

(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2005-137455

(P2005-137455A)

(43) 公開日 平成17年6月2日(2005.6.2)

(51) Int.Cl.<sup>7</sup>

A61B 1/00

A61B 6/03

F I

A61B 1/00

320A

A61B 6/03

360G

テーマコード (参考)

4C061

4C093

審査請求 未請求 請求項の数 7 O L (全 25 頁)

(21) 出願番号 特願2003-374929 (P2003-374929)

(22) 出願日 平成15年11月4日 (2003.11.4)

(71) 出願人 000000376

オリンパス株式会社

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号

(74) 代理人 100076233

弁理士 伊藤 進

(72) 発明者 秋本 俊也

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オ

リンパス株式会社内

(72) 発明者 大西 順一

東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オ

リンパス株式会社内

Fターム(参考) 4C061 AA07 CC06 JJ19 NN03 NN05

SS21 UU08 WW10 WW13 WW14

4C093 BA10 DA03 FF35 FF42 FH04

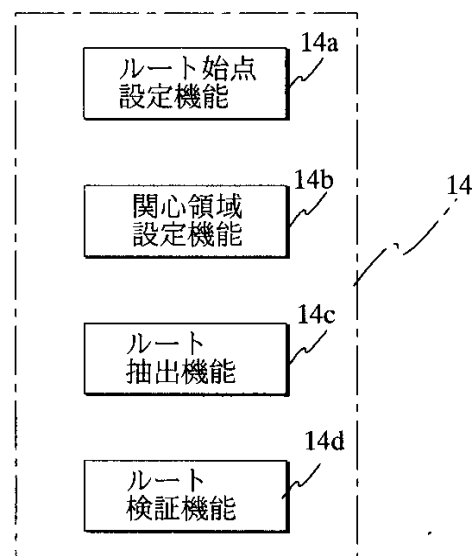
(54) 【発明の名称】 挿入支援システム

(57) 【要約】

【課題】 複数の挿入ルートのうち挿入支援を行う際の最適な挿入ルートを決する。

【解決手段】 ルート設定部14は、気管支挿入の挿入始点を設定するルート始点設定機能14aと、気管支挿入の挿入終点である関心領域を設定する関心領域設定機能14bと、挿入始点から挿入終点に至る挿入ルートを抽出するルート抽出機能14cと、抽出した挿入ルートの検証を行うルート検証機能14dとを備えて構成される。

【選択図】 図2



**【特許請求の範囲】****【請求項 1】**

被検体の 3 次元領域の画像データに基づき前記被検体内の体腔路の仮想画像を生成する仮想画像生成手段と、

内視鏡の前記被検体内の体腔路への挿入ルートの始点を設定するルート始点設定手段と

、

前記被検体内の関心部位の領域を設定する関心領域設定手段と、

前記始点から前記関心部位の領域に至る複数の前記挿入ルートを抽出するルート抽出手段と、

前記ルート抽出手段が抽出した複数の前記挿入ルートを検証するルート検証手段と

を備えたことを特徴とする挿入支援システム。

10

**【請求項 2】**

前記ルート検証手段は、前記ルート抽出手段が抽出した前記挿入ルート上の任意の位置を指定する位置指定手段と、

前記位置指定手段が指定した前記位置での前記仮想画像を表示する表示手段と

を有することを特徴とする請求項 1 に記載の挿入支援システム。

**【請求項 3】**

前記位置指定手段が指定した前記位置を移動させる位置移動手段

を有することを特徴とする請求項 2 に記載の挿入支援システム。

**【請求項 4】**

前記ルート抽出手段は、前記関心領域の近傍に位置する前記体腔路の位置への前記挿入ルートを複数抽出する

ことを特徴とする請求項 2 に記載の挿入支援システム。

20

**【請求項 5】**

前記表示手段は、前記 3 次元領域の画像データに基づく多断面再構築画像上に前記ルート抽出手段が抽出した前記挿入ルートを表示する

ことを特徴とする請求項 2 に記載の挿入支援システム。

**【請求項 6】**

前記表示手段は、前記 3 次元領域の画像データに基づく前記被検体内の体腔路の 3 次元再構築画像上に前記ルート抽出手段が抽出した前記挿入ルートを表示する

ことを特徴とする請求項 2 に記載の挿入支援システム。

30

**【請求項 7】**

被検体の 3 次元領域の画像データに基づき前記被検体内の体腔路の仮想画像を生成する仮想画像生成手段と、

内視鏡の前記被検体内の体腔路への挿入ルートの始点を設定するルート始点設定手段と

、

内視鏡の前記被検体内の体腔路への挿入ルートの終点を設定するルート終点設定手段と

、

前記始点から前記終点に至る複数の前記挿入ルートを抽出するルート抽出手段と、

前記ルート抽出手段が抽出した複数の前記挿入ルートを検証するルート検証手段と

を備えたことを特徴とする挿入支援システム。

40

**【発明の詳細な説明】****【技術分野】****【0001】**

本発明は、内視鏡の挿入を支援する挿入支援システムに関する。

**【背景技術】****【0002】**

近年、画像による診断が広く行われるようになっており、例えば X 線 CT (Computed Tomography) 装置等により被検体の断層像を撮像することにより被検体内に 3 次元画像データを得て、該 3 次元画像データを用いて目的部位の診断が行われ

50

るようになってきた。

【0003】

CT装置では、X線照射・検出を連続的に回転させつつ被検体を体軸方向に連続送りすることにより、被検体の3次元領域について螺旋状の連続スキャン（ヘリカルスキャン：helical scan）を行い、3次元領域の連続するスライスの断層像から、3次元画像を作成することが行われる。

【0004】

そのような3次元画像の1つに、肺の気管支の3次元像がある。気管支の3次元像は、例えば肺癌等が疑われる異常部の位置を3次元的に把握するのに利用される。そして、異常部を生検によって確認するために、気管支内視鏡を挿入して先端部から生検針や生検鉗子等を出して組織のサンプル（sample）を採取することが行われる。 10

【0005】

気管支のように、多段階の分岐を有する体内の管路では、異常部の所在が分岐の末梢に近いとき、内視鏡の先端を短時間で正しく目的部位に到達させることが難しいために、例えば特開2000-135215号公報等では、被検体の3次元領域の画像データに基づいて前記被検体内の管路の3次元像を作成し、前記3次元像上で前記管路に沿って目的点までの経路を求め、前記経路に沿った前記管路の仮想的な内視像を前記画像データに基づいて作成し、前記仮想的な内視像を表示することで、気管支内視鏡を目的部位にナビゲーションする装置が提案されている。

【特許文献1】特開2000-135215号公報 20

【発明の開示】

【発明が解決しようとする課題】

【0006】

しかしながら、目的部位である生体組織は一般的に広がりがあるために、生検する際の生検位置を指定しても、その生検位置に至る挿入ルートは一意的には定まらず、複数の挿入ルートが設定可能であるが、従来装置では、複数の挿入ルートのうち挿入支援を行う際の最適な挿入ルートを決定することができないといった問題がある。

【0007】

本発明は、上記事情に鑑みてなされたものであり、複数の挿入ルートのうち挿入支援を行う際の最適な挿入ルートを検証することのできる挿入支援システムを提供することを目的としている。 30

【課題を解決するための手段】

【0008】

本発明の挿入支援システムは、被検体の3次元領域の画像データに基づき前記被検体内の体腔路の仮想画像を生成する仮想画像生成手段と、内視鏡の前記被検体内の体腔路への挿入ルートの始点を設定するルート始点設定手段と、前記被検体内の関心部位の領域を設定する関心領域設定手段と、前記始点から前記関心部位の領域に至る複数の前記挿入ルートを抽出するルート抽出手段と、前記ルート抽出手段が抽出した複数の前記挿入ルートを検証するルート検証手段とを備えて構成される。

【発明の効果】 40

【0009】

本発明の挿入支援システムは、複数の挿入ルートのうち挿入支援を行う際の最適な挿入ルートを検証することができるという効果がある。

【発明を実施するための最良の形態】

【0010】

以下、図面を参照しながら本発明の実施例について述べる。

【実施例1】

【0011】

図1ないし図39は本発明の実施例1に係わり、図1は気管支挿入支援システムの構成を示す構成図、図2は図1のルート設定部の機能構成を示すブロック図、図3は図1の挿 50

入支援装置による挿入支援準備処理の流れを示すフローチャート、図4は図3の処理で展開されるルート設定画面を示す第1の図、図5は図3の処理で展開されるルート設定画面を示す第2の図、図6は図3の処理で展開されるルート設定画面を示す第3の図、図7は図3の処理で展開されるルート設定画面を示す第4の図、図8は図3の処理で展開されるルート設定画面を示す第5の図、図9は図3のルート設定処理の流れを示すフローチャート、図10は図9の処理を説明する第1の図、図11は図9の処理を説明する第2の図、図12は図9の処理で展開されるルート設定画面を示す第1の図、図13は図9の処理を説明する第3の図、図14は図9の処理で展開されるルート設定画面を示す第2の図、図15は図9の処理を説明する第4の図、図16は図9の処理で展開されるルート設定画面を示す第3の図、図17は図2のルート設定部のルート検証機能が生成するMPR画像によるルート検証ウインドウを示す図、図18は図17のルート検証ウインドウの作用を説明する第1の図、図19は図17のルート検証ウインドウの作用を説明する第2の図、図20は図17のルート検証ウインドウの作用を説明する第3の図、図21は図17のルート検証ウインドウの作用を説明する第4の図、図22は図17のルート検証ウインドウの作用を説明する第5の図、図23は図17のルート検証ウインドウの作用を説明する第6の図、図24は図17のルート検証ウインドウの作用を説明する第7の図、図25は図17のルート検証ウインドウの作用を説明する第8の図、図26は図17のルート検証ウインドウの作用を説明する第9の図、図27は図26のVBS表示フレームを説明する第1の図、図28は図26のVBS表示フレームを説明する第2の図、図29は図26のVBS表示フレームを説明する第3の図、図30は図26のVBS表示フレームの変形例を説明する図、図31は図2のルート設定部のルート検証機能が生成する細線化モデル画像によるルート検証ウインドウを示す図、図32は図31の細線化モデル画像を説明する図、図33は図31のルート検証ウインドウの作用を説明する第1の図、図34は図31のルート検証ウインドウの作用を説明する第2の図、図35は図31のルート検証ウインドウの作用を説明する第3の図、図36は図31のルート検証ウインドウの作用を説明する第4の図、図37は図31のルート検証ウインドウの作用を説明する第5の図、図38は図31のルート検証ウインドウの作用を説明する第6の図、図38は図2の処理で展開される挿入支援画面を示す図である。

#### 【0012】

図1に示すように、本実施例の気管支挿入支援システム1は、気管支内視鏡装置3と、挿入支援装置5とから構成される。

#### 【0013】

挿入支援装置5はCT画像データに基づき気管支内部の仮想の内視像（以下、VBS画像と記す）を生成すると共に気管支内視鏡装置3により得られる内視鏡画像（以下、ライブ画像と記す）とVBS画像を合成してモニタ6に表示し気管支内視鏡装置3の気管支へ挿入支援を行う。

#### 【0014】

また、気管支内視鏡装置3は、図示はしないが、撮像手段を有する気管支鏡と、気管支鏡に照明光を供給する光源と、気管支鏡からの撮像信号を信号処理するカメラコントロールユニット等から構成され、気管支鏡を患者体内の気管支に挿入し気管支内を撮像し気管支末端の目的組織を生検すると共に、ライブ画像とVBS画像を合成してモニタ7に表示する。

#### 【0015】

モニタ7はタッチパネルからなる入力部8が設けられ、挿入手技を行いながら容易にタッチパネルからなる入力部8を操作することが可能となっている。

#### 【0016】

挿入支援装置5は、患者のX線断層像を撮像する図示しない公知のCT装置で生成された3次元画像データを、例えばMO(Magnetic Optical disk)装置やDVD(Digital Versatile Disk)装置等、可搬型の記憶媒体を介して取り込むCT画像データ取り込み部11と、CT画像データ取り込み部11

によって取り込まれたＣＴ画像データを格納するＣＴ画像データ格納部１２と、ＣＴ画像データ格納部１２に格納されているＣＴ画像データに基づきＭＰＲ画像（多断面再構築画像：コロナル像、アキシャル像、サジタル像）を生成するＭＰＲ画像生成部１３と、ＭＰＲ画像生成部が生成したＭＰＲ画像を有する後述するルート設定画面を生成し気管支内視鏡装置３の気管支への支援ルート（以下、単にルートとも記す）を設定するルート設定部１４と、ＣＴ画像データ格納部１２に格納されているＣＴ画像データに基づきルート設定部１４によって設定されたルートの連続したＶＢＳ画像をフレーム単位で生成する仮想画像生成手段としてのＶＢＳ画像生成部１５と、ＶＢＳ画像生成部１５が生成したＶＢＳ画像を格納するＶＢＳ画像格納部１６と、気管支内視鏡装置３からの撮像信号及び入力部８からの入力信号を入力し、ライブ画像、ＶＢＳ画像及び複数のサムネイルＶＢＳ画像からなる後述する挿入支援画面を生成する画像処理部１７と、ルート設定部１４が生成したルート設定画面及び画像処理部１７が生成した挿入支援画面をモニタ６に表示させる画像表示制御部１８と、ルート設定部１４に対して設定情報を入力するキーボード及びポインティングデバイスからなる入力装置１９とから構成される。

10

#### 【００１７】

気管支内視鏡装置３は、挿入支援装置５の画像処理部１７からＶＢＳ画像及びサムネイルＶＢＳ画像を受け取りライブ画像と合成して、挿入支援装置５がモニタ６に表示する挿入支援画面と同等の画面をモニタ７に表示すると共に、モニタ７のタッチセンサからなる入力部８からの入力情報を挿入支援装置５の画像処理部１７に出力するようになっている。

20

#### 【００１８】

なお、ＣＴ画像データ格納部１２及びＶＢＳ画像格納部１６は、１つのハードディスクによって構成してもよく、また、ＭＰＲ画像生成部１３、ルート設定部１４、ＶＢＳ画像生成部１５及び画像処理部１７は１つの演算処理回路で構成することができる。また、ＣＴ画像データ取り込み部１１はＭＯあるいはＤＶＤ等の可搬型の記憶媒体を介してＣＴ画像データを取り込みとしたが、ＣＴ装置あるいはＣＴ画像データを保存している院内サーバが院内ＬＡＮに接続されている場合には、ＣＴ画像データ取り込み部１１を該院内ＬＡＮに接続可能なインターフェイス回路により構成し、院内ＬＡＮを介してＣＴ画像データを取り込むようにしてもよい。

#### 【００１９】

ルート設定部１４は、図２に示すように、気管支挿入の挿入始点を設定するルート始点設定手段としてのルート始点設定機能１４ａと、気管支挿入の挿入終点である関心領域を設定する関心領域設定手段としての関心領域設定機能１４ｂと、挿入始点から挿入終点に至る挿入ルートを抽出するルート抽出手段としてのルート抽出機能１４ｃと、抽出した挿入ルートの検証を行うルート検証手段としてのルート検証機能１４ｄとを備えて構成される。これら機能の詳細は後述する。

30

#### 【００２０】

このように構成された本実施の形態の作用について説明する。

#### 【００２１】

図３に示すように、気管支内視鏡装置３による観察・処置に先立ち、挿入支援装置５は、ステップＳ１でＣＴ画像データ取り込み部１１によりＣＴ装置で生成された患者のＣＴ画像データを取り込み、ステップＳ２で取り込んだＣＴ画像データをＣＴ画像データ格納部１２に格納する。

40

#### 【００２２】

ステップＳ３でルート設定部１４により、図４に示すようなルート設定画面２１をモニタ６に表示させ、ルート設定画面２１上の患者情報タグ画面２２で患者情報を選択する。この選択により、ステップＳ４で選択された患者の例えば３つの異なる多断面再構築画像からなるＭＰＲ画像であるコロナル像２３ａ、アキシャル像２３ｂ、サジタル像２３ｃ（以下、単にＭＰＲ画像２３とも記す）が生成され、ステップＳ５でこのコロナル像２３ａ、アキシャル像２３ｂ、サジタル像２３ｃがルート設定画面２１に表示される。ルート設

50

定画面 2 1 には V B S 画像を表示する V B S 画像表示エリア 2 3 d が設けられている。

【 0 0 2 3 】

なお、患者情報タグ画面 2 2 での患者情報の選択は、入力装置 1 9 により患者を識別する患者 I D を入力することで行われる。

【 0 0 2 4 】

次に、ステップ S 6 でルート設定画面 2 1 上のルート設定タグ 2 4 ( 図 4 参照 ) を入力装置 1 9 により選択すると、図 5 に示すようなルート設定タグ画面 2 5 がルート設定画面 2 1 に表示され、後述するルート設定処理を行い、気管支での気管支鏡の挿入支援のルートを設定する。

【 0 0 2 5 】

挿入支援のルートが設定されると、ステップ S 7 で V B S 画像生成部 1 5 により設定した全ルートの連続した V B S 画像をフレーム単位で生成し、ステップ S 8 で生成した V B S 画像を V B S 画像格納部 1 6 に格納する。

【 0 0 2 6 】

上記のステップ S 1 ~ S 8 の処理により、気管支鏡による観察・処置時の挿入支援装置 4 による挿入支援の準備が完了する。

【 0 0 2 7 】

ここで、上記ステップ S 6 のルート設定処理を図 6 ないし図 9 を用いて説明する。

【 0 0 2 8 】

ルート設定画面 2 1 において、ルート探索ボタンが選択されると、ステップ S 6 のルート設定処理が開始される。具体的には、ルート設定部 1 4 のルート始点設定機能 1 4 a により、図 6 に示すようなルートの始点の入力を促す始点入力指示ウインドウ 3 1 がルート設定画面 2 1 上に表示され、ルート設定画面 2 1 上にカーソル 3 0 を用いて M P R 画像 2 3 のうちの 1 つの断層像上で始点 7 1 を設定する。始点 7 1 を設定すると他の M P R 画像 2 3 の 2 つの断層像上にも対応する位置に始点 7 1 が設定されると共に、V B S 画像表示エリア 2 3 d には始点 7 1 における V B S 画像が表示され、図 7 に示すようなルートの終点である生検エリア 7 2 の設定を促す生検エリア入力指示ウインドウ 3 2 がルート設定画面 2 1 上に表示される。

【 0 0 2 9 】

次に、ルート設定部 1 4 の関心領域設定機能 1 4 b により、この図 6 のルート設定画面 2 1 上においてカーソル 3 0 を用いて M P R 画像 2 3 のうちいずれかの 2 つの断層像上で関心領域である生検エリア 7 2 を 2 次元的になぞって設定する。このとき設定する生検エリア 7 2 の数は 1 つに限らず複数指定でき、図 7 では 2 つの生検エリア 7 2 a , 7 2 b を指定した状態を示している。

【 0 0 3 0 】

そして、生検エリア 7 2 の設定が終了すると、ルート設定部 1 4 のルート抽出機能 1 4 c により、図 8 に示すような 1 つの生検エリア 7 2 あたりの探索するルートの数を設定するルート数設定ウインドウ 3 3 がルート設定画面 2 1 上に表示される。1 つの生検エリア 7 2 あたりの探索するルートの数を設定することで、ナビゲーション対象の生検エリア 7 2 へのアプローチルートが複数探索されることになる。

【 0 0 3 1 】

すなわち、図 6 ないし図 8 により始点、生検エリア 7 2 及び探索ルート数が設定されると、図 9 の処理に従ってルート抽出機能 1 4 c によりルートが探索される。

【 0 0 3 2 】

すなわち、図 9 に示すように、ステップ S 1 1 において設定された生検エリア 7 2 の数を検出し、ステップ S 1 2 において探索ルート数 n を読み込み、ステップ S 1 3 で始点 7 1 の位置を読み込む。

【 0 0 3 3 】

そして、ステップ S 1 4 において生検エリア 7 2 の重心位置を抽出し、ステップ S 1 5 で重心位置を中心とした球の半径を表す r を初期値 r 0 とした後、ステップ S 1 6 で半径

10

20

30

40

50

r の球内を探索エリアに指定する。

【0034】

ステップS17において探索エリア内に気管支があるかどうか判断し、気管支がある場合にはステップS18においてその位置を終点としたルート候補を決定する。

【0035】

ルート候補が決定されると、ステップS19において決定したルート候補が登録済みかどうか判断し、未登録の場合にはステップS20において始点から終点に至る分岐点名に基づくルート名を生成して支援ルートとして登録する。

【0036】

そして、ステップS21において登録したルート数がステップS12で読み込んだルート数n未満かどうか判断する。 10

【0037】

なお、ステップS17において探索エリア内に気管支がないと判断した場合、またステップS19において決定したルート候補が登録済みの場合、あるいはステップS21において登録したルート数がルート数n未満場合は、ステップS22においてrを $r + r$ として探索エリアを拡大してステップS16に戻る。

【0038】

登録したルート数がステップS2で読み込んだルート数nに達すると、ステップS23において設定された全ての生検エリアを探索したかどうか判断し、全ての生検エリアを探索したならば処理を終了し、未探索の生検エリアがある場合には、ステップS23において次の生検エリアの重心位置を抽出し、ステップS15に戻る。 20

【0039】

具体的には、図10に示すように気管支101の端部に生検エリア72が指定されると、生検エリア72の重心103が抽出される。

【0040】

そして、図11に示すように、この重心103を中心とする円を探索エリア104とし、探索エリア104内に気管支が位置するまで探索エリア104を拡大し、最初に探索エリア104内に気管支が位置した点を終点105とし、図12に示すように始点71とこの終点105とを結ぶ第1のルート候補106が決定され、該第1のルート候補106が未登録ならば第1の支援ルートとして登録を行う。このときのルート名は通過する分岐点名に基づき命名される。 30

【0041】

第1の支援ルートが決定されると、図13に示すように重心103を中心とする探索エリア104の半径を増加させ、探索エリア104を拡大し、次に探索エリア104内に気管支が位置した点を終点107とし、図14に示すように始点71とこの終点107とを結ぶ第2のルート候補108が決定され、該第2のルート候補108が未登録ならば第2の支援ルートとして登録を行う。図14においては第2のルート候補108が図12の第1の支援ルートと異なるので、第2のルート候補108が第2の支援ルートとなる。このときのルート名も通過する分岐点名に基づき命名される。

【0042】

本実施例では、ルート数が3なので、全く同様に、第2の支援ルートが決定されると、図15に示すように重心103を中心とする探索エリア104の半径をさらに増加させ、探索エリア104を拡大し、次に探索エリア104内に気管支が位置した点を終点109とし、図16に示すように始点71とこの終点109とを結ぶ第3のルート候補110が決定され、該第3のルート候補110が未登録ならば第3の支援ルートとして登録を行う。図16においては第3のルート候補110が第1及び第2の支援ルートと異なるので、第3のルート候補110が第3の支援ルートとなる。このときのルート名も通過する分岐点名に基づき命名される。

【0043】

このように指定したルートの数だけの支援ルートを設定できる。これらの処理が全ての 50

10

20

30

40

50

生検エリア 72 に対して実行されることになり、生検エリア 72 毎に指定したルート数分の支援ルートが設定される。

【0044】

次に、ルート設定部 14 のルート検証機能 14d による、設定された複数の支援ルートのうち、最適な支援ルートの選択について説明する。

【0045】

ルート設定部 14 のルート検証機能 14d は、入力装置 19 から検証開始信号が入力されると、図 17 に示すようなルート検証ウインドウ 200 をモニタ 6 に表示する。ルート検証ウインドウ 200 は、MPR 画像であるコロナル像 23a、アキシャル像 23b、サジタル像 23c と、VBS 画像を表示する VBS 画像表示エリア 23d と、設定された複数の支援ルートを指定するチェックボックス 201 と、VBS 画像表示エリア 23d に表示される VBS 画像を支援ルートに沿った動画として再生させる再生ボタン 202 とからなる。このルート検証ウインドウ 200 のコロナル像 23a、アキシャル像 23b、サジタル像 23c には設定された複数の、図 17 の場合 3 本の支援ルートが表示されている。

10

【0046】

入力装置 19 を操作して、例えばチェックボックス 201 で 3 本の支援ルートのうちの第 1 の支援ルートをチェックすると、図 18 に示すように、コロナル像 23a、アキシャル像 23b、サジタル像 23c 上の第 1 の支援ルートの始点位置にポインタ 210 がマークされ、このポインタ 210 が位置する第 1 の支援ルートの位置の VBS 画像が VBS 画像表示エリア 23d に表示される。なお、ポインタ 210 は第 1 の支援ルート上のみを移動可能となっており、ポインタ 210 の近傍には第 1 の支援ルートのポインタであることを示す文字データ「1」が併記されている。

20

【0047】

入力装置 19 を操作して、例えばコロナル像 23a 上でポインタ 210 を第 1 の支援ルートに沿って任意の位置に移動させると、図 19 に示すように VBS 画像表示エリア 23d に表示される VBS 画像が移動したポインタ 210 が位置する第 1 の支援ルートの位置での VBS 画像に変化する。なお、図 18 の VBS 画像から図 19 の VBS 画像へは、ポインタ 210 の移動に伴った VBS 画像の動画像として変遷する。

【0048】

また、例えば図 20 に示すように、第 1 の支援ルートの始点位置にポインタ 210 がマークされた状態で、再生ボタン 202 を入力装置 19 によりクリックすると、ポインタ 210 が始点位置より終点位置まで支援ルートに沿って移動し、VBS 画像が動画像として VBS 画像表示エリア 23d に表示されながら、最終的に図 21 に示すように VBS 画像表示エリア 23d に表示される VBS 画像が終点位置の VBS 画像となる。

30

【0049】

なお、ポインタ 210 は第 1 の支援ルートの任意の位置にマークされている場合に、再生ボタン 202 がクリックされると、該位置から終点位置まで支援ルートに沿って移動し、VBS 画像が動画像として VBS 画像表示エリア 23d に表示されながら、やはり最終的に図 21 に示すように VBS 画像表示エリア 23d に表示される VBS 画像が終点位置の VBS 画像となる。

40

【0050】

このようにすることで、第 1 の支援ルートでの VBS 画像を確認することができるので、該第 1 の支援ルートが支援に適したルートであるかどうかを検証することができる。

【0051】

これらの過程を第 2 の支援ルート及び第 3 の支援ルートに対しても適用することで支援に最も適したルートを検証・選択することができる。

【0052】

また、ルート検証ウインドウ 200 では、複数の支援ルートを同時に検証することができる。すなわち、図 22 に示すように、例えばチェックボックス 201 で 3 本の支援ルート全てをチェックすると、コロナル像 23a、アキシャル像 23b、サジタル像 23c 上

50



の支援ルートの始点位置にポインタ 2 1 0 がマークされるが、3 本の支援ルートの始点位置は同一なので、ポインタ 2 1 0 の表示は 1 つになる。このとき、ポインタ 2 1 0 の近傍には第 1 ないし第 3 の支援ルートのポインタであることを示す文字データ「1」、「2」、「3」が併記される。

【0053】

また、この図 2 2 のルート検証ウインドウ 2 0 0 では、V B S 画像表示エリア 2 3 d の代わりにそれぞれのルートの V B S 画像を表示するための 3 つの V B S 画像表示エリア 2 3 d 1 , V B S 画像表示エリア 2 3 d 2 , V B S 画像表示エリア 2 3 d 3 が設けられている。そして、V B S 画像表示エリア 2 3 d 1 , V B S 画像表示エリア 2 3 d 2 , V B S 画像表示エリア 2 3 d 3 には、それぞれのルート上のポインタ 2 1 0 が位置する V B S 画像が表示される。図 2 2 ではそれぞれのルート上のポインタ 2 1 0 が始点位置に位置するために、第 1 の挿入ルート用の V B S 画像表示エリア 2 3 d 1 , 第 2 の挿入ルート用の V B S 画像表示エリア 2 3 d 2 , 第 3 の挿入ルート用の V B S 画像表示エリア 2 3 d 3 に表示される V B S 画像は、皆同一で始点位置での V B S 画像が表示される。

10

【0054】

そして、この状態で、例えばポインタ 2 1 0 の近傍の文字データ「3」をクリックして、第 3 の挿入ルートに沿って移動させると、図 2 3 に示すように、第 3 の挿入ルート上に第 3 の挿入ルートのポインタ 2 1 0 にマークされると共に、V B S 画像表示エリア 2 3 d 3 には第 3 の挿入ルートのポインタ 2 1 0 が位置する V B S 画像が表示される。このとき V B S 画像表示エリア 2 3 d 1 , V B S 画像表示エリア 2 3 d 2 には、そのまま始点位置での V B S 画像が表示される。

20

【0055】

これらの文字データのクリック操作は、各挿入ルート上で可能であって、挿入ルートでこのような操作を行うことで、操作を行った挿入ルートに対応した V B S 画像表示エリアに、該挿入ルートのポインタ 2 1 0 が位置する V B S 画像が表示される。ポインタ 2 1 0 の移動に伴う V B S 画像は、上述したように動画として変遷する。

【0056】

また、図 2 4 に示すように、再生ボタン 2 0 2 をクリックすると、全ての挿入ルートに沿ってそれぞれのポインタ 2 1 0 が移動し、V B S 画像が動画像として第 1 の挿入ルート用の V B S 画像表示エリア 2 3 d 1 , 第 2 の挿入ルート用の V B S 画像表示エリア 2 3 d 2 , 第 3 の挿入ルート用の V B S 画像表示エリア 2 3 d 3 に表示されながら、最終的に図 2 1 に示すように第 1 の挿入ルート用の V B S 画像表示エリア 2 3 d 1 , 第 2 の挿入ルート用の V B S 画像表示エリア 2 3 d 2 , 第 3 の挿入ルート用の V B S 画像表示エリア 2 3 d 3 に表示される V B S 画像が終点位置の V B S 画像となる。

30

【0057】

図 2 5 に示すように、挿入ルートが 4 本の場合には、第 4 の挿入ルート用の V B S 画像表示エリア 2 3 d 4 が表示されるが、その際の作用は図 2 2 ないし図 2 4 と同様になる。

【0058】

また、挿入ルートが 5 本以上の場合には、同時に V B S 画像を表示すると、表示した V B S 画像が小さくなりすぎるため、図 2 6 に示すように、V B S 表示フレーム 2 2 0 をルート検証ウインドウ 2 0 0 に表示する。

40

【0059】

この V B S 表示フレーム 2 2 0 は、図 2 7 に示すように、例えば 6 つの支援ルート内の任意の支援ルートを指定するチェックボックス 2 2 1 と、チェックボックス 2 2 1 で選択した支援ルートが 4 つ以下の場合の V B S 画像を表示する V B S 画像表示エリアからなる V B S 画像表示部 2 2 2 とからなる。例えばチェックボックス 2 2 1 において、第 1 の支援ルート、第 3 の支援ルート、第 4 の支援ルート、第 6 の支援ルートが選択されると、V B S 画像表示部 2 2 2 の V B S 画像表示エリアの左上に支援ルートの番号が表記され、この V B S 画像表示エリアに各支援ルート上のポインタ 2 1 0 の位置する V B S 画像が表示される。V B S 画像の表示方法は上述した図 2 2 ないし図 2 4 と同様である。

50

## 【 0 0 6 0 】

また、チェックボックス 2 2 1 により、例えば 6 本全ての支援ルートが選択されると、図 2 8 及び図 2 9 に示すように、V B S 画像表示部 2 2 2 にスクロールバー 2 2 3 が表示される。V B S 画像表示部 2 2 2 に表示される V B S 画像表示エリアは 4 つに限定されるが、スクロールバー 2 2 3 を操作することにより、順次 6 つの V B S 画像表示エリアの V B S 画像を確認できる。図 2 8 は第 1 ないし第 4 の挿入ルート上の V B S 画像が表示可能な状態を示し、図 2 9 は第 3 ないし第 6 の挿入ルート上の V B S 画像が表示可能な状態を示している。

## 【 0 0 6 1 】

なお、チェックボックス 2 2 1 の代わりに、図 3 0 に示すように、入力装置 1 9 を操作することで、V B S 表示フレーム 2 2 0 上にポップアップウインドウ 2 2 4 を表示させ、ポップアップウインドウ 2 2 4 上で挿入ルートを選択させるようにしてもよく、その際は選択数を 4 つ以下に限定することで、表示する V B S 画像のサイズを確認可能な大きさにすることが可能となる。

## 【 0 0 6 2 】

また、本実施例のルート設定部 1 4 のルート検証機能 1 4 d では、入力装置 1 9 からルート表示変更信号が入力されると、図 3 1 に示すようなルート検証ウインドウ 2 0 0 をモニタ 6 に表示する。

## 【 0 0 6 3 】

ルート検証機能 1 4 d は、図 3 2 に示すように C T 画像データに基づく気管支の 3 次元画像 3 0 0 を細線化することで、気管支の細線化モデル画像 3 0 1 を生成し、図 3 1 のルート検証ウインドウ 2 0 0 では、コロナル像 2 3 a、アキシャル像 2 3 b、サジタル像 2 3 c の代わりに、細線化モデル画像 3 0 1 を 3 D 画像表示エリア 3 1 0 に表示することができる。

## 【 0 0 6 4 】

この 3 D 画像表示エリア 3 1 0 の下段には細線化モデル画像 3 0 1 を C 軸回りに回転させるための左回転ボタン 3 1 1 と、右回転ボタン 3 1 2 とが設けられており、その他は図 1 7 と同じである。

## 【 0 0 6 5 】

図 3 3 に示すように、例えばチェックボックス 2 0 1 で第 1 の挿入ルートを選択すると、細線化モデル画像 3 0 1 上の始点位置にポインタ 2 1 0 がマークされ、V B S 画像表示エリア 2 3 d には始点位置での第 1 の挿入ルートの V B S 画像が表示される。

## 【 0 0 6 6 】

このとき、回転ボタン 3 1 1 あるいは右回転ボタン 3 1 2 をクリックすると、クリックに対応した時間だけ細線化モデル画像 3 0 1 が C 軸回りに左あるいは右に回転する。V B S 画像表示エリア 2 3 d の V B S 画像は固定された始点からの画像であるので、細線化モデル画像 3 0 1 が C 軸回りに回転すると、その回転に同期して V B S 画像が回転される。これにより V B S 画像を気管支管内で任意に回転させて V B S 画像を確認することができる。

## 【 0 0 6 7 】

また、図 3 4 に示すように、細線化モデル画像 3 0 1 上のポインタ 2 1 0 を任意の挿入ルート上の位置に移動させることができ、この場合上述したように、V B S 画像が動画として変遷しながらポインタ 2 1 0 が位置する挿入ルートの V B S 画像を V B S 画像表示エリア 2 3 d に表示する。

## 【 0 0 6 8 】

同様に、再生ボタン 2 0 2 をクリックすることで、例えば図 3 5 のように始点位置にポインタ 2 1 0 が位置した状態から、図 3 6 に示すような終点位置にポインタ 2 1 0 が位置した状態に移動し、その際にこのポインタ 2 1 0 の移動に連動して、V B S 画像を V B S 画像表示エリア 2 3 d に V B S 画像が動画として表示される。

## 【 0 0 6 9 】

10

20

30

40

50

さらに、図 37 のように、例えばチェックボックス 201 で 3 つの挿入ルートを選択すると、細線化モデル画像 301 上にそれぞれのポインタ 210 が表示される。なお、VBS 画像の表示は、MPR 画像にて挿入ルート上でポインタ 210 等を実行した際と同様であって、4 本の挿入ルートまでは、図 37 の形式のルート検証ウインドウ 200 が用いられる。

#### 【0070】

挿入ルート 5 本以上になると、図 38 に示すように、ルート検証ウインドウ 200 には VBS 表示フレーム 220 が表示されるが、この VBS 表示フレーム 220 については上述したので、説明は省略する。

#### 【0071】

このように仮想画像検証機能 14d により選択された最適な支援ルートにおける挿入支援装置 5 による挿入支援下での気管支内視鏡検査を開始すると、モニタ 7 に図 39 に示すような挿入支援画面 51 を表示する。なお、モニタ 6 にもモニタ 7 と同様な挿入支援画面 51 が表示される。

#### 【0072】

この挿入支援画面 51 は、気管支内視鏡装置 3 からのライブ画像を表示する内視鏡ライブ画像表示エリア 52 と、VBS 画像 53a を表示する VBS 画像表示エリア 53 と、ルートの全ての分岐点での VBS 画像 53a を縮小して分岐サムネイル VBS 画像 54(a) ~ 54(j) として表示する分岐サムネイル VBS 画像エリア 54 とからなり、ライブ画像が位置する分岐点に対応した仮想画像である VBS 画像 53a が VBS 画像表示エリア 53 に表示される。

#### 【0073】

ここで、VBS 画像表示エリア 53 に表示される VBS 画像 53a と同じ分岐サムネイル VBS 画像の枠が太枠あるいはカラー表示され、他の分岐サムネイル VBS 画像と識別可能となっており、術者は VBS 画像表示エリア 53 に表示される VBS 画像がどの分岐の画像かを容易に認識できるようになっている。

#### 【実施例 2】

#### 【0074】

図 40 ないし図 44 は本発明の実施例 2 に係わり、図 40 はルート検証機能によるルート設定シミュレーション処理の流れを示すフローチャート、図 41 は図 40 のルート設定シミュレーション処理を説明する第 1 の図、図 42 は図 40 のルート設定シミュレーション処理を説明する第 2 の図、図 43 は図 40 のルート設定シミュレーション処理を説明する第 3 の図、図 44 は図 40 のルート設定シミュレーション処理を説明する第 4 の図である。

#### 【0075】

実施例 2 は、実施例 1 とほとんど同じであるので、異なる点のみ説明し、同一の構成には同じ符号をつけ説明は省略する。

#### 【0076】

実施例 2 のルート設定部 14 のルート検証機能 14d は、ルート設定シミュレーション機能を有しており、該ルート設定シミュレーション機能は、ルート設定終了後に、対象となる患者の気管支の構造と、過去の気管支構造データの類似性を比較し、気管支構造が所定の類似度以上に類似した気管支構造データが CT 画像データ格納部 12 に存在し、かつ終点位置が類似した挿入支援時の挿入支援画面 51 上での操作データが VBS 画像格納部 16 に存在する際に、その旨を表示し、該気管支構造データ及び操作データを用いた挿入支援のシミュレーションを行うことを可能とし、術者に対して設定したルートの検証をより適切に実施することを可能とする。

#### 【0077】

具体的には、図 40 に示すように、ルート検証機能 14d は、ステップ S101 にて CT 画像データ格納部 12 に格納されている対象となる患者の気管支構造を分析し、ステップ S102 にて CT 画像データ格納部 12 上に構築されている過去の気管支構造データが

10

20

30

40

50

らなるデータベースより類似構造の気管支構造データを検索する。

【0078】

そして、ステップS103にてルート検証機能14dは、対象となる患者の気管支構造データに所定の類似度以上に類似する過去の気管支構造データが存在するかどうか判断し、存在する場合は、ステップS104にて所定の類似度以上のに一致するルート範囲を表示する。表示方法としては、例えば、

- (1) 図41に示すようなMPR画像上
- (2) 図42に示すような細線化モデル画像上
- (3) 図43に示すようなボリュームデータ画像上

等の各画像上でのルート範囲表示によりなされる。

10

【0079】

なお、図41ないし図43における各画像上では、終点範囲1000に至るまでのルート上で一致するルート範囲1001と一致しないルート範囲1002を色分けして表示する。

【0080】

そして、ステップS105にて表示されたルートに対して過去の気管支構造データに基づくVBS画像によるシミュレーションを実施するかどうか判断し、シミュレーションを実施すると、ステップS106にて図44に示すようなVBS画像のように、一致するルート範囲での対象となる患者のVBS画像と過去のVBS画像の比較表示によるシミュレーションが実施され、ステップS107にて過去の気管支構造データがシミュレーション対象データとしてCT画像データ格納部12のデータベースに登録され処理を終了する。

20

【0081】

なお、図44では、対象となる患者（今のデータ）のVBS画像を表示する第1VBS画像表示エリア1010と、類似する（過去データ）のVBS画像を表示する第2VBS画像表示エリア1011と、これらVBS画像の表示フレームを指定するためのスライダー1012とからなる画面により表示される。

【0082】

本発明は、上述した実施例に限定されるものではなく、本発明の要旨を変えない範囲において、種々の変更、改変等が可能である。

30

【図面の簡単な説明】

【0083】

【図1】本発明の実施例1に係る気管支挿入支援システムの構成を示す構成図

【図2】図1のルート設定部の機能構成を示すブロック図

【図3】図1の挿入支援装置による挿入支援準備処理の流れを示すフローチャート

【図4】図3の処理で展開されるルート設定画面を示す第1の図

【図5】図3の処理で展開されるルート設定画面を示す第2の図

【図6】図3の処理で展開されるルート設定画面を示す第3の図

【図7】図3の処理で展開されるルート設定画面を示す第4の図

【図8】図3の処理で展開されるルート設定画面を示す第4の図

40

【図9】図9は図3のルート設定処理の流れを示すフローチャート

【図10】図9の処理を説明する第1の図

【図11】図9の処理を説明する第2の図

【図12】図9の処理で展開されるルート設定画面を示す第1の図

【図13】図9の処理を説明する第3の図

【図14】図9の処理で展開されるルート設定画面を示す第2の図

【図15】図9の処理を説明する第4の図

【図16】図9の処理で展開されるルート設定画面を示す第3の図

【図17】図2のルート設定部のルート検証機能が生成するMPR画像によるルート検証ウィンドウを示す図

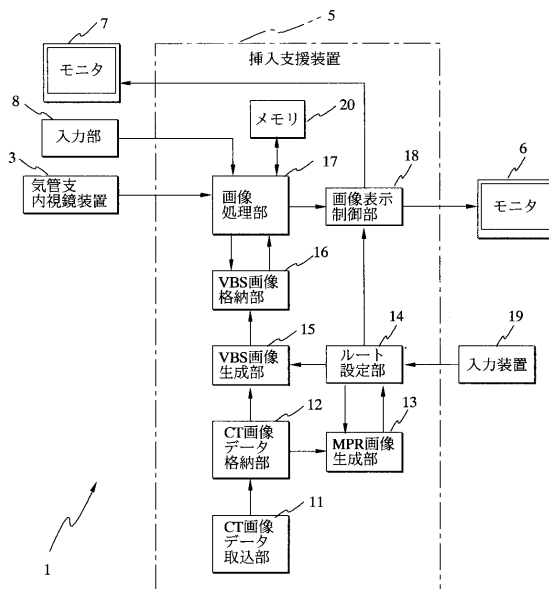
50

【図 1 8】図 1 7 のルート検証ウインドウの作用を説明する第 1 の図	
【図 1 9】図 1 7 のルート検証ウインドウの作用を説明する第 2 の図	
【図 2 0】図 1 7 のルート検証ウインドウの作用を説明する第 3 の図	
【図 2 1】図 1 7 のルート検証ウインドウの作用を説明する第 4 の図	
【図 2 2】図 1 7 のルート検証ウインドウの作用を説明する第 5 の図	
【図 2 3】図 1 7 のルート検証ウインドウの作用を説明する第 6 の図	
【図 2 4】図 1 7 のルート検証ウインドウの作用を説明する第 7 の図	
【図 2 5】図 1 7 のルート検証ウインドウの作用を説明する第 8 の図	
【図 2 6】図 1 7 のルート検証ウインドウの作用を説明する第 9 の図	
【図 2 7】図 2 6 の V B S 表示フレームを説明する第 1 の図	10
【図 2 8】図 2 6 の V B S 表示フレームを説明する第 2 の図	
【図 2 9】図 2 6 の V B S 表示フレームを説明する第 3 の図	
【図 3 0】図 2 6 の V B S 表示フレームの変形例を説明する図	
【図 3 1】図 2 のルート設定部のルート検証機能が生成する細線化モデル画像によるルート検証ウインドウを示す図	
【図 3 2】図 3 1 の細線化モデル画像を説明する図	
【図 3 3】図 3 1 のルート検証ウインドウの作用を説明する第 1 の図	
【図 3 4】図 3 1 のルート検証ウインドウの作用を説明する第 2 の図	
【図 3 5】図 3 1 のルート検証ウインドウの作用を説明する第 3 の図	
【図 3 6】図 3 1 のルート検証ウインドウの作用を説明する第 4 の図	20
【図 3 7】図 3 1 のルート検証ウインドウの作用を説明する第 5 の図	
【図 3 8】図 3 1 のルート検証ウインドウの作用を説明する第 6 の図	
【図 3 9】図 2 の処理で展開される挿入支援画面を示す図	
【図 4 0】本発明の実施例 2 に係るルート検証機能によるルート設定シミュレーション処理の流れを示すフローチャート	
【図 4 1】図 4 0 のルート設定シミュレーション処理を説明する第 1 の図	
【図 4 2】図 4 0 のルート設定シミュレーション処理を説明する第 2 の図	
【図 4 3】図 4 0 のルート設定シミュレーション処理を説明する第 3 の図	
【図 4 4】図 4 0 のルート設定シミュレーション処理を説明する第 4 の図	
【符号の説明】	30
【 0 0 8 4 】	
1 ... 気管支挿入支援システム	
3 ... 気管支内視鏡装置	
5 ... 挿入支援装置	
6 , 7 ... モニタ	
8 ... 入力部	
1 1 ... C T 画像データ取り込み部	
1 2 ... C T 画像データ格納部	
1 3 ... M P R 画像生成部	
1 4 ... ルート設定部	40
1 4 a ... ルート始点設定機能	
1 4 b ... 関心領域設定機能	
1 4 c ... ルート抽出機能	
1 4 d ... ルート検証機能	
1 5 ... V B S 画像生成部	
1 6 ... V B S 画像格納部	
1 7 ... 画像処理部	
1 8 ... 画像表示制御部	
1 9 ... 入力装置	
2 1 ... ルート設定画面	50

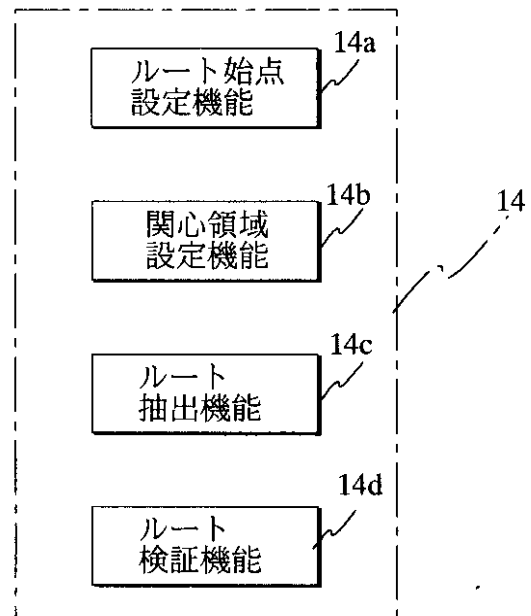
- 2 3 a ... コロナル 像
- 2 3 b ... アキシャル 像
- 2 3 c ... サジタル 像
- 2 3 d ... V B S 画像表示エリア
- 2 0 0 ... ルート検証ウインドウ
- 2 0 1 ... チェックボックス
- 2 0 2 ... 再生ボタン
- 2 1 0 ... ポインタ

代理人 弁理士 伊藤 進

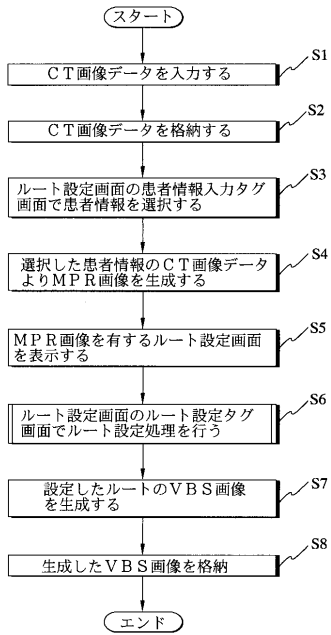
【図 1】



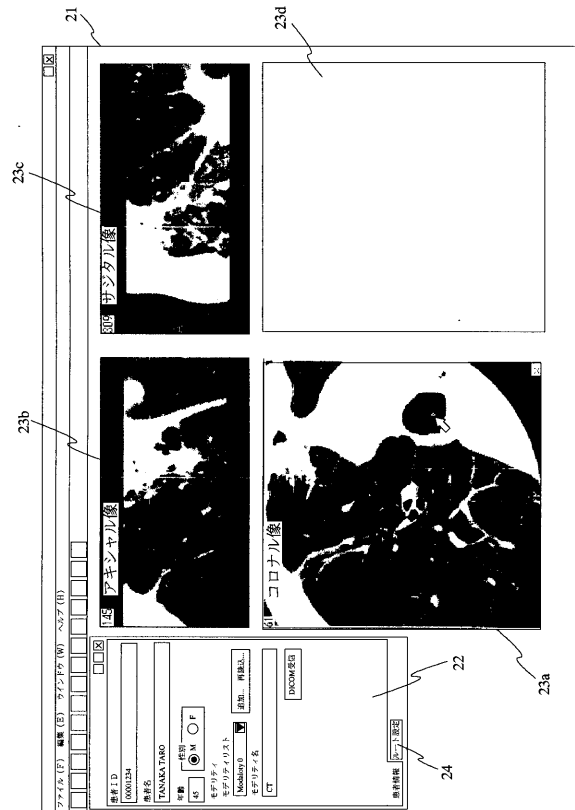
【図 2】



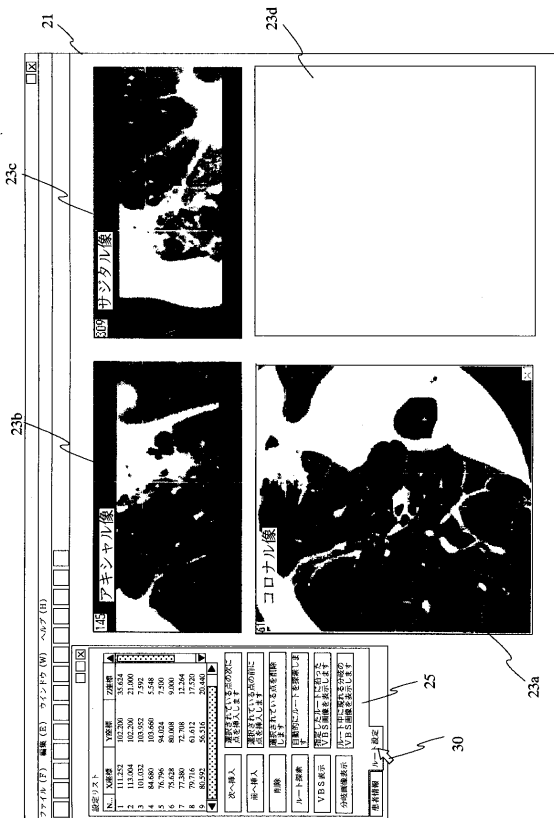
【図 3】



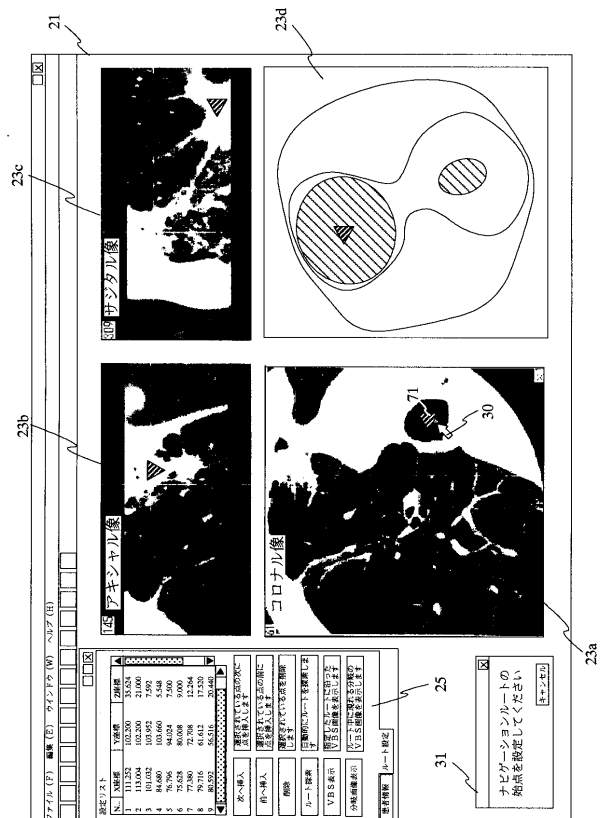
【図 4】



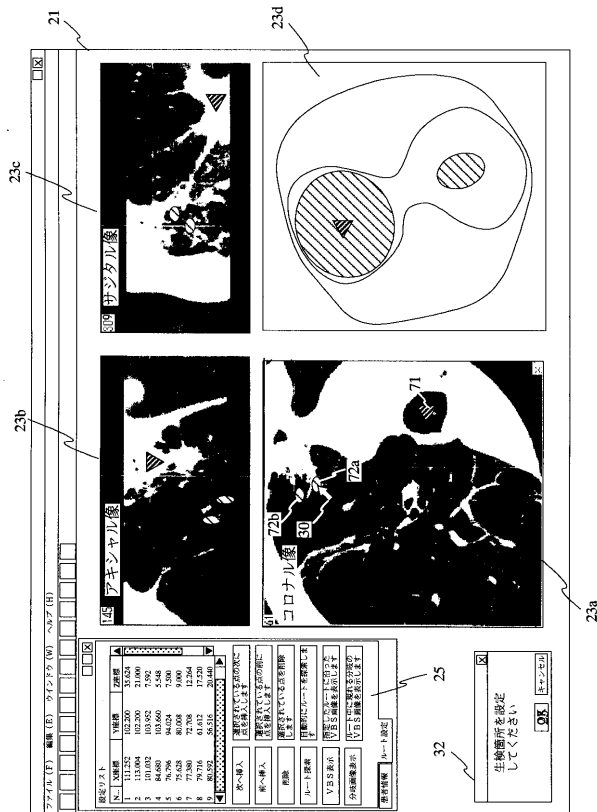
【図 5】



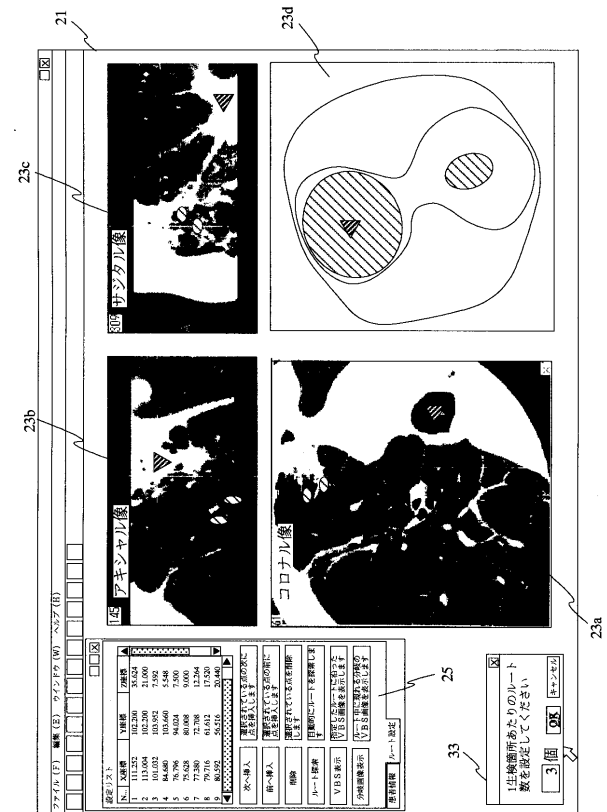
【図 6】



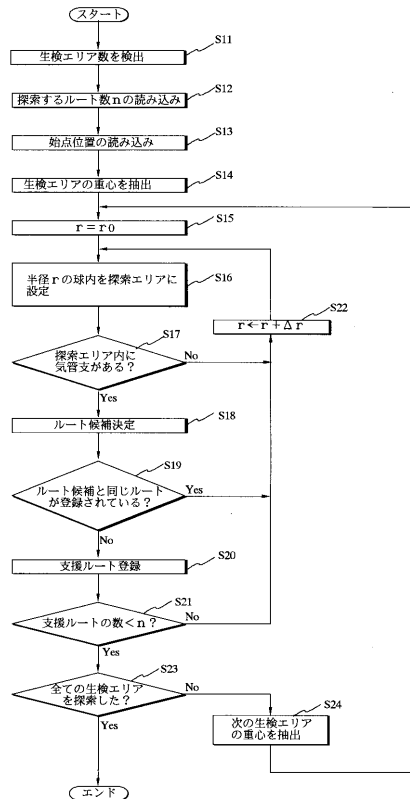
【図 7】



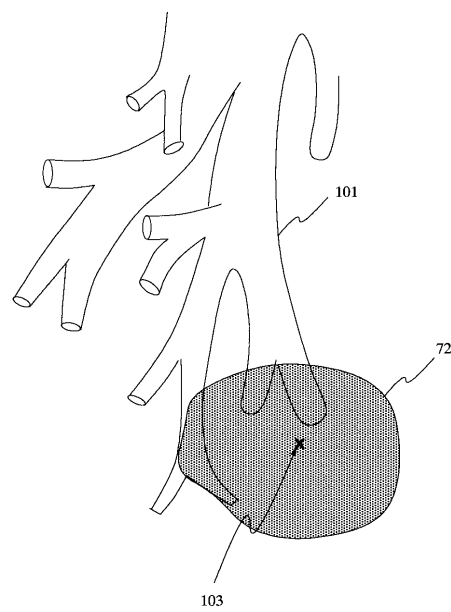
【図 8】



【図 9】

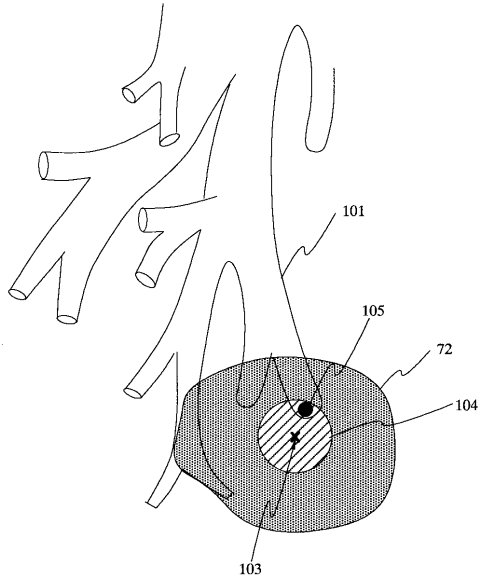


【図 10】

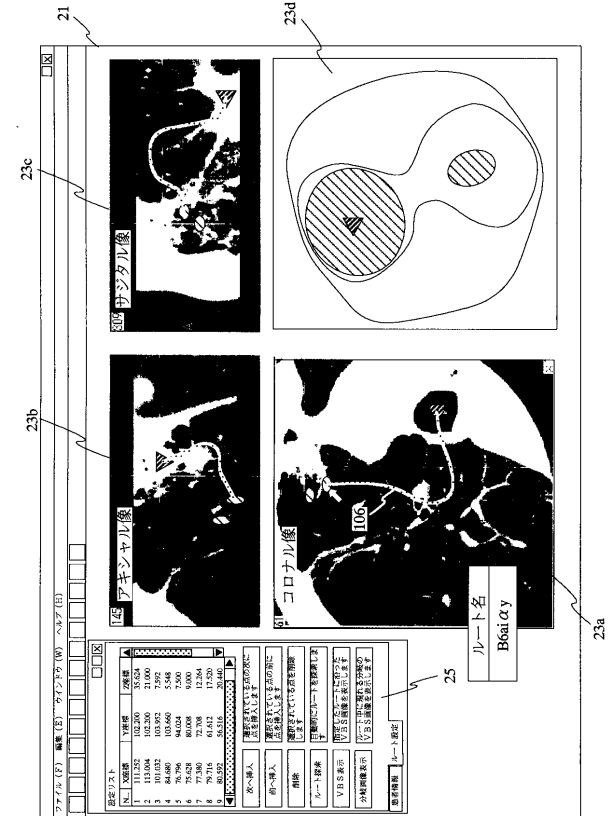




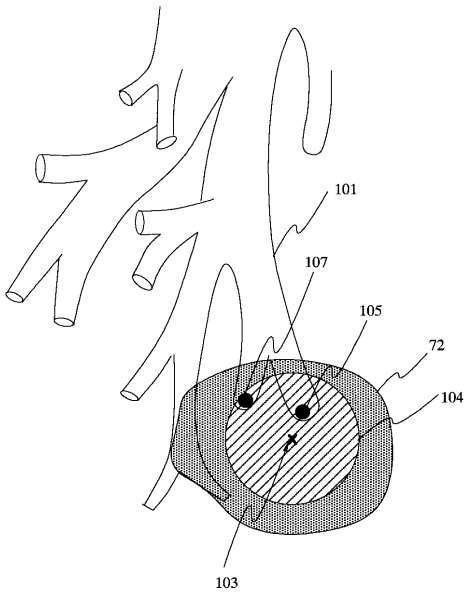
【図 1 1】



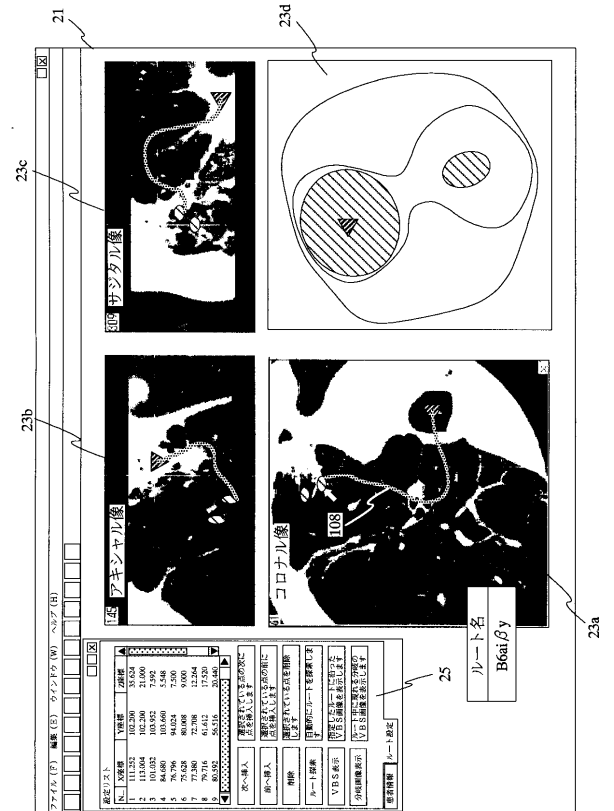
【図 1 2】



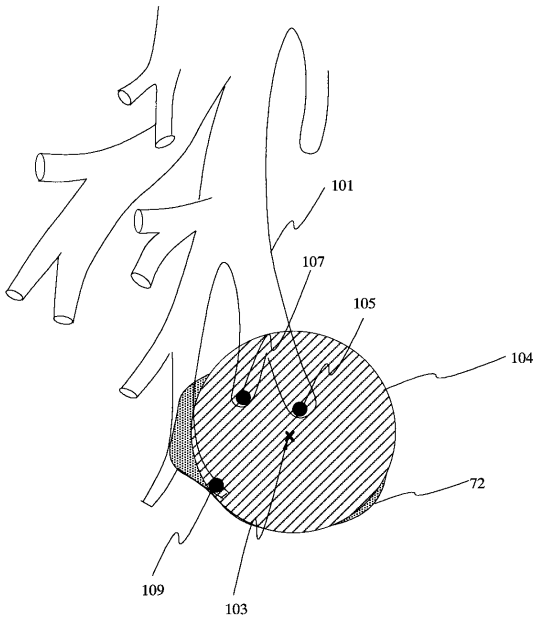
【図 1 3】



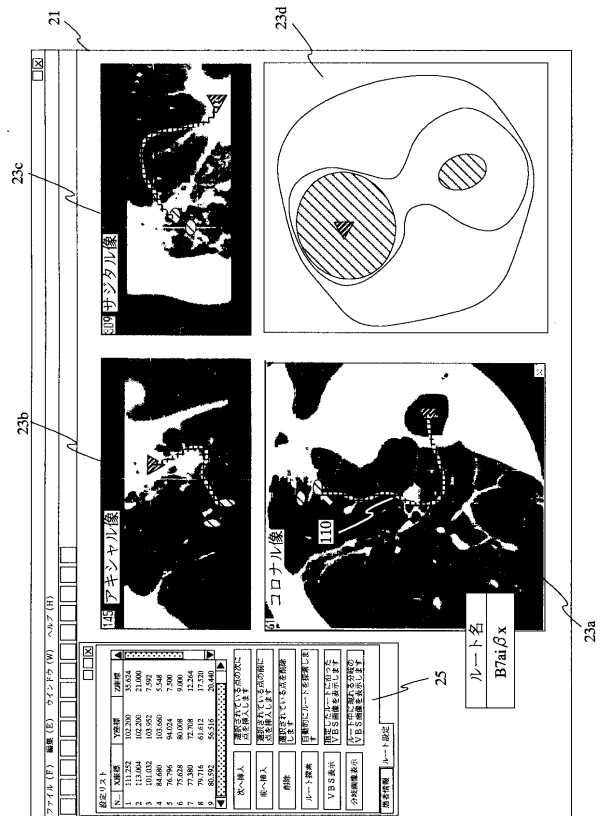
【図 1 4】



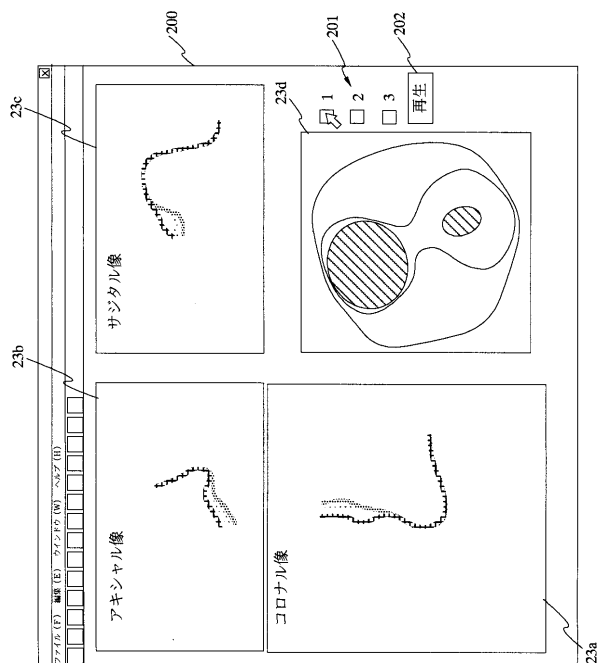
【 図 1 5 】



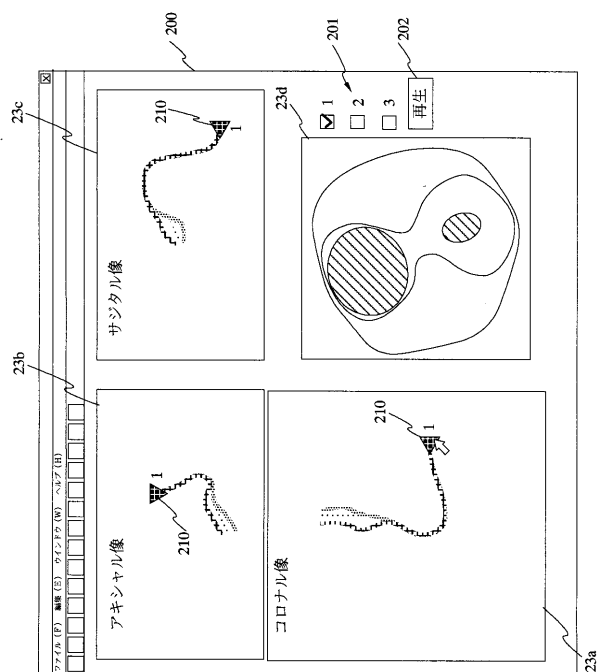
【 図 1 6 】



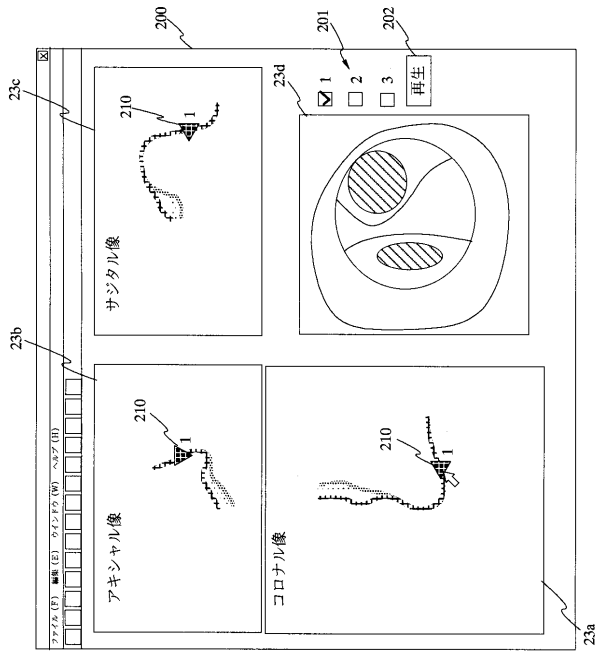
【 図 1 7 】



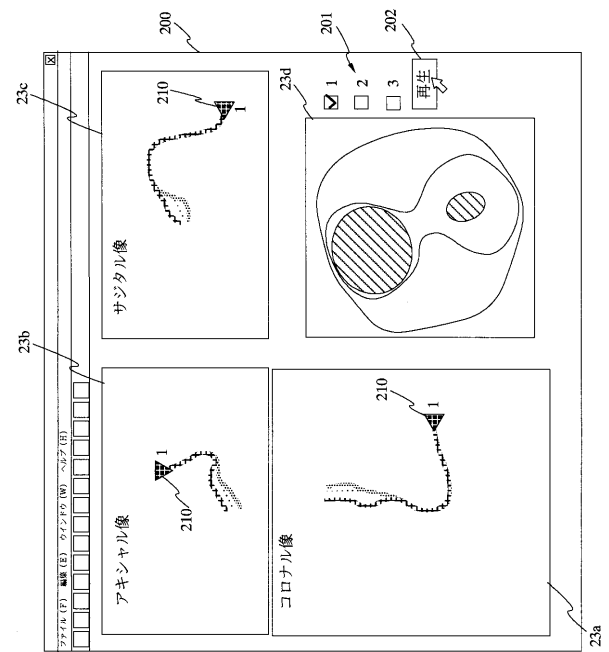
【 図 1 8 】



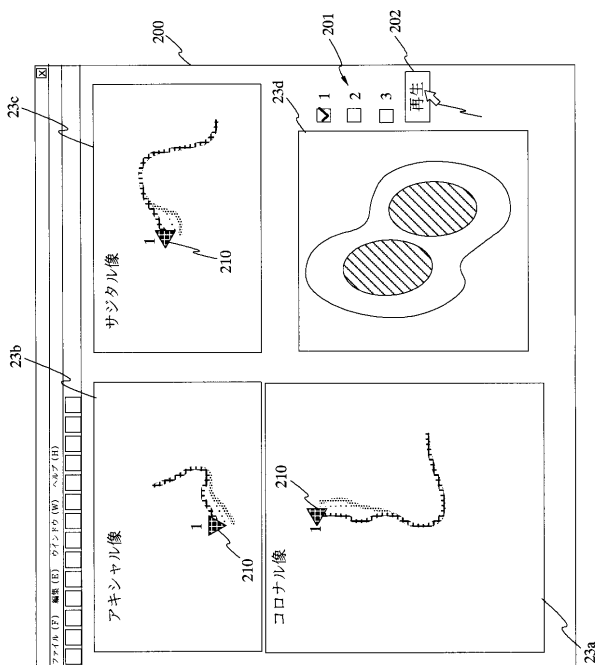
【 図 1 9 】



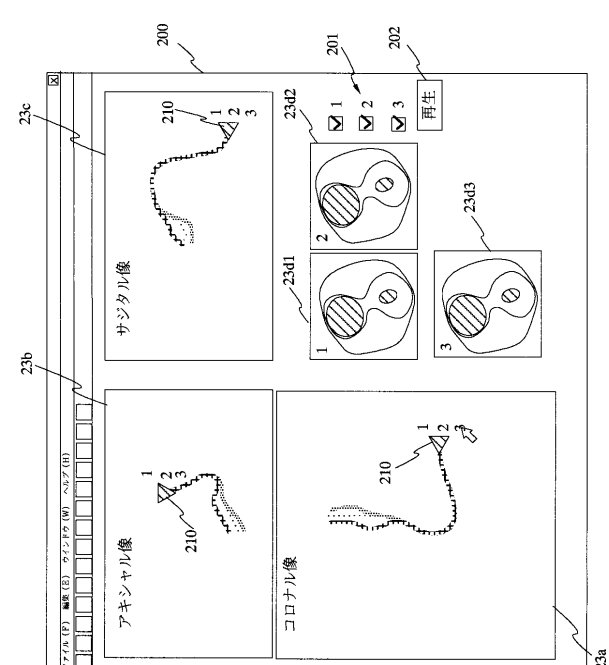
【 図 2 0 】



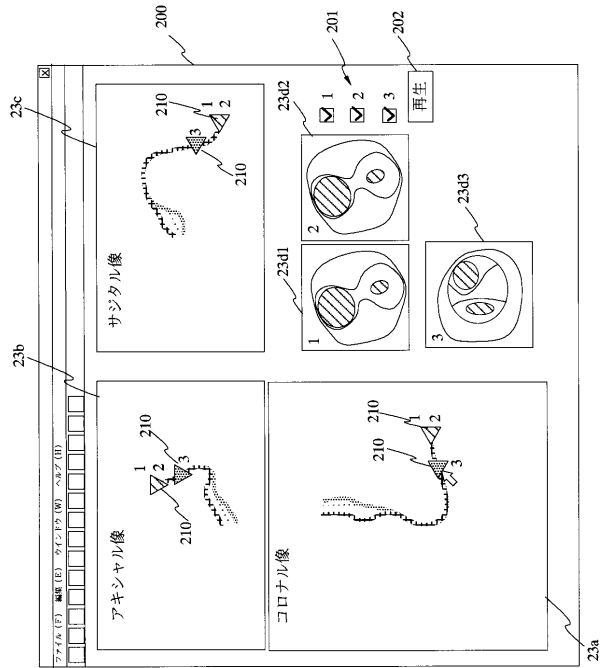
【 図 2 1 】



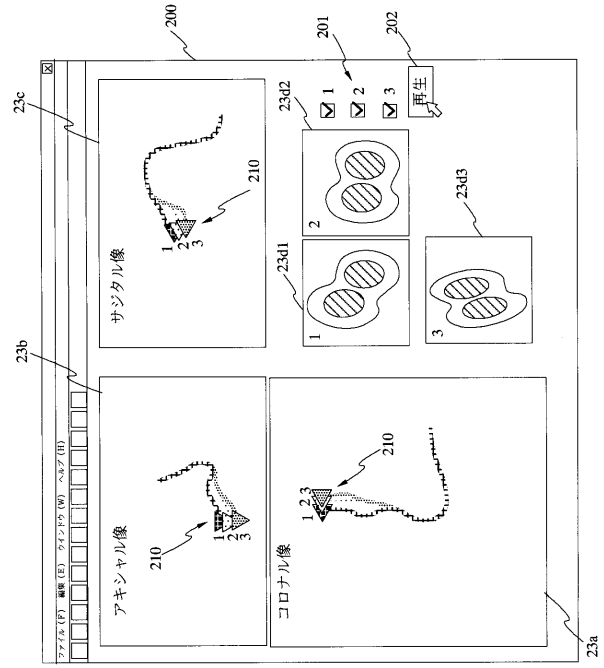
【 ㊦ 2 2 】



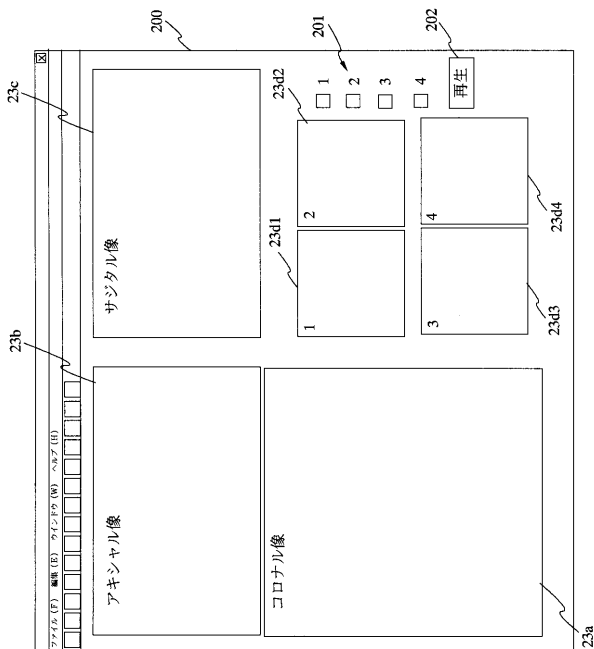
【図 23】



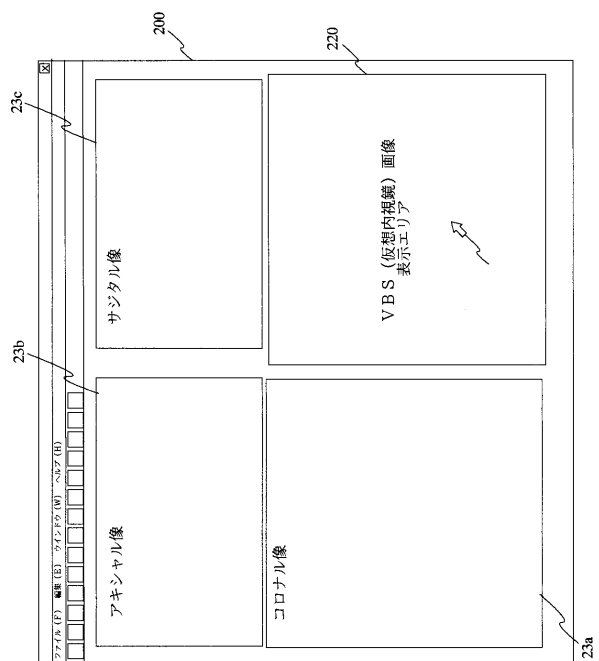
【図 24】



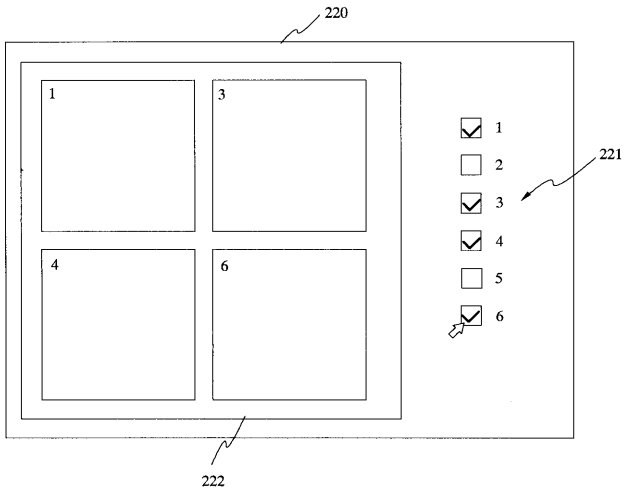
【図 25】



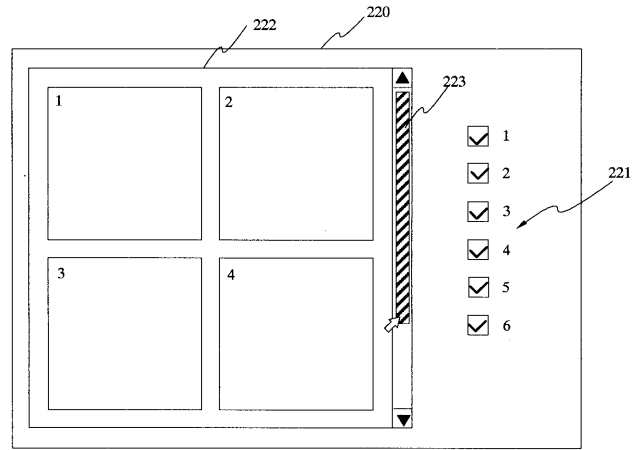
【図 26】



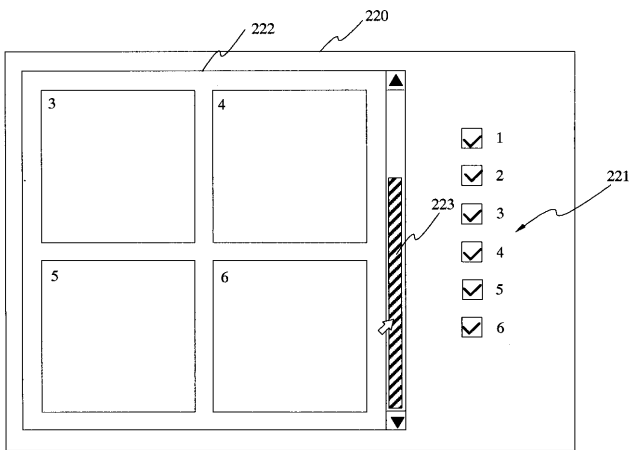
【図 27】



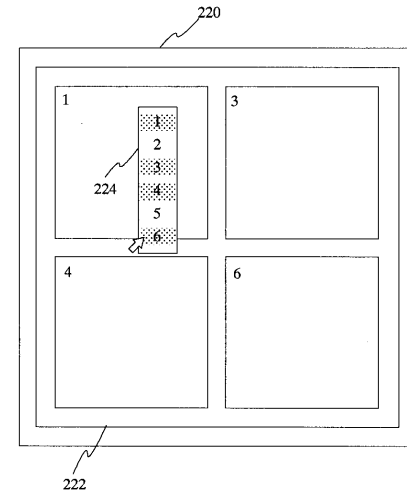
【図 28】



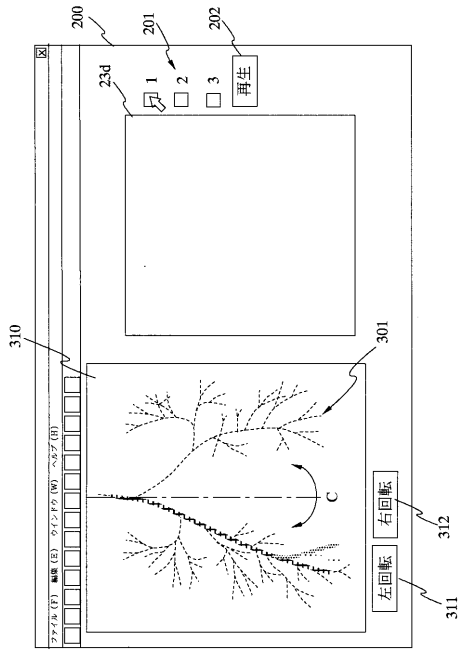
【図 29】



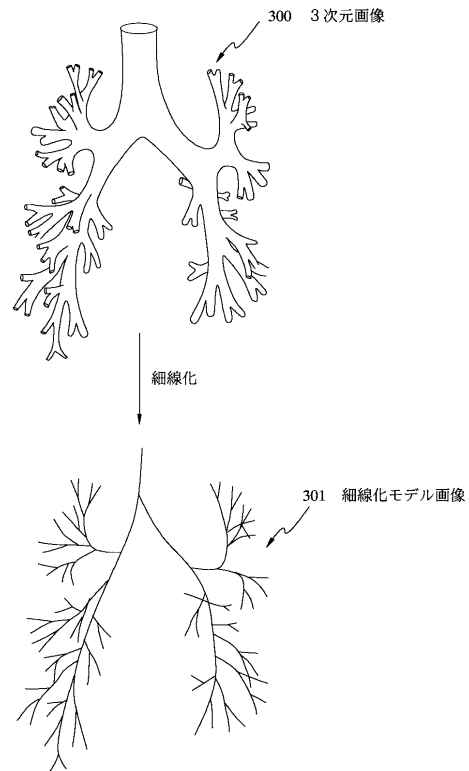
【図 30】



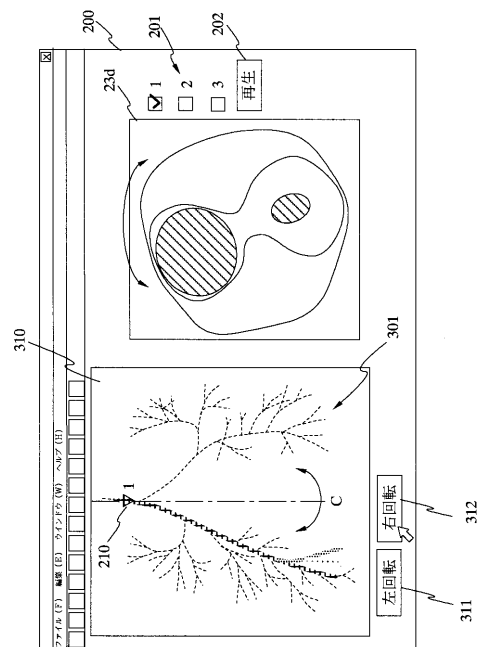
【図 3 1】



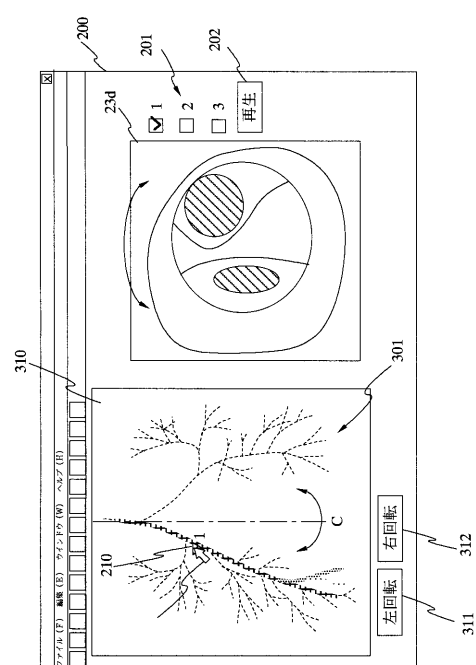
【図 3 2】



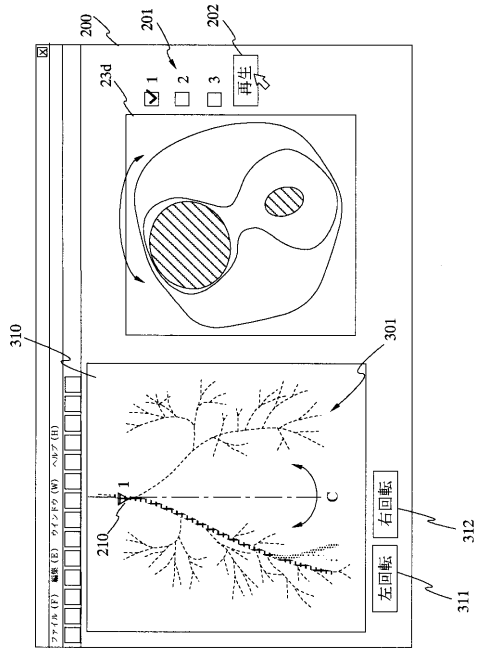
【図 3 3】



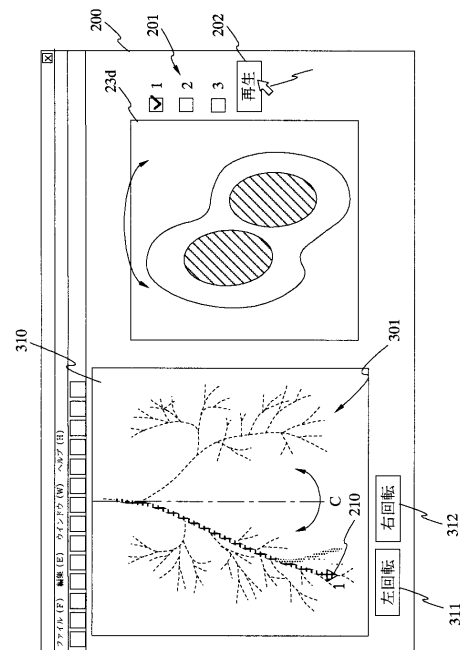
【図 3 4】



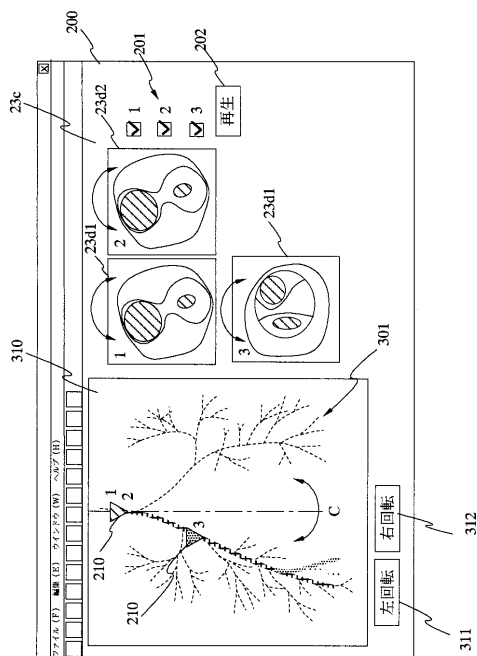
【図 35】



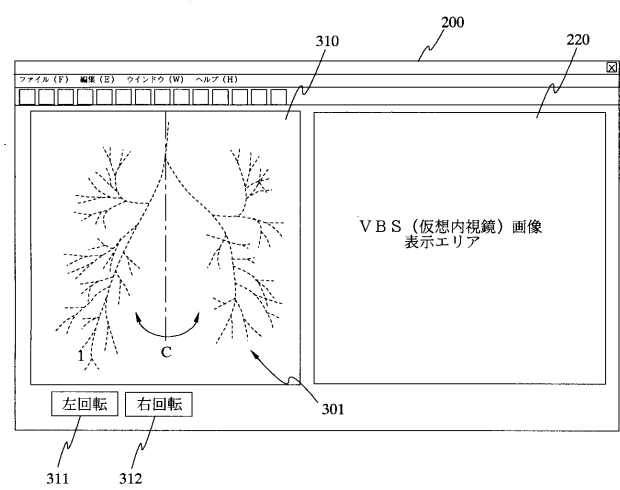
【図 36】



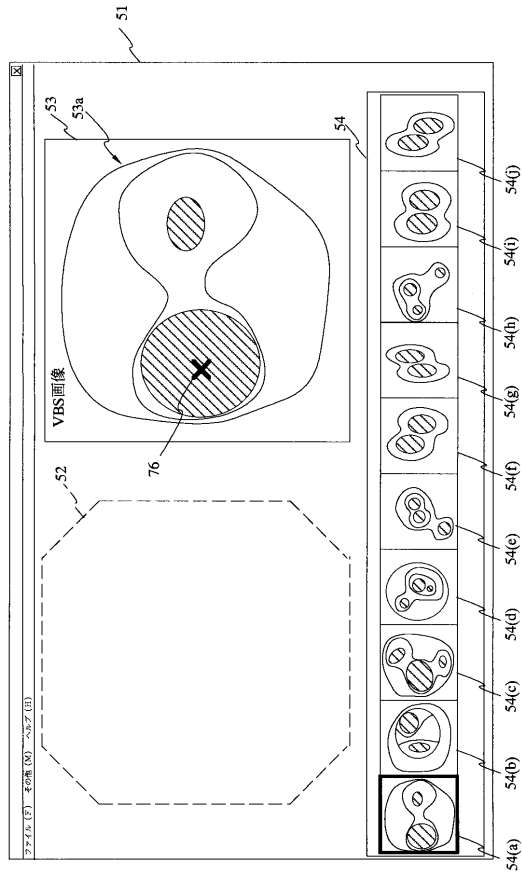
【図 37】



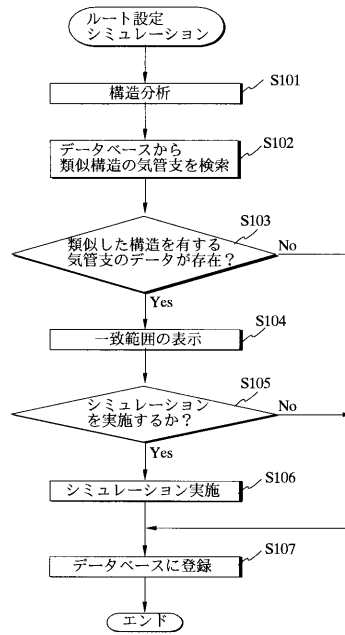
【図 38】



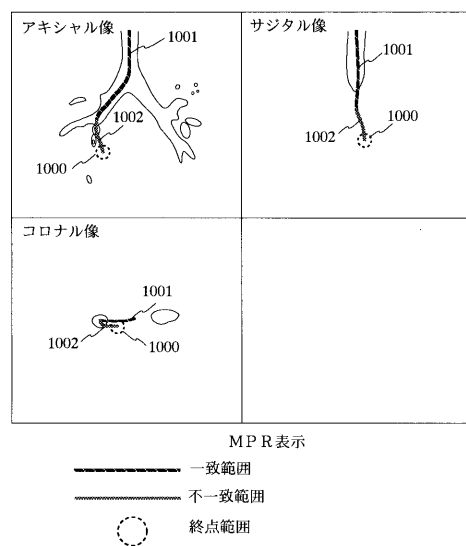
【図 39】



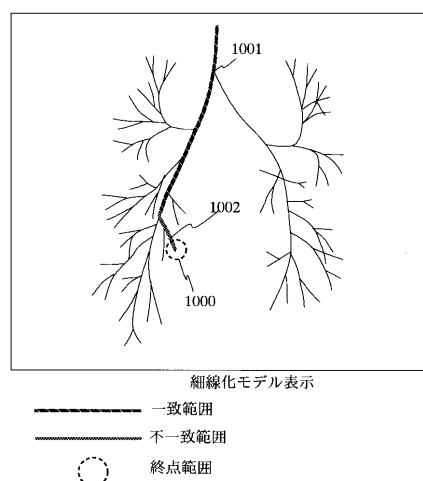
【図 40】



【図 41】

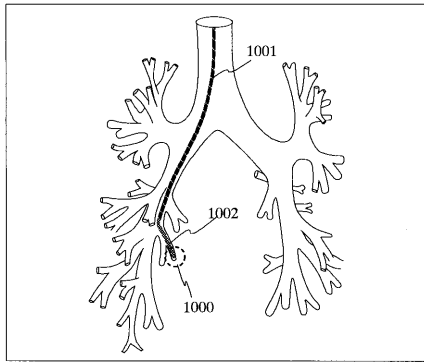


【図 42】





【図 4 3】



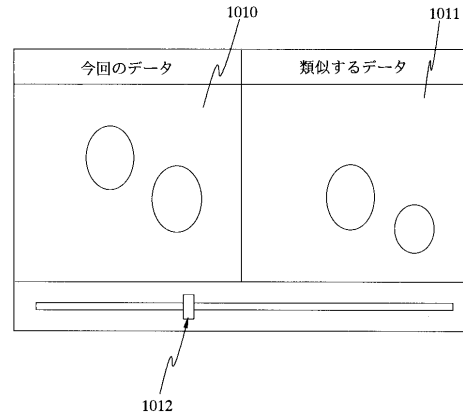
ボリュームデータ表示

一致範囲

不一致範囲

終点範囲

【図 4 4】



专利名称(译)	插入支持系统		
公开(公告)号	<a href="#">JP2005137455A</a>	公开(公告)日	2005-06-02
申请号	JP2003374929	申请日	2003-11-04
[标]申请(专利权)人(译)	奥林巴斯株式会社		
申请(专利权)人(译)	奥林巴斯公司		
[标]发明人	秋本俊也 大西順一		
发明人	秋本 俊也 大西 順一		
IPC分类号	A61B1/00 A61B1/267 A61B6/03		
CPC分类号	A61B1/00009 A61B10/02 A61B34/10 A61B34/25 A61B2034/105 A61B2034/2065 A61B2034/301		
FI分类号	A61B1/00.320.A A61B6/03.360.G A61B1/00.320.Z A61B1/01 A61B1/045.620 A61B1/045.623 A61B1/267		
F-TERM分类号	4C061/AA07 4C061/CC06 4C061/JJ19 4C061/NN03 4C061/NN05 4C061/SS21 4C061/UU08 4C061/WW10 4C061/WW13 4C061/WW14 4C093/BA10 4C093/DA03 4C093/FF35 4C093/FF42 4C093/FH04 4C161/AA07 4C161/CC06 4C161/JJ08 4C161/JJ10 4C161/JJ19 4C161/NN03 4C161/NN05 4C161/SS21 4C161/UU08 4C161/WW10 4C161/WW13 4C161/WW14 4C161/YY07 4C161/YY12		
代理人(译)	伊藤 进		
其他公开文献	JP3847744B2		
外部链接	<a href="#">Espacenet</a>		

#### 摘要(译)

要解决的问题：在多个插入路径中执行插入支持时，确定最佳插入路径。 解决方案：路线设置单元14包括：路线设置点设置功能14a，用于设置支气管插入的插入起点；关注区域设置功能14b，用于设置作为支气管插入的插入终点的关注区域；以及插入起点到插入终点。 提供了用于提取所插入的插入路径的路径提取功能14c和用于验证所提取的插入路径的路径验证功能14d。 [选择图]图2

