれば、本発明の一実施形態に係る胎児の肋骨数を測定する超音波システム 2 0 0 は設定部 2 1 0、測定部 2 2 0 および表示部 2 3 0 を備える。また、超音波システ

50

ム 2 0 0 は、図示しない超音波映像形成部を含んでいてもよい。この超音波映像形成部は、胎児の肋骨に超音波信号を送信し、肋骨から反射される超音波エコー信号を受信することにより、肋骨の 2 次元超音波映像および 3 次元超音波映像を形成する。

【 0 0 1 9 】

設定部 2 1 0 において、ユーザは 3 次元超音波映像の肋骨数を測定する部分に関心領域として設定する。

【 0 0 2 0 】

図 3 は、本発明の一実施形態において、肋骨数を測定するための関心領域が設定された一例を示す図である。

【 0 0 2 1 】

図 3 を参照すれば、設定部 2 1 0 において、ユーザは 3 次元超音波映像 3 0 0 の肋骨数を測定するための部分に関心領域 (R O I : R e g i o n O f I n t e r e s t) 3 1 0 として設定する。

【 0 0 2 2 】

測定部 2 2 0 は、設定された関心領域 3 1 0 で肋骨自動抽出アルゴリズムを用いて肋骨数を測定する。すなわち、測定部 2 2 0 は、まず初めに関心領域 3 1 0 で肋骨映像を強調させ、その強調された肋骨映像を用いてある基準値以上の明るさを有する領域を抽出して肋骨の 2 値画像を生成し、その 2 値画像から離散領域を分類し、その分類された離散領域を離散領域の基準軸 (p r i n c i p l e a x i s) に沿って連結して肋骨領域を生成し、全ての肋骨領域の個数を数えて肋骨数を決定する。

【 0 0 2 3 】

図 4 は、本発明の一実施形態において、肋骨自動抽出アルゴリズムの進行手順を段階別に表す実例である。

【 0 0 2 4 】

図 4 を参照すれば、測定部 2 2 0 は、関心領域 3 1 0 の映像 4 1 0 に対する前処理 (p r e p r o c e s s i n g) として超音波映像を分割 (s e g m e n t a t i o n) するため、肋骨映像を強調するフィルタリング処理を施して強調された映像 4 2 0 を生成する。この強調された映像 4 2 0 は、関心領域 3 1 0 の映像 4 1 0 において肋骨がよりよく見えるように 3 次元超音波映像 3 0 0 の画質や解像度が強調されたものである。すなわち、測定部 2 2 0 は、関心領域 3 1 0 で分割のための肋骨映像強調フィルタリング処理を行って肋骨映像の画質または解像度を強調する。一例として、測定部 2 2 0 は、平滑化 (s m o o t h i n g) 、先鋭化 (s h a r p i n g) などのようなさまざまな方式を用いて映像強調 (i m a g e e n h a n c e m e n t) 処理を行い、関心領域 3 1 0 の映像 4 1 0 に対して肋骨を強調する。そして、測定部 2 2 0 は、前記で強調された肋骨映像 4 2 0 についてある基準値以上の明るさを有する領域を抽出して肋骨の 2 値画像を生成する。このようにして測定部 2 2 0 は、2 値画像から離散領域を分類した映像 4 3 0 を生成する。次に、測定部 2 2 0 は、その分類された離散領域を基準軸に沿って連結して肋骨領域を表す映像 4 4 0 を生成する。そして更に、測定部 2 2 0 は、肋骨の個数を数えるための最終映像 4 5 0 を生成する。

【 0 0 2 5 】

表示部 2 3 0 は、測定された肋骨数を表示する。

【 0 0 2 6 】

図 5 は、本発明の一実施形態において、映像処理された肋骨領域および測定された肋骨数を表示した一例を示す。

【 0 0 2 7 】

図 5 を参照すれば、表示部 2 3 0 は、3 次元超音波映像 5 0 0 について、映像処理された肋骨領域 5 1 0 と測定された肋骨数 5 2 0 を表示する。一例として、映像処理された肋骨領域 5 1 0 は、7 本の真肋骨 (t r u e r i b s) 部分 5 1 1 と、5 本の仮肋骨 (f a l s e r i b s) 部分 5 1 2 とに区分することができる。

【 0 0 2 8 】

このように、本発明の一実施形態に係る超音波システム 200 は、ユーザが 3 次元超音波映像の肋骨数を測定する部分に関心領域 310 として設定し、その設定された関心領域 310 において肋骨数を測定して、その値を表示する。

【0029】

以上のようにして、本発明の一実施形態に係る超音波システム 200 は、映像処理された肋骨領域と測定された肋骨数を表示することができるため、ユーザが臨床的に重要な肋骨数を直接数える煩わしさを省き、ユーザの利便性を高めることができる。

【0030】

図 6 は、本発明の一実施形態に係る胎児の肋骨数を測定する手順を示すフローチャートである。

10

【0031】

図 2 ~ 図 6 を参照すれば、ステップ S 610 で、設定部 210 においてユーザは、3 次元超音波映像上に胎児の肋骨数を測定するための関心領域を設定する。一例として、図 3 はユーザが 3 次元超音波映像 300 に肋骨数を数える部分に関心領域 310 として設定する。

【0032】

次に、ステップ S 620 で、測定部 220 は関心領域 310 で肋骨自動抽出アルゴリズムに従って肋骨数を測定する。以下、図 7 を参照して、肋骨自動抽出アルゴリズムに従って胎児の肋骨数を測定する手順をより詳細に説明する。

【0033】

20

図 7 は、本発明の一実施形態において、胎児の肋骨数を測定する手順をより詳しく示すフローチャートである。

【0034】

図 7 を参照すれば、ステップ S 710 で、測定部 220 は関心領域 310 で肋骨映像を強調させる前処理を行う。すなわち、ステップ S 710 で、測定部 220 は測定部 220 が関心領域 310 で肋骨を分割するための肋骨映像強調フィルタリング (rib enhancement filtering) 処理を行い、関心領域 310 に含まれる肋骨映像がよりよく見えるようにする。次に、ステップ S 720 で、測定部 220 は関心領域 310 の映像 410 に対して平滑化、先鋭化などのさまざまな方法による映像強調処理を行なって、3 次元超音波映像 300 の画質または解像度が強調された映像 420 を生成する。

30

【0035】

ステップ S 720 で、測定部 220 は解像度が強調された肋骨映像 420 についてある基準値以上の明るさを有する領域を抽出する 2 値画像を生成する。

【0036】

次にステップ S 730 で、測定部 220 は 2 値画像の信号レベルに従って離散領域 (discrete regions) を分類する。すなわち、ステップ S 730 で、測定部 220 は 2 値画像に対して離散領域を分類して分類された領域映像 430 を生成する。

【0037】

ステップ S 740 で、測定部 220 は分類された離散領域を基準軸に沿って連結し、肋骨領域を生成する。すなわち、ステップ S 740 で、測定部 220 は分類された離散領域に対して基準軸に沿って、領域が切れた部分を結合して連結映像 440 を生成する。これにより、肋骨領域が得られる。

40

【0038】

更にステップ S 750 で、測定部 220 は肋骨領域にある肋骨の個数を数えて肋骨数に関する情報を得る。一例として、ステップ S 750 で、測定部 220 は図 4 の映像処理された映像 450 において、肋骨領域の個数を数えて肋骨数を測定する。

【0039】

最後にステップ S 630 で、表示部 230 は測定された肋骨数の情報を表示する。一例として、ステップ S 630 で、表示部 230 は測定された肋骨数の情報として、図 3 の 3

50

次元超音波映像 3 0 0 から映像処理された肋骨領域 5 1 0 と測定された肋骨数 5 2 0 とを表示する（図 5 参照）。

【 0 0 4 0 】

このように、本発明の一実施形態に係る超音波システムにおいて、肋骨数測定方法は、ユーザが 3 次元超音波映像の肋骨数を測定する部分に関心領域として設定し、その設定された関心領域において肋骨数を自動で測定してその値を表示する。これによって、ユーザが肋骨数を直接数えるという煩わしさをなくし、ユーザの利便性を高めることができる

【 0 0 4 1 】

なお、本発明の一実施形態においては、3 次元超音波映像を例に挙げて説明したが胎児の肋骨数を測定する方法は 2 次元超音波映像にも拡張が可能であることは、当業者にとっては自明である。

10

【 0 0 4 2 】

なお、本発明の実施形態は、コンピュータにより実現される多様な動作を実行するためのプログラム命令を含むコンピュータ読取可能な記録媒体を含む。当該記録媒体は、プログラム命令、データファイル、データ構造などを単独または組み合わせて構成することもでき、記録媒体およびプログラム命令は、本発明の目的のために特別に設計されて構成されたものでもよく、コンピュータソフトウェア分野の技術を有する当業者にとって公知であり使用可能なものであってもよい。コンピュータ読取可能な記録媒体の例としては、ハードディスク、フロッピー（登録商標）ディスク及び磁気テープのような磁気媒体、CD-ROM、DVD のような光記録媒体、オプティカルディスクのような磁気-光媒体、および ROM、RAM、フラッシュメモリなどのようなプログラム命令を保存して実行するように特別に構成されたハードウェア装置が含まれる。また、記録媒体は、プログラム命令、データ構造などを保存する信号を送信する搬送波を含む光または金属線、導波管などの送信媒体であっても良い。プログラム命令の例としては、コンパイラによって生成されるような機械語コードだけでなく、インタプリタなどを用いてコンピュータによって実行される高級言語コードを含む。前記ハードウェア装置は、本発明の動作を実行するために、1 つ以上のソフトウェアモジュールとして作動するように構成することができ、その逆も同様である。

20

【 0 0 4 3 】

上述したように、本発明の好ましい実施形態を図を参照して説明したが、該当の技術分野において熟練した当業者にとっては、特許請求の範囲に記載された本発明の思想および領域から逸脱しない範囲内で、本発明を多様に修正および変更することができることを理解するであろう。すなわち、本発明の技術的範囲は、特許請求の範囲に基づいて定められ、発明を実施するための最良の形態により制限されるものではない。

30

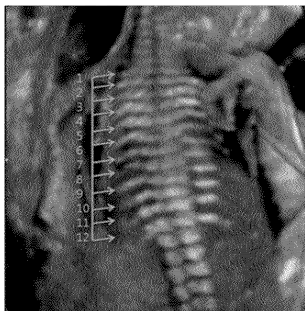
【符号の説明】

【 0 0 4 4 】

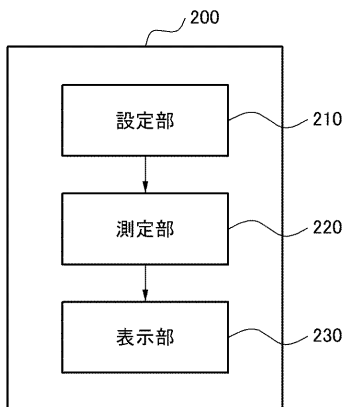
- 2 0 0 : 超音波システム
- 2 1 0 : 設定部
- 2 2 0 : 測定部
- 2 3 0 : 表示部
- 3 0 0、5 0 0 : 3 次元超音波映像
- 3 1 0 : 関心領域
- 5 1 0 : 肋骨領域
- 5 1 1 : 真肋骨部分
- 5 1 2 : 仮肋骨部分
- 5 2 0 : 肋骨数

40

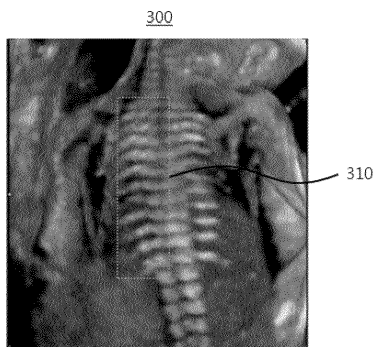
【図 1】



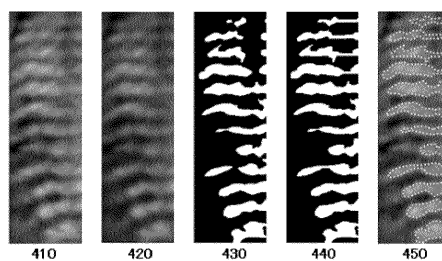
【図 2】



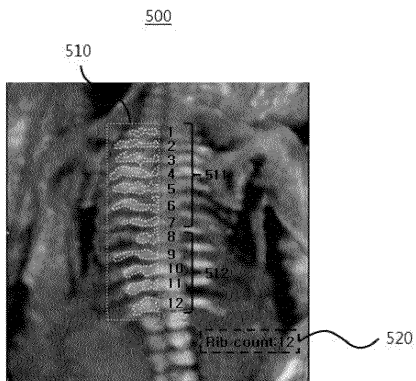
【図 3】



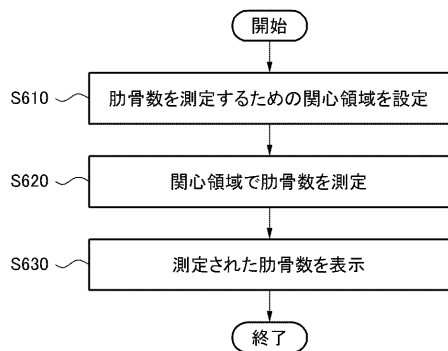
【図 4】



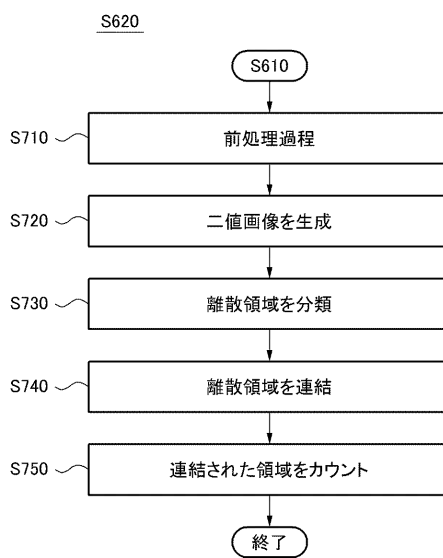
【図 5】



【図 6】



【図 7】



フロントページの続き

(72)発明者 キム, ソン ヒ

大韓民国 135-782 ソウル, カンナム-グ, スソ-ドン, スソ シンドン-a ア
パートメント, 703-401

(72)発明者 キム, ジョン

大韓民国 137-063 ソウル, ソチヨ-グ, ソチヨ ヴィラ 530-15 バンベ
3-ドン, 101

(72)発明者 キム, ゾン シク

大韓民国 467-050 キョンギ-ド, イチョン シ, アンフン-ドン, アンフン ジ
ュゴン アパートメント, 106-802

Fターム(参考) 4C601 BB03 DD09 DD10 EE07 JC08 JC10 JC12 JC25 JC37 KK31

专利名称(译)	<无法获取翻译>		
公开(公告)号	JP2011041804A5	公开(公告)日	2011-10-13
申请号	JP2010183346	申请日	2010-08-18
[标]申请(专利权)人(译)	三星麦迪森株式会社		
申请(专利权)人(译)	株式会社 メディソン		
[标]发明人	キムソンヒ キムジョン キムゾンシク		
发明人	キム, ソン ヒ キム, ジョン キム, ゾン シク		
IPC分类号	A61B8/00		
CPC分类号	G06T7/0004 G06T2207/10132 G06T2207/30044		
FI分类号	A61B8/00		
F-TERM分类号	4C601/BB03 4C601/DD09 4C601/DD10 4C601/EE07 4C601/JC08 4C601/JC10 4C601/JC12 4C601/JC25 4C601/JC37 4C601/KK31		
优先权	1020090077096 2009-08-20 KR		
其他公开文献	JP2011041804A JP5579535B2		

摘要(译)

要解决的问题：提供一种用于测量胚胎肋骨数量的超声波系统和方法。

解决方案：用于测量胚胎肋骨数量的超声波系统包括：用于设定测量部分的设定部分作为感兴趣区域的胚胎肋骨的三维超声图像中的肋骨数量; 测量部分，用于根据肋条的自动提取算法测量所设定的感兴趣区域中的肋条数量; 显示部分，用于显示测量的肋数。