

【公報種別】 特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載
 【部門区分】 第 1 部門第 2 区分
 【発行日】 平成 18 年 10 月 5 日 (2006.10.5)

【公開番号】 特開 2000-139899(P2000-139899A)
 【公開日】 平成 12 年 5 月 23 日 (2000.5.23)
 【出願番号】 特願 平 11-236349
 【国際特許分類】
A 6 1 B 6/03 (2006.01)
 【F I】
 A 6 1 B 6/03 3 5 0 R

【手続補正書】
 【提出日】 平成 18 年 8 月 15 日 (2006.8.15)
 【手続補正 1】
 【補正対象書類名】 明細書
 【補正対象項目名】 特許請求の範囲
 【補正方法】 変更
 【補正の内容】
 【特許請求の範囲】

【請求項 1】 検出器アレイ及び前記検出器アレイに向けて X 線ビームを放射するための X 線源を含むイメージング装置において偵察画像を作成するための方法であって、被検体を走査する工程、走査された被検体の投影データを収集する工程、及び前記投影データを z 軸方向に位置合せする工程を含むことを特徴とする方法。

【請求項 2】 前記検出器アレイが z 軸に沿って変位した少なくとも 2 列の検出器セルを含む場合において、前記遅れ係数が $D_{VIEW} = \text{round}[(|Z_{1A} - Z_{1B}| \cdot \text{ISO} \cdot F_{VIEW}) / V_{TABLE}]$ によって表わされ、式中、 $|Z_{1A} - Z_{1B}| \cdot \text{ISO}$ は検出器のアイソセンタにおける第 1 の検出器列 (1A) と第 2 の検出器列 (1B) との間の距離、 V_{TABLE} は検査台速度、 F_{VIEW} は収集されるビューの数、そして D_{VIEW} は未圧縮ビューの数で表わされた遅れ係数である請求項 1 記載の方法。

【請求項 3】 前記ビューの位置狂いが
 【数 1】

$$\delta Z = \max\left(\frac{|D_{VIEW} \cdot \text{row} - \text{round}(D_{VIEW} \cdot \text{row})| \cdot V_{TABLE}}{F_{VIEW}} \text{ row} = 1, 2, 3\right).$$

によって表わされる請求項 2 記載の方法。

【請求項 4】 前記ビュー圧縮が $N_C = \text{round}[(SF0V \cdot F_{VIEW}) / (NUM_{\text{pixel}} \cdot V_{TABLE})]$ によって表わされ、式中、 F_{VIEW} は収集されるビューの数、 $SF0V$ は走査視野、 V_{TABLE} は検査台速度、そして NUM_{pixel} はピクセルの数である請求項 1 記載の方法。

【請求項 5】 前記イメージング装置が更にスケーラブル・データ取得装置を含む場合において、前記投影データを z 軸方向に位置合せする前記工程が前記スケーラブル・データ取得装置のサンプリング速度を決定する工程を含む請求項 1 乃至 4 のいずれかに記載の方法。

【請求項 6】 前記データ転送速度が $T_{DATA} = F_{VIEW} \cdot \text{View_width} \cdot \text{Size of (FFP)} \cdot N_{\text{um_rows}}$ によって表わされ、式中、 Size of (FFP) は FFP のバイト数、 View_width は検出器中のカラムの数、そして $N_{\text{um_rows}}$ は投影データを収集するために使用される列の数である請求項 5 記載の方法。

【請求項 7】 検出器アレイ及び前記検出器アレイに向けて X 線ビームを放射するための X 線源を含むイメージング装置において偵察画像を作成するための装置において、被写体を走査し、走査された被写体の投影データを収集し、次いで前記投影データを z 軸方向に位置合せするように構成されていることを特徴とする装置。

【請求項 8】 前記検出器アレイが z 軸に沿って変位した少なくとも 2 列の検出器セルを含む場合において、前記遅れ係数が $D_{VIEW} = \text{round}[(|Z_{1A} - Z_{1B}| \cdot ISO \cdot F_{VIEW}) / V_{TABLE}]$ によって表わされ、式中、 $|Z_{1A} - Z_{1B}| \cdot ISO$ は検出器のアイソセンタにおける第 1 の検出器列 (1A) と第 2 の検出器列 (1B) との間の距離、 V_{TABLE} は検査台速度、 F_{VIEW} は収集されるビューの数、そして D_{VIEW} は未圧縮ビューの数で表わされた遅れ係数である請求項 7 記載の装置。

【請求項 9】 前記ビューの位置狂いが

【数 2】

$$\delta Z = \max \left(\left\{ \frac{|D_{VIEW} \cdot \text{row} - \text{round}(D_{VIEW} \cdot \text{row})| \cdot V_{TABLE}}{F_{VIEW}} \mid \text{row} = 1, 2, 3 \right\} \right).$$

によって表わされる請求項 8 記載の装置。

【請求項 10】 前記ビュー圧縮が $N_C = \text{round}[(SF0V \cdot F_{VIEW}) / (NUM_{\text{pixel}} \cdot V_{TABLE})]$ によって表わされ、式中、 F_{VIEW} は収集されるビューの数、 $SF0V$ は走査視野、 V_{TABLE} は検査台速度、そして NUM_{pixel} はピクセルの数である請求項 7 記載の装置。