

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2018年9月27日(27.09.2018)



(10) 国際公開番号

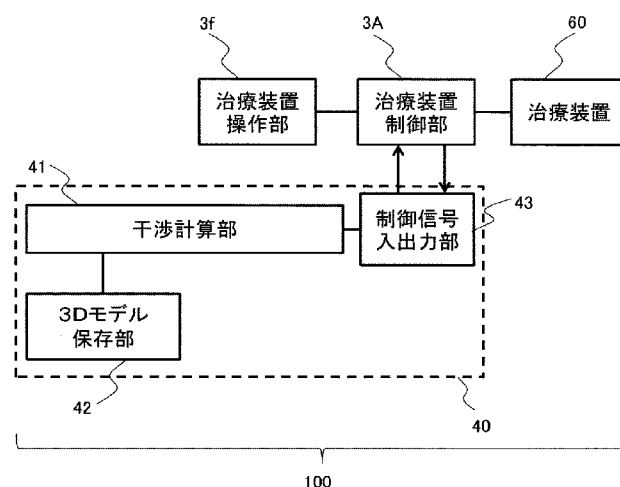
WO 2018/173468 A1

- (51) 国際特許分類:
A61N 5/10 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2018/002164
- (22) 国際出願日: 2018年1月24日(24.01.2018)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (30) 優先権データ:
特願 2017-060056 2017年3月24日(24.03.2017) JP
- (71) 出願人: 株式会社日立製作所(HITACHI, LTD.)
[JP/JP]; 〒1008280 東京都千代田区丸の内一丁目6番6号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者: 大久保 哲(OKUBO Tetsu); 〒1008280 東京都千代田区丸の内一丁目6番6号 株式会社日立製作所内 Tokyo (JP). 一ノ瀬 祐治(ICHINOSE Yuji); 〒1008280 東京都千代田区丸の内一丁目6番6号 株式会社日立製作所内 Tokyo (JP). 清水 剛(SHIMIZU Tsuyoshi); 〒1008280 東京都千代田区丸の内一丁目6番6号 株式会社日立製作所内 Tokyo (JP).
- (74) 代理人: 特許業務法人開知国際特許事務所(KAICHI IP); 〒1030022 東京都中央区日本橋室町四丁目3番16号 Tokyo (JP).
- (81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH,

(54) Title: RADIATION TREATMENT SYSTEM AND INTERFERENCE DETERMINATION DEVICE

(54) 発明の名称: 放射線治療システムおよび干渉判定装置

[図1]



- 3A Treatment device control unit
3f Treatment device operation unit
41 Interference calculation unit
42 3D model saving unit
43 Control signal input/output unit
60 Treatment device

(57) Abstract: The present invention comprises: a control signal input/output unit 43 into which control information of a treatment device 60 is inputted from a treatment device control unit 3A, said control signal input/output unit outputting a control signal to the treatment device 60; a 3D model saving unit 42 that stores 3D models including a 3D model of the treatment device 60, a 3D model of a treatment chamber, and a 3D model of a patient 61; and an interference calculation unit 41 that determines the presence or absence of impacts to the treatment device 60 and the patient 61, and impacts to



CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO,
DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT,
HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JO, KE, KG, KH,
KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY,
MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ,
NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT,
QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL,
SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA,
UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

- (84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

- 一 国際調査報告(条約第21条(3))

the treatment devices 60 as a result of a 3D model being disposed in virtual space in a similar manner to that in real space before starting movement of the treatment device 60, and the 3D model being moved to a target position in virtual space on the basis of the control signal.

(57) 要約: 治療装置制御部3Aから治療装置60の制御情報が入力されるとともに、治療装置60に対して制御信号を出力する制御信号入出力部43と、治療装置60の3Dモデル、治療室の3Dモデル、および患者61の3Dモデルの各3Dモデルを格納する3Dモデル保存部42と、治療装置60の移動開始前に、3Dモデルを仮想空間上に実空間と同様に配置し、制御信号に基づき仮想空間上で3Dモデルを目標位置まで移動させることで治療装置60と患者61との衝突、および治療装置60同士との衝突の有無を判定する干渉判定シミュレーションを行う干渉計算部41と、を備えた。

明 細 書

発明の名称：放射線治療システムおよび干渉判定装置

技術分野

[0001] 本発明は、陽子線、重粒子線等の粒子線やX線などの放射線を患者の患部に照射して治療を行う放射線治療システムに好適な、治療装置と患者または治療装置同士が物理的に衝突することを防止する干渉判定装置に関するものである。

背景技術

[0002] 放射線治療装置の稼働範囲を最大限に利用した治療を可能にする衝突防止インターロック装置の一例として、特許文献1には、治療装置の3Dモデルおよび患者3Dモデルを仮想空間に配置し、制御情報に基づいて動作する装置の3Dモデルと患者3Dモデルとの衝突、および装置の3Dモデル間の衝突の有無を判定するシミュレーションを実行する衝突判定シミュレータとを備え、衝突判定シミュレータは、判定対象の3Dモデル間の距離を判定対象距離とし、この判定対象距離がインターロック閾値以下かを判定するインターロック判定部と、判定対象距離がインターロック閾値以下の場合に、装置の動作を停止させる情報を生成し、この情報を治療装置制御部にインターロック情報として出力するインターロック情報生成部とを有する衝突防止インターロック装置が記載されている。

[0003] また、荷電粒子線照射装置において、患者を載置台に載置させてから治療が終わるまでの時間を短縮させることが可能な干渉判定装置の一例として、特許文献2には、患者が載置される患者ベッドの周りに可動に配置され陽子線を照射するノズルを有する陽子線治療装置と通信可能とされ、陽子線治療装置とは独立して作動し、ノズルの動きに関する情報である動作情報と、患者ベッドおよびノズルの位置に関する情報である位置情報とに基づいて、ノズルと、患者および患者ベッドとの干渉の有無を判定する干渉判定端末を備える干渉判定装置が記載されている。

先行技術文献

特許文献

[0004] 特許文献1：特開2014-128352号公報

特許文献2：特開2012-10759号公報

発明の概要

発明が解決しようとする課題

[0005] 日本において死亡原因の第一位はがんであり、死亡者数は増加の一途を辿っている。医療の質（Quality of life : QOL）の向上が求められる近年の日本では、その治療法として放射線がん治療が注目を集めている。ニーズとしてのQOL向上に、シーズである放射線がん治療技術の高精度化があいまって、日本においても広く放射線がん治療が普及し始めている。

[0006] 治療に用いられる放射線には、X線、電子線、陽子線、重粒子線、中性子線等の各種放射線があるが、特に近年、陽子線や重粒子線を用いる治療システムの開発が目覚ましい。

[0007] がん等の患者に陽子や炭素イオン等の荷電粒子ビーム（以下適宜ビームという）を照射する粒子線治療では、患部に対してピンポイントに照射を行い、かつ患部以外の臓器を避けて照射を行うために治療システム内の複数の治療装置が複雑に動く。そのため、治療装置と患者、もしくは治療装置同士が物理的に衝突しないような仕組みが求められる。

[0008] これに対して、上述したように粒子線治療では、治療装置と患者、または治療装置同士の衝突を避けるために、治療装置と患者又は治療装置同士が衝突する可能性が高いと判定された場合に、治療装置の駆動を停止する干渉判定装置を設けて衝突防止インターロック処理を実施している。

[0009] 上述の特許文献1では、仮想空間上に治療装置と患者の3Dモデルを配置し、制御情報を基に3Dモデルを移動させ、リアルタイム処理でモデル間距離を計算している。モデル間距離がインターロック閾値以下まで近づいたと

きに治療装置の駆動を停止するとともに警告音を発することで衝突防止を行っている。

[0010] しかしこの特許文献 1 に記載の技術では、治療装置停止のためのシミュレーションをリアルタイム（治療装置移動中）で行うため、治療装置を動かした後に干渉があることが判明することになる。しかし、これでは、干渉を避けるために治療装置を退避させる必要が生じ、スループットの低下につながる。ことが本発明者らの検討によって明らかとなった。また、衝突位置の直前で停止信号を出力する際に伝送遅れなどが生じた場合であっても衝突が生じないように伝送遅れも考慮してインターロック閾値を設定することが考えられる。しかし、その場合、その分だけ治療装置の駆動範囲を余計に制限することになるため、スループットが低下してしまうことになる、との問題が生じることも明らかとなった。さらには、放射線治療システムに用いるビーム照射用のガントリはその重量が 100 トン近くに達することから、機械の寿命上、急減速することを避けることが望まれる、との事情がある。

[0011] また、特許文献 2 に記載の技術では、CT 画像から患者体型データを取得して患者モデルを作成し、治療計画時の干渉判定に用いている。しかし、特許文献 2 の技術では CT 画像を利用しているが、CT 画像は患者の一部分しか撮像しない可能性が高い、との問題がある。そのため、CT 画像を利用した患者モデル生成では患者の全身を反映することができない可能性があり、患者体型の過大評価もしくは過小評価が起こりうるため、干渉判定の精度の向上を図る余地があることが本発明者らの検討によって明らかとなった。

[0012] 本発明は、上記のような課題を解決するためになされたものであり、従来よりスループットの高い治療を高い精度で行うことが可能な干渉判定装置および放射線治療システムを提供することを目的とする。

課題を解決するための手段

[0013] 本発明は、上記課題を解決する手段を複数含んでいるが、その一例を挙げると、放射線治療を行う放射線治療システムであって、標的に対して放射線を照射する治療装置と、前記治療装置の動作を制御する制御装置と、前

記治療装置と患者又は前記治療装置同士の衝突を防止するための干渉判定装置と、を備え、前記干渉判定装置は、前記制御装置から前記治療装置の制御情報が入力されるとともに、前記治療装置に対して制御信号を出力する制御信号入出力部と、前記治療装置の３Ｄモデル、治療室の３Ｄモデル、および患者の３Ｄモデルの各３Ｄモデルを格納する３Ｄデータベースと、前記治療装置の移動開始前に、前記３Ｄモデルを仮想空間上に実空間と同様に配置し、前記制御信号に基づき仮想空間上で前記３Ｄモデルを目標位置まで移動させることで前記治療装置と前記患者との衝突、および前記治療装置同士の衝突の有無を判定する干渉判定シミュレーションを行う干渉計算部と、を備えたことを特徴とする。

[0014] また、他の一例をあげるならば、放射線治療を行う放射線治療システムを構成する機器のうち、移動可能に構成された治療装置および患者、または前記治療装置同士の衝突を防止する干渉判定装置であって、前記治療装置の制御情報が入力されるとともに、前記治療装置に対して制御信号を出力する制御信号入出力部と、前記治療装置の３Ｄモデル、治療室の３Ｄモデル、および患者の３Ｄモデルの各３Ｄモデルを格納する３Ｄデータベースと、前記治療装置の移動開始前に、前記３Ｄモデルを仮想空間上に実空間と同様に配置し、前記制御信号に基づき仮想空間上で前記３Ｄモデルを目標位置まで移動させることで前記治療装置と前記患者との衝突、および前記治療装置同士の衝突の有無を判定する干渉判定シミュレーションを行う干渉計算部と、を備えたことを特徴とする。

発明の効果

[0015] 本発明によれば、治療装置を効率的に移動させることができ、従来よりスループットの高い治療を高い精度で行うことができる。

図面の簡単な説明

[0016] [図１]本発明の実施形態１による干渉判定装置を含む放射線治療システムのブロック図である。

[図２]図１に示す干渉判定装置のハードウェア構成の概略を示す図である。

[図3]図 1 に示す放射線治療システムのうち、主に治療装置の構成の概略を示す図である。

[図4]図 1 に示す放射線治療システムの照射装置の概略構成を示す図である。

[図5]図 1 に示す干渉判定装置による干渉判定の概要を示す図である。

[図6]本発明の実施形態 1 の干渉判定装置のフローチャート図である。

[図7]本発明の実施形態 2 の放射線治療システムの干渉判定装置のフローチャート図である。

[図8]本発明の実施形態 3 の放射線治療システムの干渉判定装置のフローチャート図である。

[図9]本発明の実施形態 4 の放射線治療システムのブロック図である。

[図10]本発明の実施形態 5 の放射線治療システムのブロック図である。

[図11]本発明の実施形態 6 の放射線治療システムのブロック図である。

[図12]本発明の実施形態 7 の放射線治療システムのブロック図である。

[図13]本発明の実施形態 8 の放射線治療システムのブロック図である。

[図14]本発明の実施形態 9 の放射線治療システムのブロック図である。

発明を実施するための形態

[0017] 以下に本発明の放射線治療システムおよび干渉判定装置の実施形態を、図面を用いて説明する。

[0018] 本発明は、X線治療システムや陽子を標的に照射する陽子線治療システム、例えば炭素やヘリウム等の重粒子を標的に照射する重粒子線治療システムなどの放射線治療システムであり、以下の各実施形態では、照射する放射線として陽子を用いる陽子線治療システムを例にして説明する。

[0019] <実施形態 1>

本発明の陽子線治療システムおよび干渉判定装置の実施形態 1 を、図 1 乃至図 6 を用いて説明する。最初に、干渉判定装置を含む陽子線治療システムの全体構成やその機能について図 1 および図 2 を用いて説明する。

[0020] 図 1 は本発明の干渉判定装置および陽子線治療システムのブロック図であり、図 2 は干渉判定装置のハードウェア構成である。

- [0021] 図1において、粒子線治療を行うための陽子線治療システム100は、干渉判定装置40と、治療装置操作部3fと、治療装置制御部3Aと、治療装置60とを備える。
- [0022] 図1において、干渉判定装置40は、治療装置60のうち、回転ガントリ20および治療台62（各々図3参照）と患者61（図3参照）又は治療装置60同士（回転ガントリ20と治療台62等）の衝突を防止するための判定を行うための装置であり、干渉計算部41と、3Dモデル保存部42と、制御信号入出力部43とを備える。
- [0023] 干渉計算部41は、干渉判定の解析を行うソフトウェア機能であり、図2に示す、干渉判定装置40内に実装されたCPU44上に構築される。干渉計算部41は、治療装置60の移動開始前に、治療装置60の3Dモデル（回転ガントリモデル、照射ノズルモデル、治療台モデル、治療室内に設置されたX線撮像モデルやCBCT（Cone Beam CT）モデル等）およびデフォルトの患者3Dモデルを、治療室を模した仮想空間上に実空間と同様に配置する。また、治療装置制御部3Aからの治療装置60の動作の制御情報に基づいて、仮想空間上で治療装置60の3Dモデルを目標位置まで移動させ、治療装置60の3Dモデルと患者61の3Dモデルとの衝突の有無、治療装置60の3Dモデル同士の衝突の有無を判定する干渉判定シミュレーションを実行する。この干渉判定シミュレーションにおいては、各3Dモデルの移動経路での各3Dモデル間の最短距離（判定対象距離）を計算して、この最短距離が装置の設計時、製造時もしくは設置時に予め定められた操作許可インターロック閾値以下であるか否かを判定し、最短距離が操作許可インターロック閾値以下であると判定された場合は操作不許可信号を治療装置制御部3Aに対して出力する。
- [0024] 3Dモデル保存部42には、干渉計算に必要となる全ての治療装置の3Dモデル、患者61のモデルとしてデフォルトの3Dモデル、および治療室の3Dモデルの各3Dモデルが格納されており、図2に示すように、記憶装置45上に構築されたものである。

- [0025] 制御信号入出力部 4 3 は、治療装置制御部 3 A と制御情報をやり取りするインターフェース部であり、図 2 に示す、入出力装置 4 6 に対応している。制御信号入出力部 4 3 は、治療装置制御部 3 A から治療装置 6 0 を構成する各機器の動作に関する各種制御情報を干渉判定装置 4 0 内に入力し、治療装置 6 0 に対する操作不許可信号などの各種制御信号を治療装置制御部 3 A に対して出力する。
- [0026] 干渉計算部 4 1 は、3 D モデル保存部 4 2、制御信号入出力部 4 3 と接続されており、治療装置制御部 3 A は制御信号入出力部 4 3 と治療装置 6 0 と接続している。
- [0027] 治療装置操作部 3 f は、操作者が治療装置 6 0 の各種操作を行うための入力インターフェースである。
- [0028] 次に、治療装置制御部 3 A と、治療装置 6 0 の概略について図 3 を用いて説明する。図 3 は図 1 に示す治療装置 6 0 の一例である陽子線の治療装置の概略構成図である。
- [0029] 図 3 において、陽子線治療システム 1 0 0 は治療室内の治療台 6 2 に固定された患者 6 1 の患部（標的） 6 1 a に陽子線を照射して治療を施すものであり、患部 6 1 a に対して陽子線を照射する治療装置 6 0 と、制御システム 3 とからなる。治療装置 6 0 は、荷電粒子ビーム発生装置 1、高エネルギービーム輸送系 1 3、回転照射装置 2 1、照射装置 2 0 および治療室内に配置された治療台 6 2 とから構成される。
- [0030] 荷電粒子ビーム発生装置 1 は、イオン源（図示省略）、前段加速器 5（例えば、線形加速器等の線形荷電粒子ビーム発生装置）およびシンクロトロン（加速器） 2 を有する。シンクロトロンは高周波加速装置 1 4 を有する。
- [0031] 高エネルギービーム輸送系 1 3 は、荷電粒子ビーム発生装置 1 下流に接続されており、荷電粒子ビーム発生装置 1 から出射された荷電粒子ビームを更に下流まで輸送する。高エネルギービーム輸送系 1 3 は、シンクロトロン 2 から出射された荷電粒子ビームを曲げる偏向電磁石 1 1 a、荷電粒子ビームのサイズ調整を行なう四極電磁石 1 2 a、荷電粒子ビームの位置を計測する

ビーム位置モニタ 22 a、および荷電粒子のビーム位置を補正するステアリング電磁石 17 a より構成される。

[0032] 高エネルギービーム輸送系 13 の下流に接続された回転照射装置 21 や、その回転照射装置 21 に接続された荷電粒子ビームを患者の患部に照射する照射装置、例えば回転ガントリ 20 は、回転機構を持った架台に設置されている。

[0033] 回転照射装置 21 は、高エネルギービーム輸送系 13 によって輸送された荷電粒子ビームを曲げる偏向電磁石 11 b、荷電粒子ビームのサイズ調整を行なう四極電磁石 12 b、荷電粒子ビームの位置を計測するビーム位置モニタ 22 b、ビーム位置を補正するステアリング電磁石 17 b、および回転照射装置 21 の回転角度を測定し、回転照射装置 21 の回転角度を制御システム 3 に送信する回転照射装置角度検出装置 23 により構成される。

[0034] 回転ガントリ 20 は、回転照射装置 21 と共に架台によって患者周りに回転可能であり、回転中心に治療台 62 が設置されている。図 4 に照射装置の代表例であるスキャンニング装置の概略を示す。

[0035] 図 4 に示すように、回転ガントリ 20 の一例であるスキャンニング装置は、走査電磁石 20 a、ビーム位置モニタ 20 c、ビーム位置計測装置 20 e、ビーム線量モニタ 20 d、ビーム線量計測装置 20 f、および信号処理装置 30 からなる。

[0036] 走査電磁石 20 a は、回転照射装置 21 により輸送された荷電粒子ビームを患部形状に合わせて走査する。ビーム位置モニタ 20 c は、荷電粒子ビームの位置を検出する。ビーム位置計測装置 20 e は、ビーム位置モニタ 20 c からの信号を計測する。ビーム線量モニタ 20 d は、荷電粒子ビームの線量を検出する。ビーム線量計測装置 20 f は、ビーム線量モニタ 20 d からの信号を計測する。信号処理装置 30 は、ビーム位置計測装置 20 e、およびビーム線量計測装置 20 f の信号を処理する。信号処理装置 30 から送られた計測データは制御システム 3 に送られ記録される。

[0037] 図 3 に戻り、制御システム 3 は、図 1 における治療装置制御部 3 A、治療

装置操作部 3 f、干渉判定装置 4 0 から構成される。図 1 における治療装置制御部 3 A は、図 3 に示す統括制御装置 3 a と、加速器制御装置 3 b と、照射制御装置 3 c と、ガントリ制御装置 3 d と、治療台制御装置 3 e と、インターロック装置 4 とから構成される。

[0038] 統括制御装置 3 a は、後述する加速器制御装置 3 b、照射制御装置 3 c およびインターロック装置 4 に対して各種制御信号を出力し、治療装置 6 0 の全体動作の制御を実行する。加速器制御装置 3 b は、統括制御装置 3 a の指令に基づきシンクロトロン 2、高エネルギービーム輸送系 1 3 および回転照射装置 2 1 を制御する。照射制御装置 3 c は、統括制御装置 3 a の指令に基づき回転ガントリ 2 0 を制御する。ガントリ制御装置 3 d は、照射制御装置 3 c の指令に基づき、回転照射装置 2 1 および回転ガントリ 2 0 を制御する。治療台制御装置 3 e は、照射制御装置 3 c の指令に基づき治療台 6 2 を制御する。インターロック装置 4 は、統括制御装置 3 a、加速器制御装置 3 b、照射制御装置 3 c、およびガントリ制御装置 3 d の安全を監視し、緊急の際に緊急停止のための制御信号を各制御装置に対して出力することで患者 6 1 の安全を担保するための装置である。

[0039] 治療装置 6 0 では、イオン源で発生させた陽子イオンを前段加速器 5 で加速する。前段加速器 5 で加速された陽子イオンは、シンクロトロン 2 内で、設定された所定エネルギー（例えば 5 0 M e V ~ 2 5 0 M e V）まで高周波加速装置 1 4 によって更に加速され、所定のエネルギーとなった後にシンクロトロン 2 から高エネルギービーム輸送系 1 3 へと出射される。

[0040] シンクロトロン 2 より出射された荷電粒子ビームは高エネルギービーム輸送系 1 3 によってより更に下流側へと輸送され、回転照射装置 2 1、回転ガントリ 2 0 を介して治療台 6 2 上の患者 6 1 内の患部 6 1 a に照射される。

[0041] 次に、干渉判定装置 4 0 による干渉判定処理の概要について図 5 を用いて説明する。図 5 に干渉判定の概要を示す。この図 5 では、干渉判定する対象の治療装置 6 0 を、回転ガントリ 2 0 と治療台 6 2 の 2 つとする。

[0042] 図 5 において、干渉判定装置 4 0 の干渉計算部 4 1 は、システムの起動時

に、治療室と同様の配置で、仮想空間上に回転ガントリ 20、治療台 62、および患者 61 の 3D モデルを配置する。

[0043] 干渉判定装置 40 の制御信号入出力部 43 は、制御システム 3 の治療装置制御部 3A 内のガントリ制御装置 3d からガントリの現在位置情報、目標位置情報および操作速度を受信し、治療台制御装置 3e から治療台 62 の現在位置情報、目標位置情報および操作速度を受信する。

[0044] 干渉判定装置 40 の干渉計算部 41 は、これらの各種制御情報に基づき、統括制御装置 3a から出力される移動要求信号をトリガとして、各 3D モデルを仮想空間上で移動させて、回転ガントリ 20 と治療台 62 との干渉状態、または回転ガントリ 20 や治療台 62 と患者 61 との干渉状態を解析する。そして、解析結果に基づき干渉が生じると判定されたときは、治療装置 60、特に回転ガントリ 20 や治療台 62 に対する操作不許可信号を出力する。操作不許可信号は統括制御装置 3a へと出力され、統括制御装置 3a はガントリ制御装置 3d や治療台制御装置 3e へと操作禁止指令を出力する。

[0045] 次に、干渉判定装置 40 による干渉判定処理の流れについて図 6 を用いて説明する。図 6 は、本発明の実施形態 1 による干渉判定装置のフローチャートである。

[0046] 図 6 に示すように、干渉判定装置 40 の処理は、S001～S006、S009 の処理から構成され、干渉計算部 41 によって実行される。

[0047] 図 6 において、最初に、ステップ S001 にて、治療装置操作部 3f によって操作者が治療装置 60 の移動開始ボタンを押下した際に出力される移動要求信号が制御信号入出力部 43 へ入力されたか否かを判定する。入力されたと判定されたときは処理をステップ S002 へ移行し、入力されていないと判定されたときは再度ステップ S001 の判定を実行し、移動要求信号の入力待ちを行う。

[0048] 移動要求信号が入力された場合、ステップ S002 に進み、治療装置 60 の駆動前に、治療装置 60 の各種制御情報（現在位置、目標位置、設定速度）から、治療装置 60 の現在位置から目標位置までの軌道における干渉の有

無、および治療装置 6 0 と患者および治療装置 6 0 間の最短距離を算出する。現在位置は治療装置 6 0 のデータを取得し、治療装置制御部 3 A から制御信号入出力部 4 3 へと出力される。目標位置、設定速度の制御情報は治療装置操作部 3 f を用いて操作者によって入力され、治療装置制御部 3 A から制御信号入出力部 4 3 へと出力される。最短距離の算出は、実際の軌道と同様に治療装置の 3 D モデルを配置し、その各点で治療装置 6 0 同士もしくは治療装置 6 0 と患者 6 1 との距離を算出することで行う。

[0049] 次いで、ステップ S 0 0 3 にて、ステップ S 0 0 2 で算出された最短距離を操作許可インターロック閾値と比較し、最短距離が操作許可インターロック閾値以下か否かを判定する。最短距離が操作許可インターロック閾値以下であると判定されたときは処理をステップ S 0 0 4 へ移行し、最短距離が操作許可インターロック閾値より大きいと判定されたときは処理をステップ S 0 0 5 へ移行する。

[0050] 最短距離が操作許可インターロック閾値以下と判定された場合は、ステップ S 0 0 4 にて、制御信号入出力部 4 3 を介して統括制御装置 3 a に操作不許可信号を出力することで衝突を防止する。

[0051] これに対し、最短距離が操作許可インターロック閾値より大きいと判定された場合は、ステップ S 0 0 5 にて、制御信号入出力部 4 3 を介して統括制御装置 3 a に操作許可信号を出力する。

[0052] 次いで、ステップ S 0 0 6 にて、統括制御装置 3 a は操作許可信号に基づきガントリ制御装置 3 d や治療台制御装置 3 e へと治療装置 6 0 の移動指令を出力する。

[0053] 移動指令出力後、ステップ S 0 0 9 にて、移動する治療装置 6 0 が目標位置に到達したか、又は操作が終了したか否かを判定する。目標位置到達又は操作終了であると判定されたときは処理を終了し、目標位置到達又は操作終了でないと判定されたときは所定時間経過後に再度ステップ S 0 0 9 の判定を実行し、目標位置に到達するか、操作終了まで処理を継続する。

[0054] 次に、本実施形態の効果について説明する。

[0055] 上述した本発明の実施形態１の陽子線治療を行う陽子線治療システム１００は、患部６１aに対して陽子線を照射する治療装置６０と、治療装置６０の動作を制御する治療装置制御部３Ａと、治療装置６０と患者６１又は治療装置６０同士の衝突を防止するための干渉判定装置４０と、を備えたものである。そのうち、干渉判定装置４０は、治療装置制御部３Ａから治療装置６０の制御情報が入力されるとともに、治療装置６０に対して制御信号を出力する制御信号入出力部４３と、治療装置６０の３Ｄモデル、治療室の３Ｄモデル、および患者６１の３Ｄモデルの各３Ｄモデルを格納する３Ｄモデル保存部４２と、治療装置６０の移動開始前に、３Ｄモデルを仮想空間上に実空間と同様に配置し、制御信号に基づき仮想空間上で３Ｄモデルを目標位置まで移動させることで治療装置６０と患者６１との衝突、および治療装置６０同士の衝突の有無を判定する干渉判定シミュレーションを行う干渉計算部４１と、を備えたものである。

[0056] これによって、実際に治療装置６０を移動させる前に治療装置６０と患者６１との干渉、および治療装置６０同士干渉の有無が判定できるため、治療装置６０の手戻りを最小限に抑えることができ、従来に比べて治療のスループットの向上を図ることができる。また、実際に治療装置６０を移動させる前であることから、伝送遅れなどが生じることがないため、衝突が避けられなくなる可能性がある、との問題も生じることが防止することができる。このため、伝送遅れを考慮したインターロック閾値を設定する必要もなく、スループットの低下を招くこともない、との効果が得られる。更には、重量が約１００トンで急減速に向かない、ビーム照射用ガントリの急減速を避けることができるため、装置の長寿命化を図ることも可能である、との効果も奏する。そのうえ、治療装置６０の３Ｄモデル、治療室の３Ｄモデル、および患者６１の３Ｄモデルを用いて干渉の有無を判定することから、干渉判定の精度の向上を図ることができる。

[0057] また、干渉計算部４１は、治療装置６０の３Ｄモデルとその他の３Ｄモデルとの最短距離を判定対象距離として、判定対象距離が予め定められた操作

許可インターロック閾値以下であるか否かを判定し、判定対象距離が操作許可インターロック閾値以下であると判定された場合は操作不許可信号を治療装置制御部 3 A に出力するため、スループットのより高い治療を行うことが可能となる。

[0058] 更に、干渉計算部 4 1 は、治療装置 6 0 の移動要求信号の入力を受けた後、かつ治療装置 6 0 の移動開始前に干渉判定シミュレーションを行う。ここで、定周期で干渉の解析を行う場合、解析終了待ちのために移動要求入力から治療装置 6 0 の移動開始までに、1 周期にかかる時間以上の待ち時間を設ける必要がある。しかし本実施形態の干渉判定装置 4 0 の干渉計算部 4 1 では、移動要求が来てから解析を始めることで、待ち時間を必要最低限にすることができる。さらに、必要な時のみ解析処理を実施するため、CPU 負荷率を低減できる、との効果が得られる。

[0059] <実施形態 2>

本発明の実施形態 2 の陽子線治療システムおよび干渉判定装置を図 7 を用いて説明する。実施形態 1 と同じ構成には同一の符号を示し、説明は省略する。以下の実施形態においても同様とする。

[0060] 実施形態 1 の陽子線治療システムおよび干渉判定装置では、治療装置 6 0 の移動前に治療装置 6 0 の現在位置から目標位置までの軌道上の干渉の有無を計算し、干渉があるときは治療装置 6 0 の操作を禁止する態様について述べた。これに対し、本実施形態 2 の陽子線治療システムおよび干渉判定装置では、操作許可インターロック閾値とは別に減速インターロック閾値を別途設けて、治療装置 6 0 の移動前に減速開始位置を算出し、その位置から減速を開始する。

[0061] 本実施形態の陽子線治療システムおよび干渉判定装置の構成および動作は、干渉判定装置の干渉計算部の構成および動作以外は前述した実施形態 1 の陽子線治療システムおよび干渉判定装置と略同じ構成・動作であり、詳細は省略する。

[0062] 本実施形態の干渉判定装置の干渉計算部は、更に、3D モデル同士の距離

が予め定められた操作許可インターロック閾値より大きい減速インターロック閾値以下となる位置を解析し、治療装置が移動中に減速インターロック閾値以下となる位置に達した時は減速信号を治療装置制御部 3 A に出力する。

[0063] 次に、本実施形態の干渉判定装置の干渉判定処理の流れについて図 7 を用いて説明する。図 7 は、実施形態 2 による干渉判定装置のフローチャートである。

[0064] 図 7 において、最初のステップ S 0 0 1 の処理は、実施形態 1 の処理と同じである。

[0065] 次いで、ステップ S 0 0 2 A に進み、治療装置 6 0 の駆動前に、治療装置 6 0 の各種制御情報（現在位置、目標位置、設定速度）から、治療装置 6 0 の現在位置から目標位置までの軌道における干渉の有無、および治療装置 6 0 と患者および治療装置 6 0 間の最短距離を算出するとともに、治療装置 6 0 と患者 6 1 および治療装置 6 0 間の最短距離が減速インターロック閾値と一致する位置を算出する。

[0066] 次いで、ステップ S 0 0 3 にて、ステップ S 0 0 2 で算出された最短距離を操作許可インターロック閾値と比較し、治療装置 6 0 と患者 6 1 および治療装置 6 0 間の最短距離が操作許可インターロック閾値以下である場合は、実施形態 1 と同様のステップ S 0 0 4 の処理を行う。

[0067] これに対し、最短距離が操作許可インターロック閾値より大きいと判定された場合は、ステップ S 0 0 3 A に処理を進める。ステップ S 0 0 3 A では、治療装置 6 0 と患者 6 1 および治療装置 6 0 間の最短距離と減速インターロック閾値とを比較し、最短距離が減速インターロック閾値以下か否かを判定する。

[0068] このステップ S 0 0 3 A において最短距離が減速インターロック閾値より大きいと判定された、すなわち治療装置と患者および治療装置間の最短距離が減速インターロック閾値と一致する位置が存在しない場合は、処理をステップ S 0 0 5 へ移行し、実施形態 1 と同様に治療装置 6 0 を通常通り移動させるステップ S 0 0 5, S 0 0 6, S 0 0 9 の処理を実行する。これに対し

、最短距離が減速インターロック閾値以下であると判定されたときは処理をステップS 0 0 5 Aへ移行する。

[0069] ステップS 0 0 5 Aでは、最短距離が減速インターロック閾値と一致する位置を減速開始位置として記録し、治療装置6 0へ操作許可信号を出力する。

[0070] 次いで、ステップS 0 0 6 Aにて、統括制御装置3 aは操作許可信号に基づきガントリ制御装置3 dや治療台制御装置3 eへと治療装置6 0の移動指令を出力する。

[0071] 移動指令出力後、治療装置6 0は動作を開始する。次いで、ステップS 0 0 7 Aにて、操作が終了したか否かを判定し、操作終了であると判定されたときは処理を終了し、操作終了でないと判定されたときは処理をステップS 0 0 7 Bに移行する。

[0072] 次いで、ステップS 0 0 7 Bにて、移動する治療装置6 0が減速開始位置に到達したか否かを判定する。減速開始位置に到達したと判定されたときは処理をステップS 0 0 8へ移行し、減速開始位置に到達していないと判定されたときは再度ステップS 0 0 7 Aの判定を実行して、操作終了、もしくは減速開始位置に到達するのを待つ。

[0073] 治療装置が減速開始位置に達したと判定されたら、次いで、ステップS 0 0 8にて、減速信号を統括制御装置3 aに出力する。

[0074] 減速指令出力後は、ステップS 0 0 9に処理を移行し、移動する治療装置6 0が目標位置に到達したか、又は操作が終了したか否かを判定し、目標位置に到達するか、操作終了まで処理を継続する。

[0075] 本発明の実施形態2の陽子線治療システムおよび干渉判定装置においても、前述した実施形態1の陽子線治療システムおよび干渉判定装置とほぼ同様な効果が得られる。

[0076] また、干渉計算部4 1は、3 Dモデル同士の距離が予め定められた操作許可インターロック閾値より大きい減速インターロック閾値以下となる位置を解析し、治療装置が移動中に減速インターロック閾値以下となる位置に達し

た時は減速信号を治療装置制御部 3 A に出力する。

[0077] 特に、重量が大きく減速度を上げることが難しい回転ガントリでは、減速に必要なマージン閾値に達したときにリアルタイム処理で減速させる方法を採用すると、マージン閾値を大きく設定する必要がある、必要以上に減速が発生してしまう。これに対し、本実施形態 2 によれば、事前の解析で最短距離が減速インターロック閾値以下となった時のみ減速信号を出力するため、治療装置 6 0 と患者 6 1 もしくは治療装置 6 0 同士が接近するときだけ減速処理を行うことが可能となる。このため、治療装置 6 0 の急停止をより確実に防ぐことができ、より安全な治療装置 6 0 の移動を実現することができる。

[0078] なお、本実施形態では、減速インターロック閾値と最短距離とが一致する位置を減速開始位置とする場合について説明したが、減速開始位置は減速インターロック閾値に一致させる必要はなく、最短距離が減速インターロック閾値と一致する位置から治療装置 6 0 が減速するのに必要な距離手前の位置を減速開始位置として記録することができる。

[0079] <実施形態 3>

本発明の実施形態 3 の陽子線治療システムおよび干渉判定装置を図 8 を用いて説明する。

[0080] 実施形態 1 の陽子線治療システムおよび干渉判定装置では、治療装置 6 0 の移動前に治療装置 6 0 の現在位置から目標位置までの軌道上の干渉の有無を計算し、干渉があるときは治療装置 6 0 の操作を禁止する態様について述べた。これに対し、本実施形態 3 の陽子線治療システムおよび干渉判定装置では、操作許可インターロック閾値とは別に実施形態 2 と同様に減速インターロック閾値を設けるが、実施形態 2 とは異なり、減速インターロック閾値に関する処理を治療装置 6 0 の移動中にリアルタイムで行う。

[0081] 本実施形態の陽子線治療システムおよび干渉判定装置の構成および動作は、干渉判定装置の干渉計算部の構成および動作以外は前述した実施形態 1 の陽子線治療システムおよび干渉判定装置と略同じ構成・動作であり、詳細は

省略する。

[0082] 本実施形態の干渉判定装置の干渉計算部は、更に、治療装置の移動中にリアルタイムで、3Dモデル同士の距離が予め定められた操作許可インターロック閾値より大きい減速インターロック閾値以下であるか否かを判定し、減速インターロック閾値以下であると判定されたときは減速信号を治療装置制御部3Aに出力する。

[0083] 次に、本実施形態の干渉判定装置の干渉判定処理の流れについて図8を用いて説明する。図8は、実施形態3による干渉判定装置のフローチャートである。

[0084] 図8に示すフローチャートは、図7に示す実施形態2でのフローチャートのステップS003A、S005、S006、S007Aがなく、ステップS002Aが図6に示すステップS002に、ステップS005Aが図6に示すステップS005に、ステップS007BがステップS007に置き換わる点異なる。以下異なるステップの部分について説明する。

[0085] ステップS006Aにて、統括制御装置3aは操作許可信号に基づきガントリ制御装置3dや治療台制御装置3eへと治療装置60の移動指令を出力した後、ステップS007に処理が移動する。

[0086] 治療装置60が移動を始めたら、移動中は治療装置60と患者61又は治療装置60同士の距離を常に計算し、ステップS007にて、計算した距離が減速インターロック閾値以下であるか否かを判定する。距離が減速インターロック閾値以下であると判定されたときは処理をステップS008へ移行し、距離が減速インターロック閾値より大きいと判定されたときは処理をステップS009へ移行する。

[0087] ステップS008では、制御信号入出力部43から減速信号を統括制御装置3aに出力し、統括制御装置3aは入力した減速信号に基づきガントリ制御装置3dや治療台制御装置3eへ減速指令を出力する。

[0088] 距離が減速インターロック閾値より大きいと判定された場合と、ステップS008で減速信号を出力したあとは、ステップS009に処理を移動する

。

[0089] ステップS009では、移動する治療装置60が目標位置に到達したか、又は操作が終了したか否かを判定し、治療装置が目標位置に到達したか、又は治療装置の操作をユーザーが終了した場合、干渉判定処理を終了する。治療装置が目標位置に到達しておらず、治療装置の操作をユーザーが終了していない場合は、処理をステップS007に戻し、ステップS007～S009の処理を繰り返す。

[0090] その他の構成・動作は前述した実施形態1の陽子線治療システムおよび干渉判定装置と略同じ構成・動作であり、詳細は省略する。

[0091] 本発明の実施形態3の陽子線治療システムおよび干渉判定装置においても、前述した実施形態1の陽子線治療システムおよび干渉判定装置とほぼ同様な効果が得られる。

[0092] また、干渉計算部41は、治療装置の移動中にリアルタイムで、3Dモデル同士の距離が予め定められた操作許可インターロック閾値より大きい減速インターロック閾値以下であるか否かを判定し、減速インターロック閾値以下であると判定されたときは減速信号を治療装置制御部3Aに出力することで、減速処理を設けることができ、衝突の危険があるときに治療装置60の急停止を防ぐことができる。

[0093] また、減速度を高く設定できる、すなわち急停止を行っても機器の寿命に影響が出にくい治療装置60に対しては、上述の実施形態2で示す処理よりも本実施形態の処理のほうが治療装置動作前の演算負荷が減るため、解析結果の待ち時間を減らすことができ、治療をスムーズに行うことが可能となる。

[0094] 更に、目標位置までの軌道が算出できる治療装置60については実施形態2の処理方法で解析を行い、目標位置までの軌跡が算出できない治療装置60については実施形態3の処理方法で解析を行う等、処理を適宜組み合わせることで、CPU負荷率の低減を図ることができる。

[0095] <実施形態4>

本発明の実施形態４の陽子線治療システムおよび干渉判定装置を図９を用いて説明する。

[0096] 本実施形態４の陽子線治療システムおよび干渉判定装置は、患者６１の体積を取り込み、より正確な干渉判定を実行するものである。以下、図９を用いて説明する。図９は、本実施形態４による放射線治療システムのブロック図である。

[0097] 図９に示すように、陽子線治療システム１００Ａの干渉判定装置４０Ａは、患者６１を撮影する患者体積測定装置４７と、患者体積測定装置４７で取得した患者体積データから患者３Ｄモデルを作成する患者モデル作成部４９を更に有している。また、干渉計算部４１Ａは、患者モデル作成部４９で作成された患者３Ｄモデルを用いて干渉判定シミュレーションを実行する。

[0098] 患者体積測定装置４７としては、ＴＯＦ（Time of Flight）カメラや、ステレオカメラ、光切断方式カメラが想定されるが、これ以外の機器でも可能である。

[0099] その他の構成・動作は前述した実施形態１の陽子線治療システムおよび干渉判定装置と略同じ構成・動作であり、詳細は省略する。

[0100] 本発明の実施形態４の陽子線治療システムおよび干渉判定装置においても、前述した実施形態１の陽子線治療システムおよび干渉判定装置とほぼ同様な効果が得られる。

[0101] また、患者６１を撮影する患者体積測定装置４７と、患者体積測定装置４７で撮影された結果に基づいて患者３Ｄモデルを作成する患者モデル作成部４９と、を更に備えたことで、デフォルトの患者３Ｄモデルよりも実際の患者に近い患者３Ｄモデルを利用した干渉判定が可能となり、操作許可インターロック閾値を小さくすることができ、よりスループットの高い治療が可能となる。また、ＣＴ画像などの体の一部の情報からモデルを作成するよりも、患者全身を正確にモデルに反映することができることから、患者体型の過大評価もしくは過小評価が生じる可能性を低くすることができ、干渉判定の更なる高精度化を図ることができる。

[0102] <実施形態5>

本発明の実施形態5の陽子線治療システムおよび干渉判定装置を図10を用いて説明する。

[0103] 本実施形態5の陽子線治療システムおよび干渉判定装置は、実施形態4に示した患者体積測定装置としてTOFカメラ47Aを採用したものである。以下、図10を用いて説明する。図10は、本実施形態5による放射線治療システムのブロック図である。

[0104] 図10に示すように、陽子線治療システム100Bの干渉判定装置40Bは、患者体積測定装置として、TOFカメラ47Aを備えている。患者モデル作成部49Aでは、TOFカメラ47Aで取得した深度データを利用して患者3Dモデルを作成する。干渉計算部41Bでは、患者モデル作成部49Aで作成された患者3Dモデルを用いて干渉判定シミュレーションを実行する。

[0105] その他の構成・動作は前述した実施形態1の陽子線治療システムおよび干渉判定装置と略同じ構成・動作であり、詳細は省略する。

[0106] 本発明の実施形態5の陽子線治療システムおよび干渉判定装置においても、前述した実施形態1の陽子線治療システムおよび干渉判定装置とほぼ同様な効果が得られる。

[0107] また、患者体積測定装置を、TOFカメラ47Aとする。粒子線治療室の治療室内は、中性子の影響によりカメラなどの撮影機器が故障しやすい。これに対し、TOFカメラは、ステレオカメラ、光切断方式カメラなどの他の3次元計測部に比べて、安価で、位置決めやキャリブレーションなどが不要である、との特長を有している。このため、TOFカメラ47Aは粒子線治療室で用いるのに適している。更に、TOFカメラは測定時間が短いため、患者への負担も少なく、スループットを更に向上することができる。

[0108] <実施形態6>

本発明の実施形態6の陽子線治療システムおよび干渉判定装置を図11を用いて説明する。

- [0109] 本実施形態6の陽子線治療システムおよび干渉判定装置は、実施形態4に示した干渉判定装置において、患者モデル作成部49Bは、治療台62に患者61を載せていない時の計測データと、患者61を載せているときの計測データの差分からモデルを作成するものである。以下、図11を用いて説明する。図11は、本実施形態6による放射線治療システムのブロック図である。
- [0110] 図11に示すように、陽子線治療システム100Cの干渉判定装置40Cにおける患者モデル作成部49Bは、患者61を治療台に載せていない時の計測データと、患者61を治療台に載せているときの計測データとの差分から患者3Dデータを作成する。干渉計算部41Cでは、患者モデル作成部49Bで作成された患者3Dモデルを用いて干渉判定シミュレーションを実行する。
- [0111] 本実施形態の干渉判定装置40Cでは、事前に、治療台62に患者61を載せる位置で、治療台62のみの深度データを患者体積測定装置47により取得しておく。その後、治療時に患者61を治療台62に乗せ、患者61搭載時の深度データを患者体積測定装置47により別途取得する。患者モデル作成部49Bでは、これらのデータの差分を算出し、患者3Dモデルを作成する。
- [0112] この時、患者計測が成功しているかを確認するために、算出した差分データおよび作成した患者モデルを表示装置（例えば、後述する図12の干渉計算モデル表示部48等を好適に用いることができる）を用いて表示することが望ましい。さらに、表示された患者モデルとデフォルトの患者モデルのいずれのモデルを用いて干渉判定シミュレーション行うかを選択することが望ましい。このように作成した患者モデルとデフォルトの患者モデルから使用するモデルを選択可能とすることで、モデル化失敗した時にも、デフォルトの患者モデルを選択することで安全を担保することができる。
- [0113] その他の構成・動作は前述した実施形態1の陽子線治療システムおよび干渉判定装置と略同じ構成・動作であり、詳細は省略する。

[0114] 本発明の実施形態 6 の陽子線治療システムおよび干渉判定装置においても、前述した実施形態 1 の陽子線治療システムおよび干渉判定装置とほぼ同様な効果が得られる。

[0115] また、患者モデル作成部 49B は、患者 61 を治療台 62 に載せていない時の計測データと、患者 61 を治療台 62 に載せているときの計測データとの差分から患者 3D データを作成することで、事前を取得していた治療台 62 のデータとの差分からモデルを作成するため、患者領域をより正確に特定することが可能であり、ノイズ除去が容易となる。また、差分処理を行うことで、系統誤差を打ち消すことが可能となり、より精度の高い患者 3D モデルが作成可能である。

[0116] <実施形態 7>

本発明の実施形態 7 の陽子線治療システムおよび干渉判定装置を図 12 を用いて説明する。

[0117] 本実施形態 7 の陽子線治療システムおよび干渉判定装置は、干渉判定に用いるモデルと干渉判定の結果を表示する。以下、図 12 を用いて説明する。図 12 は、本実施形態 7 による放射線治療システムのブロック図である。

[0118] 図 12 に示すように、本実施形態の陽子線治療システム 100D の干渉判定装置 40D は、仮想空間上の 3D モデル、および干渉判定結果を表示する干渉計算モデル表示部（干渉判定結果表示装置）48 が設けられており、干渉判定に用いるモデルと干渉計算結果を表示する。干渉計算部 41D は、干渉計算結果として、干渉発生位置を表示するよう表示信号を干渉計算モデル表示部 48 に対して出力する。また、干渉判定シミュレーションにおいて、操作不許可となった場合、表示中の現在位置のモデルに重ねて干渉位置のモデルを表示するよう表示信号を出力する。この表示するモデルは衝突箇所をハイライト表示して強調することで、治療装置 60 の移動前に衝突が生じる位置を把握可能とすることが望ましい。また、表示するモデルは拡大縮小、回転等の操作を可能とすることが望ましい。更には、監視カメラでは死角となるような位置での干渉も確認することができるようになることが望ましい。

。

[0119] その他の構成・動作は前述した実施形態１の陽子線治療システムおよび干渉判定装置と略同じ構成・動作であり、詳細は省略する。

[0120] 本発明の実施形態７の陽子線治療システムおよび干渉判定装置においても、前述した実施形態１の陽子線治療システムおよび干渉判定装置とほぼ同様な効果が得られる。

[0121] また、仮想空間上の３Ｄモデル、および干渉判定結果を表示する干渉計算モデル表示部４８を更に備えたことで、干渉が生じるか否か、生じた際に干渉の様子を容易に把握することができる。このため、治療装置６０の目標位置や設定速度の修正をより容易に行うことができ、干渉が生じた際のリカバリをより迅速に行うことができ、よりスループットの高い治療が可能となる。

。

[0122] ＜実施形態８＞

本発明の実施形態８の陽子線治療システムおよび干渉判定装置を図１３を用いて説明する。

[0123] 本実施形態８の陽子線治療システムおよび干渉判定装置は、３次元計測部５０を用いて治療装置６０の状態の監視を常時行い、治療装置６０に生じる変形を３Ｄモデルに反映することで、正確な干渉判定を実施する。以下、図１３を用いて説明する。図１３は、本実施形態８による放射線治療システムのブロック図である。

[0124] 図１３に示すように、本実施形態の陽子線治療システム１００Ｅの干渉判定装置４０Ｅは、治療装置６０の形状を常に計測して変形を常時監視する３次元計測部５０を更に備えており、干渉計算部４１Ｅは、３次元計測部５０で計測された治療装置６０の変形量のデータを利用して治療装置６０の３Ｄモデルを補正して干渉判定シミュレーションを行う。

[0125] その他の構成・動作は前述した実施形態１の陽子線治療システムおよび干渉判定装置と略同じ構成・動作であり、詳細は省略する。

[0126] 本発明の実施形態８の陽子線治療システムおよび干渉判定装置においても

、前述した実施形態１の陽子線治療システムおよび干渉判定装置とほぼ同様な効果が得られる。

[0127] また、治療装置の変形を常時監視する３次元計測部５０を更に備え、干渉計算部４１Ｅは、３次元計測部５０で計測された変形量のデータを利用して３Ｄモデルを補正して干渉判定シミュレーションを行う。粒子線治療に用いる治療装置６０、特に治療台６２は様々な角度からビーム照射を行うために自由度の高い動作と広い動作範囲が要求されるため、たわみが生じやすい。これに対し、３次元計測部５０によってこのようなたわみを監視し、３Ｄモデルに対して反映することで、より正確な干渉判定を実施することができる。これにより、操作許可インターロック閾値をより小さくかつ正確に設定することが可能となり、更に安全な治療を高いスループットで行うことができるようになる。

[0128] <実施形態９>

本発明の実施形態９の陽子線治療システムおよび干渉判定装置を図１４を用いて説明する。

[0129] 本実施形態９の陽子線治療システムおよび干渉判定装置は、治療装置６０から機器のたわみ情報を取得し、正確な干渉判定を実施する。以下、図１４を用いて説明する。図１４は、本実施形態９による放射線治療システムのブロック図である。

[0130] 図１４に示すように、本実施形態の陽子線治療システム１００Ｆの干渉判定装置４０Ｆは、実施形態８で説明した３次元計測部５０の代わりに、治療装置６０に設置した力センサ等の歪み検出機器の情報をもとに治療装置６０の３Ｄモデルの補正を行う。本実施形態では、歪み検出機器として力センサ５１を採用している。力センサ５１は、治療装置６０の変形を常時監視する。また、干渉計算部４１Ｆは、力センサ５１で計測された変形量のデータを利用して治療装置６０の３Ｄモデルを補正して干渉判定シミュレーションを行う。

[0131] その他の構成・動作は前述した実施形態１の陽子線治療システムおよび干

渉判定装置と略同じ構成・動作であり、詳細は省略する。

[0132] 本発明の実施形態 9 の陽子線治療システムおよび干渉判定装置においても、前述した実施形態 8 の陽子線治療システムおよび干渉判定装置とほぼ同様な効果が得られる。

[0133] すなわち、治療装置 60 の変形を常時監視する力センサ 51 を更に備え、干渉計算部 41 F は、力センサ 51 で計測された変形量のデータを利用して 3D モデルを補正して干渉判定シミュレーションを行うことによっても、より正確な干渉判定を実施することができ、操作許可インターロック閾値を小さくすることが可能である。

[0134] <その他>

なお、本発明は、上記の実施形態に限定されるものではなく、様々な変形例が含まれる。上記の実施形態は本発明を分かりやすく説明するために詳細に説明したものであり、必ずしも説明した全ての構成を備えるものに限定されるものではない。また、ある実施形態の構成の一部を他の実施形態の構成に置き換えることも可能であり、また、ある実施形態の構成に他の実施形態の構成を加えることも可能である。また、各実施形態の構成の一部について、他の構成の追加・削除・置換をすることも可能である。

[0135] 例えば、干渉判定装置 40 によって干渉判定を行う移動可能な治療装置 60 として、上述の各実施形態では回転ガントリ 20 と治療台 62 を例示したが、移動可能に構成された治療装置 60 はこれらに限定されず、例えば、高エネルギービーム輸送系 13 により輸送された荷電粒子ビームを患部 61 a に照射する照射中の治療台 62 で患者 61 を撮像するインルーム CT、治療台 62 上の患者 61 を中心に X 線管および X 線検出器を回転させる C アーム、コリメータやボラスを保持するスノートなどが挙げられる。

[0136] これらの装置のうち、固定されたレール上を移動する機器や可動軸が 1 軸である機器、例えば回転ガントリや照射ノズル、インルーム CT、C アーム、スノート等は、実施形態 3 で説明した目標位置までの軌道が算出できる治療装置とし、可動軸が 2 軸以上の機器、例えば治療台は目標位置までの軌道

が算出できない治療装置とすることができる。

[0137] また、干渉判定シミュレーションを行うタイミングを、治療装置60の移動要求信号の入力を受けた後である治療装置の移動開始の直前とした場合について説明したが、タイミングは治療装置の移動開始前であればよく、例えば、治療装置60の各種動作がある程度決定した治療計画の作成後であってもよい。しかし、治療装置の移動開始の直前であれば、治療装置60の動作の各種制御情報が豊富であり、かつ精度が実際の移動に即しているため、治療装置60の移動要求信号の入力を受けた後、かつ治療装置の移動開始の直前とすることが望ましい。

[0138] 更に、治療装置60の3Dモデルとその他の3Dモデルとの最短距離を判定対象距離として、判定対象距離が予め定められた操作許可インターロック閾値以下であるか否かを判定する場合について説明したが、治療装置60の3Dモデルとその他の3Dモデルとの干渉を判定する方法はこれに限られず、例えば3Dモデルの座標空間中に重複する部分が存在するか否かによって判定することなども可能である。

符号の説明

[0139] 3…制御システム

3A…治療装置制御部（制御装置）

20…回転ガントリ（照射装置）

40, 40A, 40B, 40C, 40D, 40E, 40F…干渉判定装置

41, 41A, 41B, 41C, 41D, 41E, 41F…干渉計算部

42…3Dモデル保存部（3Dデータベース）

43…制御信号入出力部

44…CPU

45…記憶装置

46…入出力装置

47, 47A…患者体積測定装置

48…干渉計算モデル表示部（干渉判定結果表示装置）

49, 49A, 49B…患者モデル作成部

50…3次元計測部

51…力センサ

60…治療装置

61…患者

61a…患部（標的）

62…治療台

100, 100A, 100B, 100C, 100D, 100E, 100F…

陽子線治療システム（放射線治療システム）

請求の範囲

[請求項1]

放射線治療を行う放射線治療システムであって、
標的に対して放射線を照射する治療装置と、
前記治療装置の動作を制御する制御装置と、
前記治療装置と患者又は前記治療装置同士の衝突を防止するための
干渉判定装置と、を備え、
前記干渉判定装置は、
前記制御装置から前記治療装置の制御情報が入力されるとともに
、前記治療装置に対して制御信号を出力する制御信号入出力部と、
前記治療装置の3Dモデル、治療室の3Dモデル、および患者の
3Dモデルの各3Dモデルを格納する3Dデータベースと、
前記治療装置の移動開始前に、前記3Dモデルを仮想空間上に実
空間と同様に配置し、前記制御信号に基づき仮想空間上で前記3Dモ
デルを目標位置まで移動させることで前記治療装置と前記患者との衝
突、および前記治療装置同士の衝突の有無を判定する干渉判定シミュ
レーションを行う干渉計算部と、を備えた
ことを特徴とする放射線治療システム。

[請求項2]

請求項1に記載の放射線治療システムにおいて、
前記干渉計算部は、前記治療装置の3Dモデルとその他の3Dモデ
ルとの最短距離を判定対象距離として、前記判定対象距離が予め定め
られた操作許可インターロック閾値以下であるか否かを判定し、前記
判定対象距離が前記操作許可インターロック閾値以下であると判定さ
れた場合は操作不許可信号を前記制御装置に出力する
ことを特徴とする放射線治療システム。

[請求項3]

請求項1に記載の放射線治療システムにおいて、
前記干渉計算部は、前記3Dモデル同士の距離が予め定められた操
作許可インターロック閾値より大きい減速インターロック閾値以下と
なる位置を解析し、前記治療装置が移動中に前記減速インターロック

閾値以下となる位置に達した時は減速信号を前記制御装置に出力することを特徴とする放射線治療システム。

[請求項4] 請求項1に記載の放射線治療システムにおいて、
前記干渉計算部は、前記治療装置の移動中にリアルタイムで、前記3Dモデル同士の距離が予め定められた操作許可インターロック閾値より大きい減速インターロック閾値以下であるか否かを判定し、前記減速インターロック閾値以下であると判定されたときは減速信号を前記制御装置に出力する

ことを特徴とする放射線治療システム。

[請求項5] 請求項1に記載の放射線治療システムにおいて、
前記患者を撮影する患者体積測定装置と、
前記患者体積測定装置で撮影された結果に基づいて前記患者3Dモデルを作成する患者モデル作成部と、を更に備えた

ことを特徴とする放射線治療システム。

[請求項6] 請求項5に記載の放射線治療システムにおいて、
前記患者体積測定装置を、TOFカメラとする
ことを特徴とする放射線治療システム。

[請求項7] 請求項5に記載の放射線治療システムにおいて、
前記患者モデル作成部は、前記患者を治療台に載せていない時の計測データと、前記患者を前記治療台に載せているときの計測データとの差分から患者3Dデータを作成する

ことを特徴とする放射線治療システム。

[請求項8] 請求項1に記載の放射線治療システムにおいて、
前記仮想空間上の3Dモデル、および干渉判定結果を表示する干渉判定結果表示装置を更に備えた

ことを特徴とする放射線治療システム。

[請求項9] 請求項1に記載の放射線治療システムにおいて、
前記治療装置の変形を常時監視する3次元計測部を更に備え、

前記干渉計算部は、前記３次元計測部で計測された変形量のデータを利用して前記３Ｄモデルを補正して干渉判定シミュレーションを行う

ことを特徴とする放射線治療システム。

[請求項10]

請求項１に記載の放射線治療システムにおいて、

前記干渉計算部は、前記治療装置の移動要求信号の入力を受けた後、かつ前記治療装置の移動開始前に前記干渉判定シミュレーションを行う

ことを特徴とする放射線治療システム。

[請求項11]

放射線治療を行う放射線治療システムを構成する機器のうち、移動可能に構成された治療装置および患者、または前記治療装置同士の衝突を防止する干渉判定装置であって、

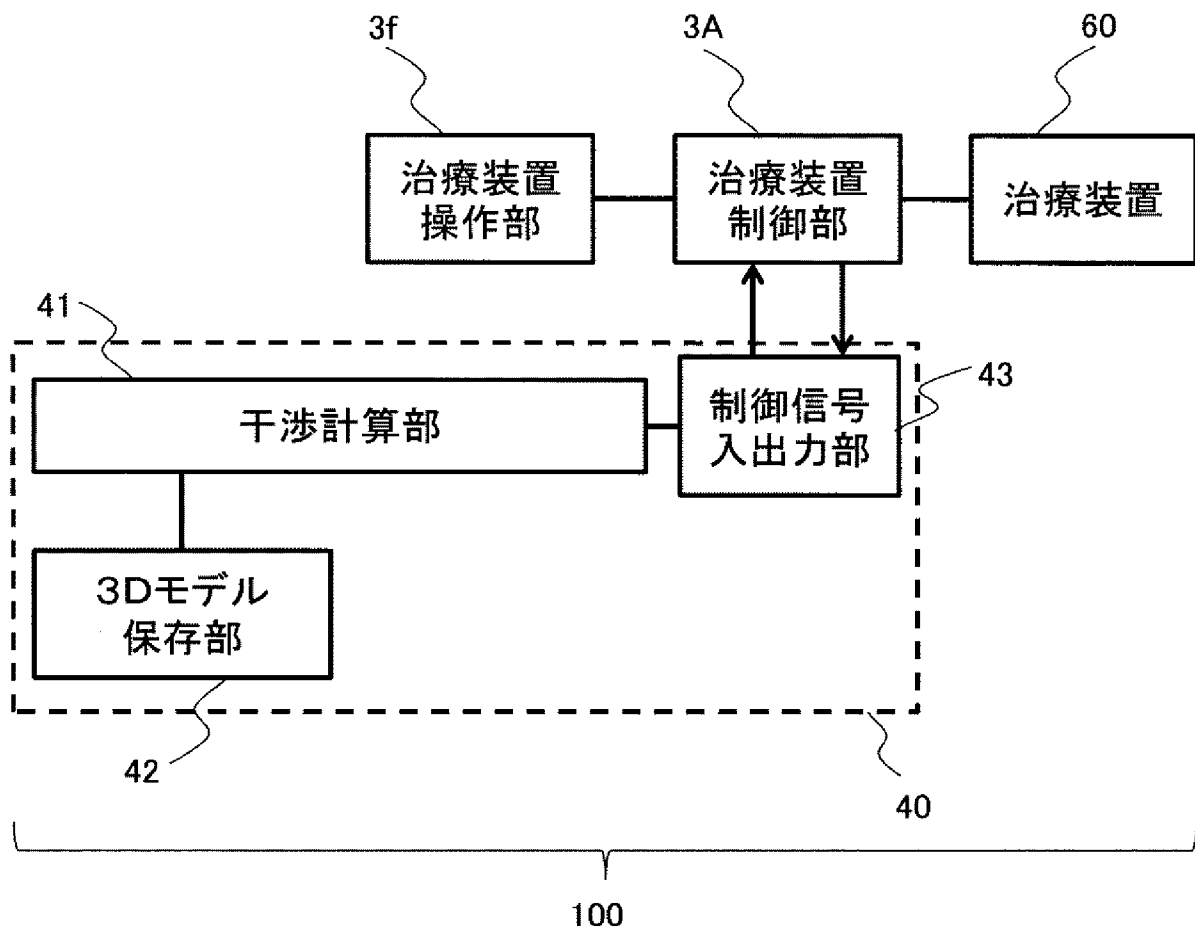
前記治療装置の制御情報が入力されるとともに、前記治療装置に対して制御信号を出力する制御信号入出力部と、

前記治療装置の３Ｄモデル、治療室の３Ｄモデル、および患者の３Ｄモデルの各３Ｄモデルを格納する３Ｄデータベースと、

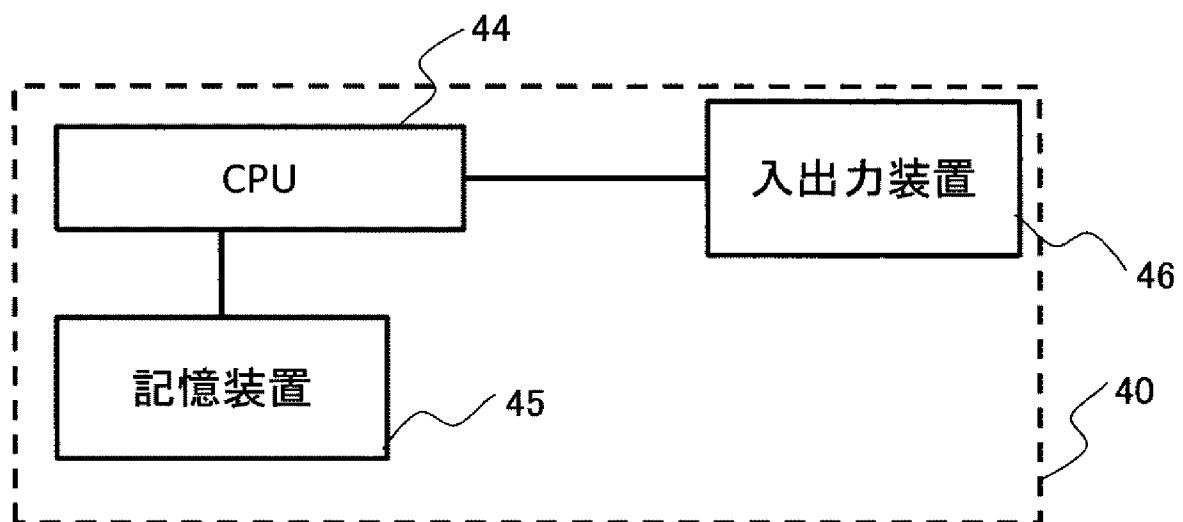
前記治療装置の移動開始前に、前記３Ｄモデルを仮想空間上に実空間と同様に配置し、前記制御信号に基づき仮想空間上で前記３Ｄモデルを目標位置まで移動させることで前記治療装置と前記患者との衝突、および前記治療装置同士の衝突の有無を判定する干渉判定シミュレーションを行う干渉計算部と、を備えた

ことを特徴とする干渉判定装置。

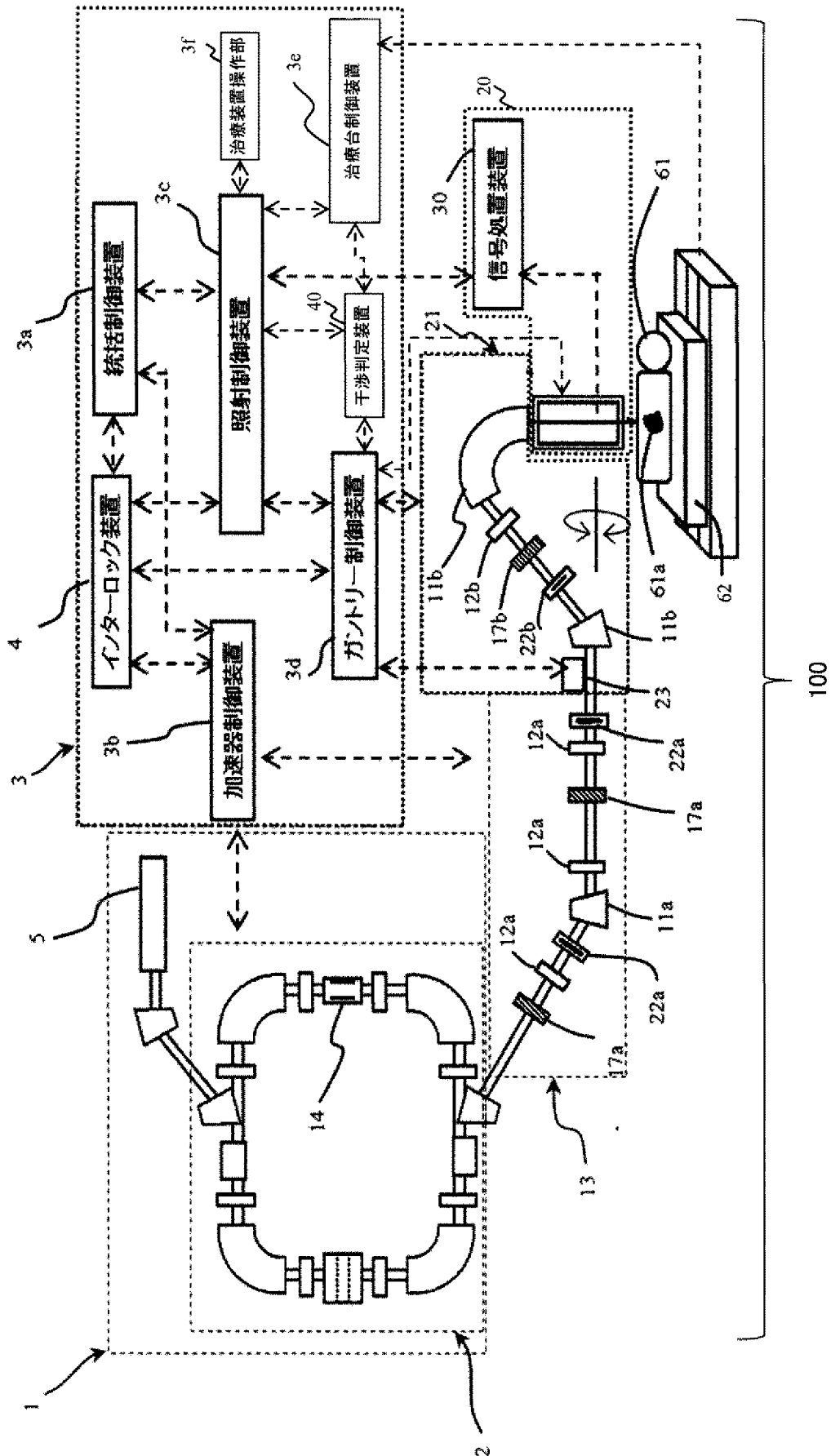
[図1]



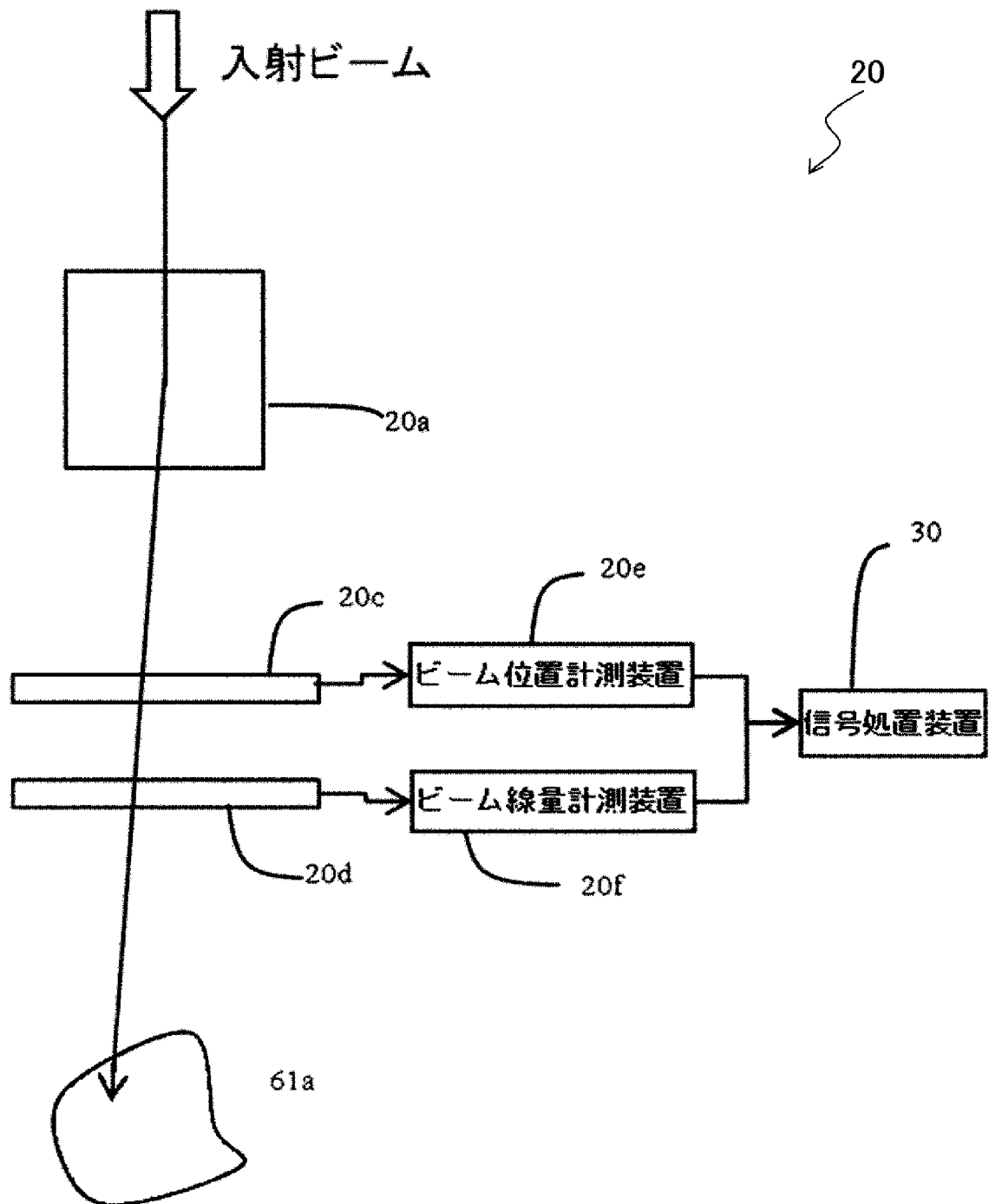
[図2]



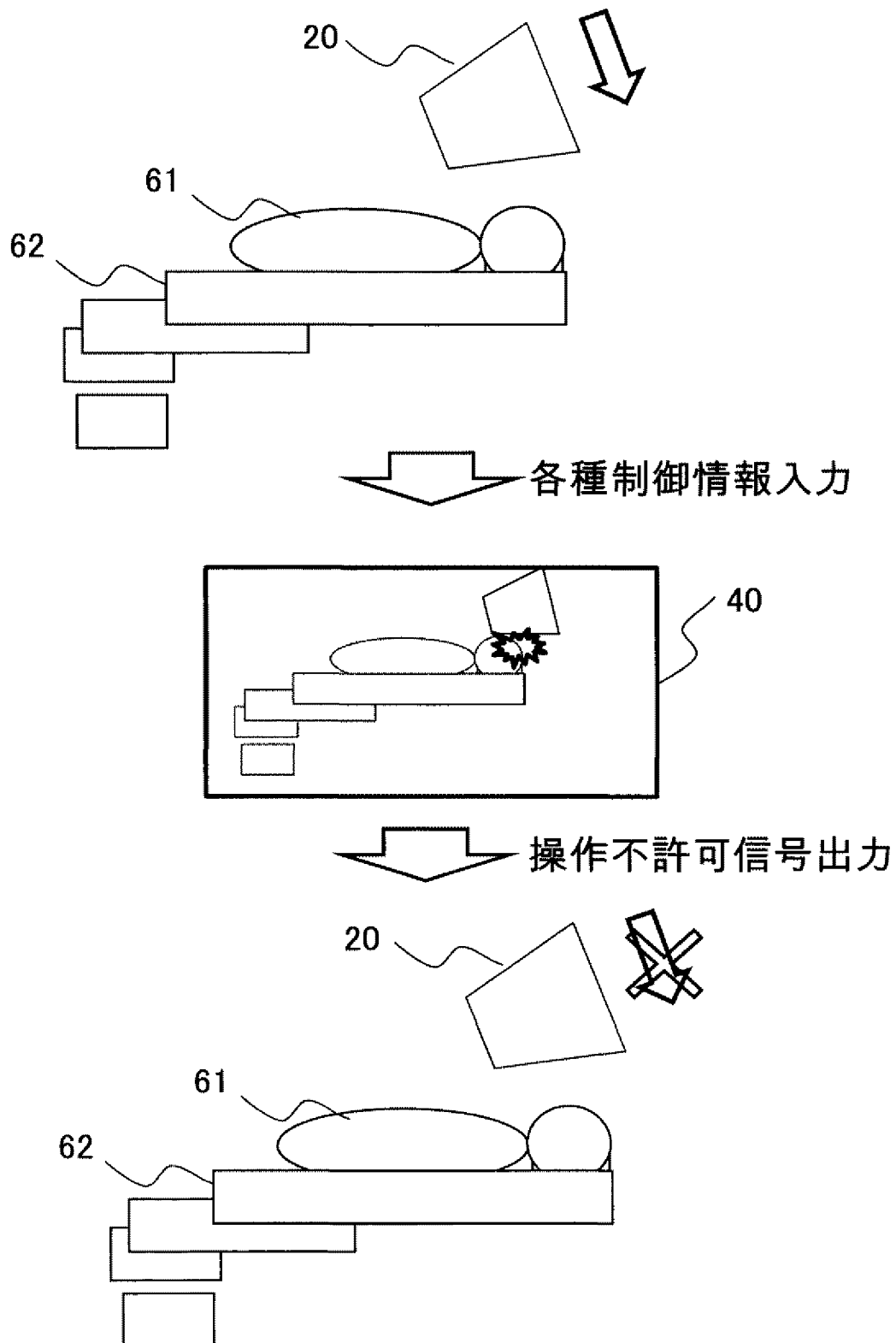
[図3]



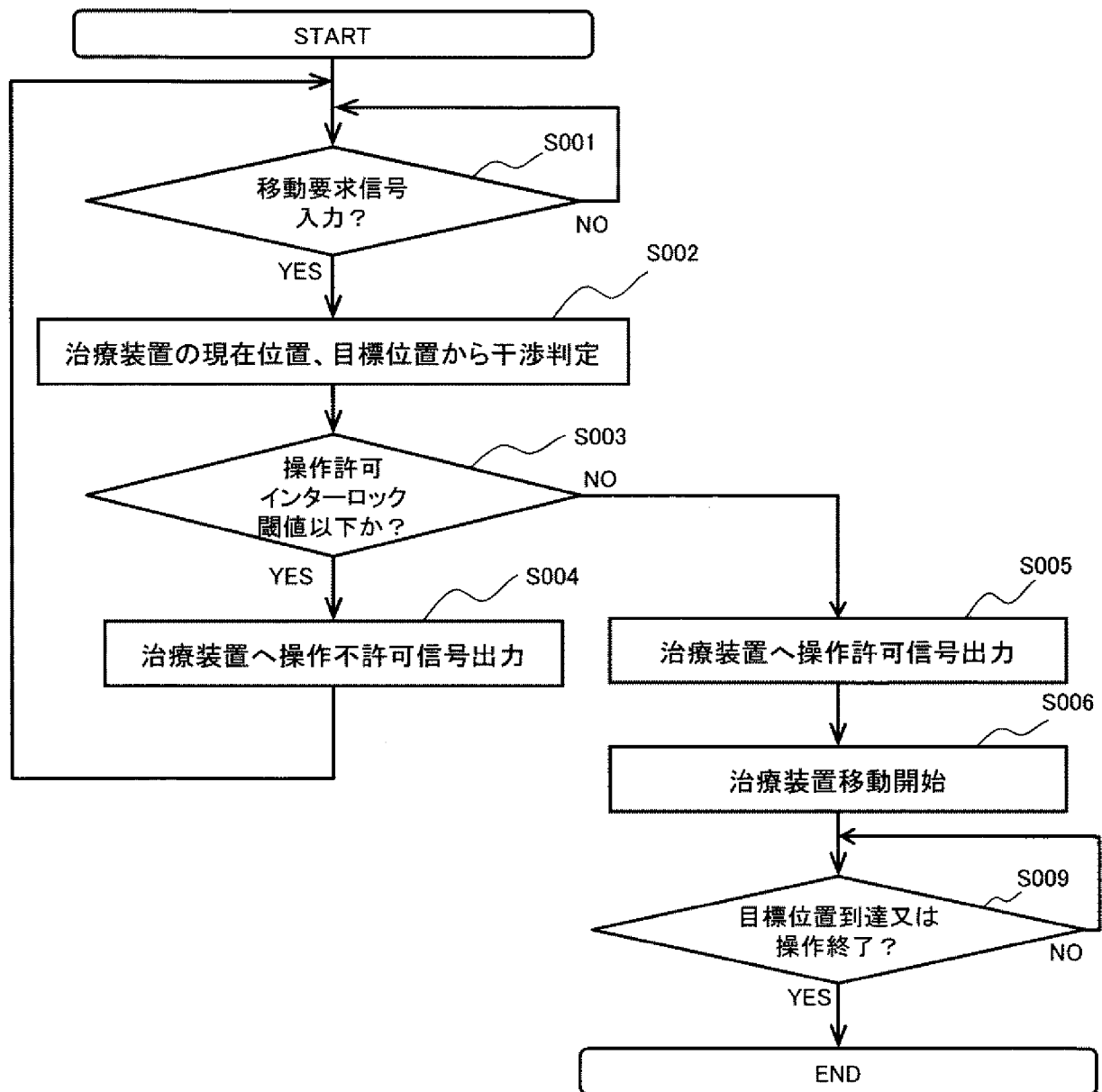
[図4]



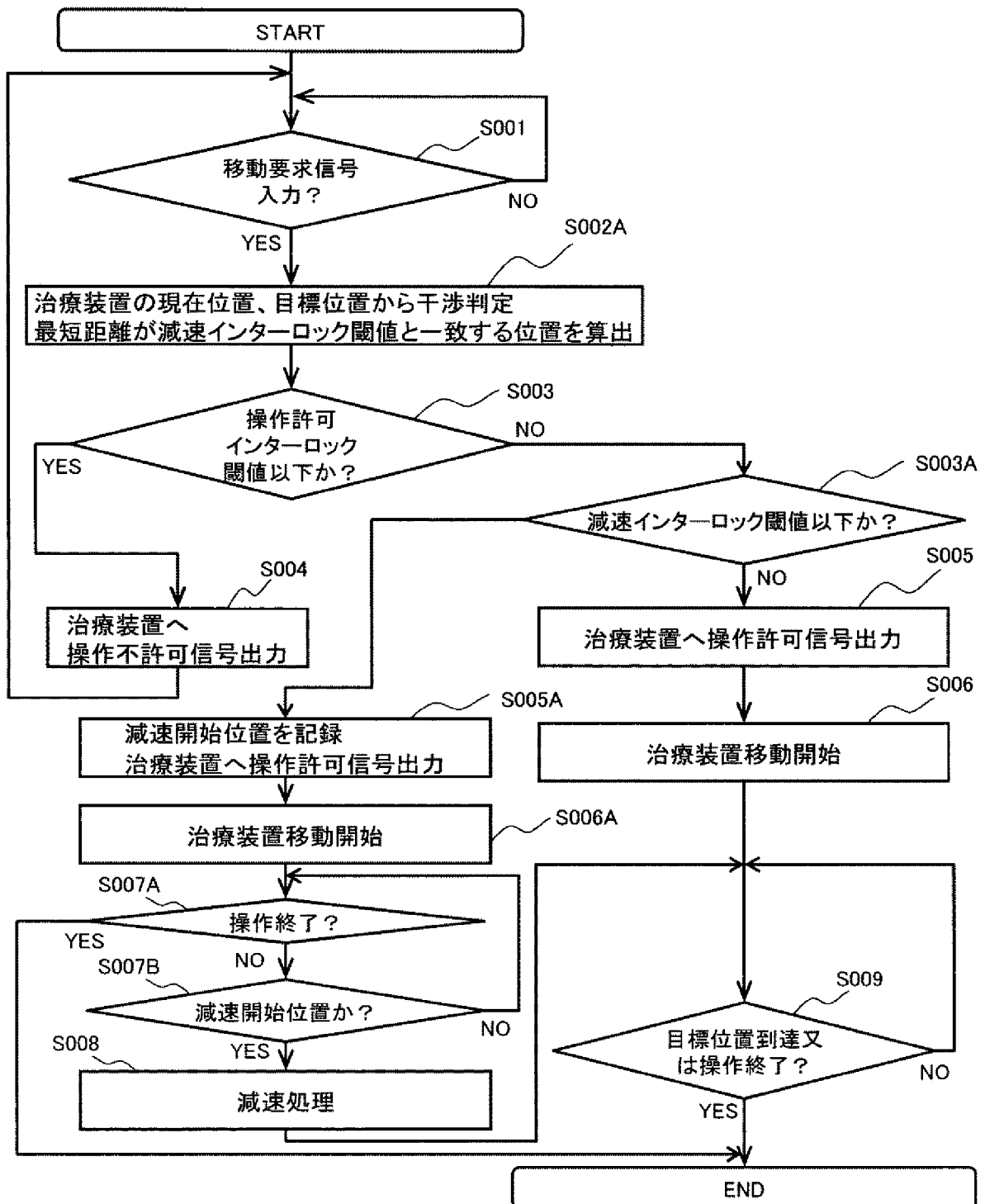
[図5]



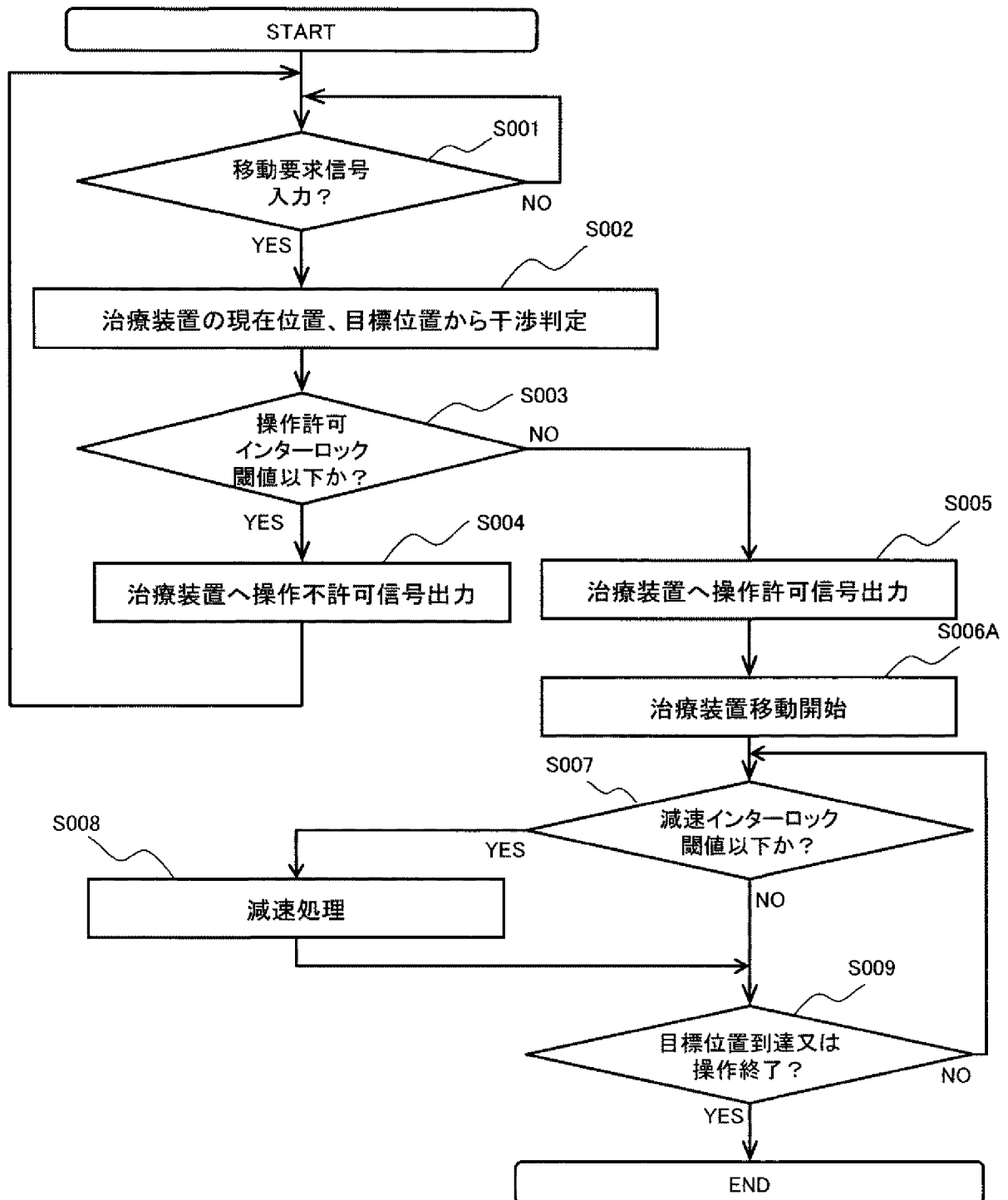
[図6]



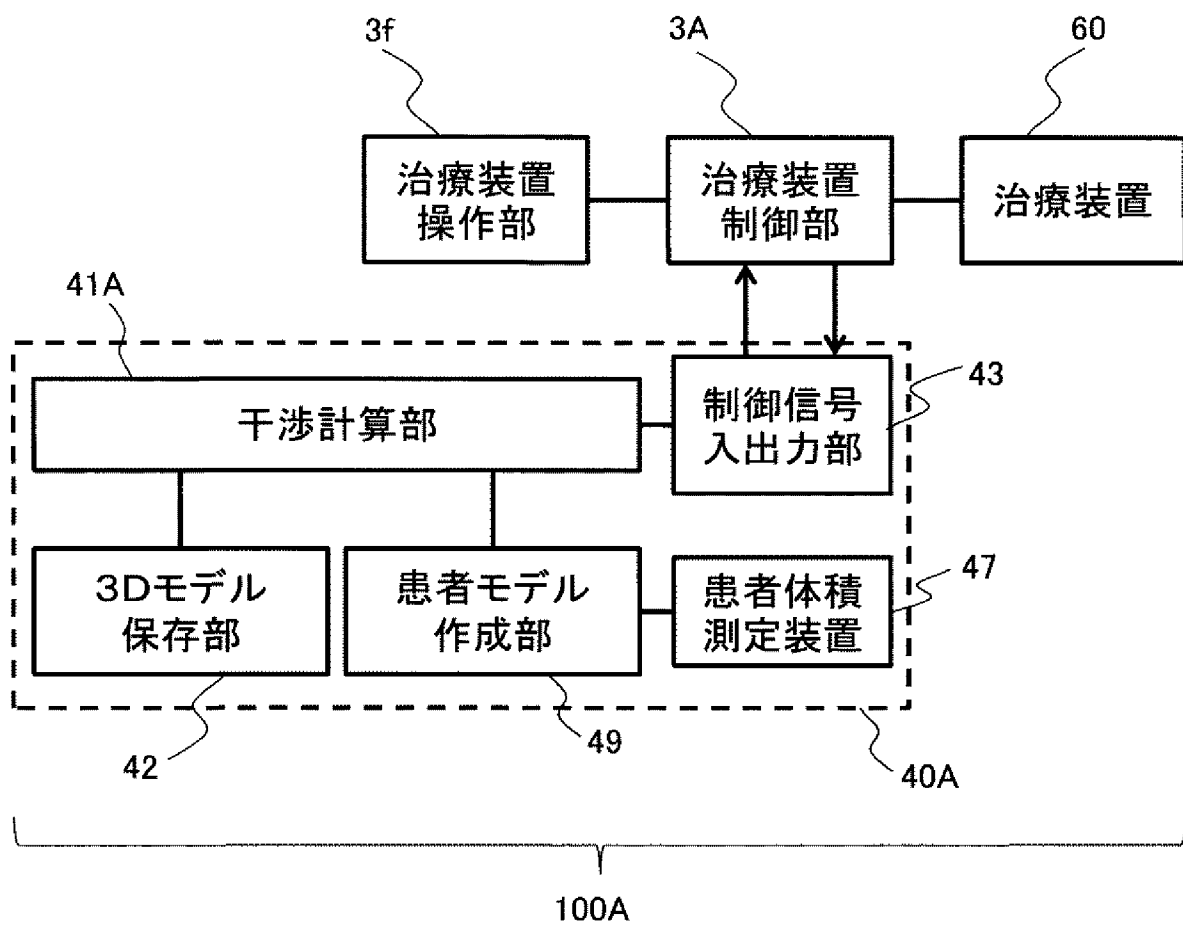
[図7]



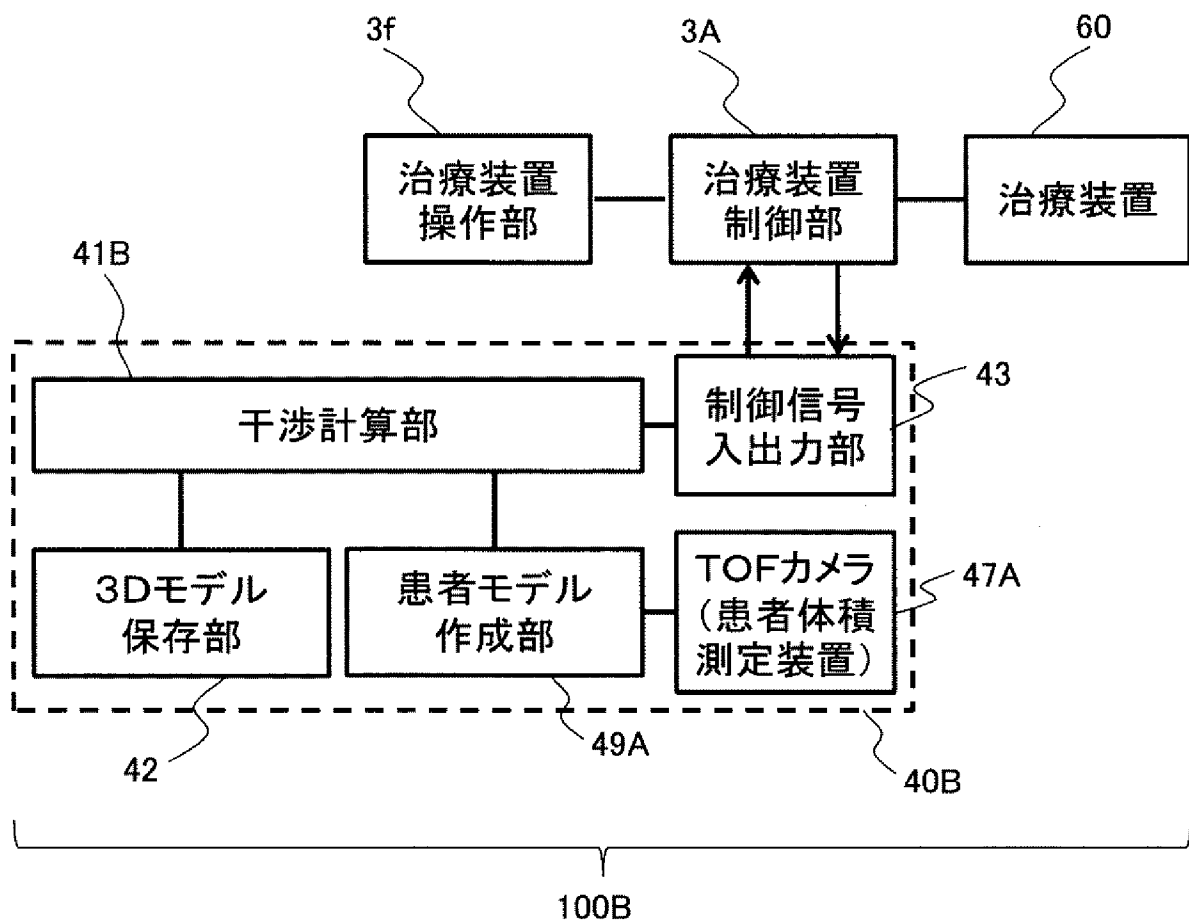
[図8]



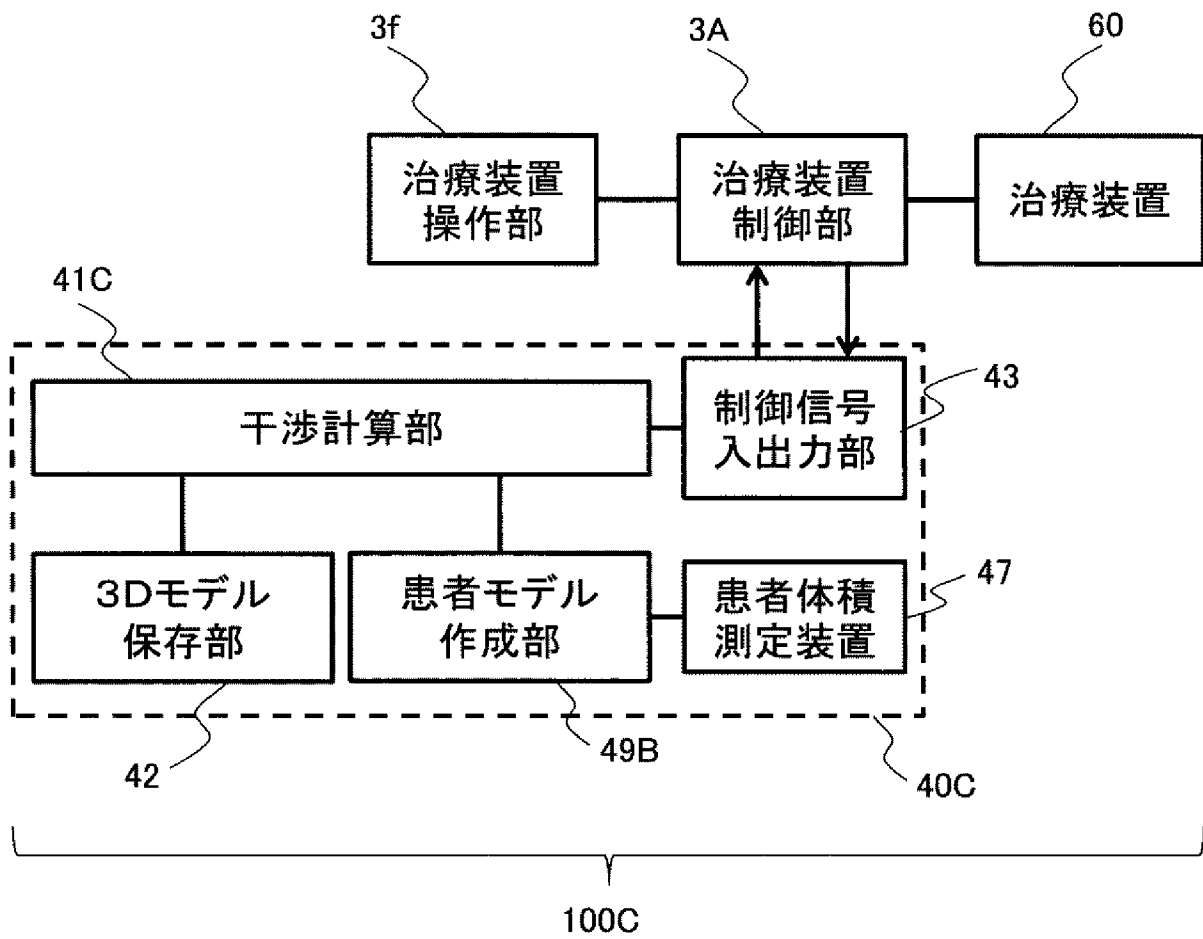
[図9]



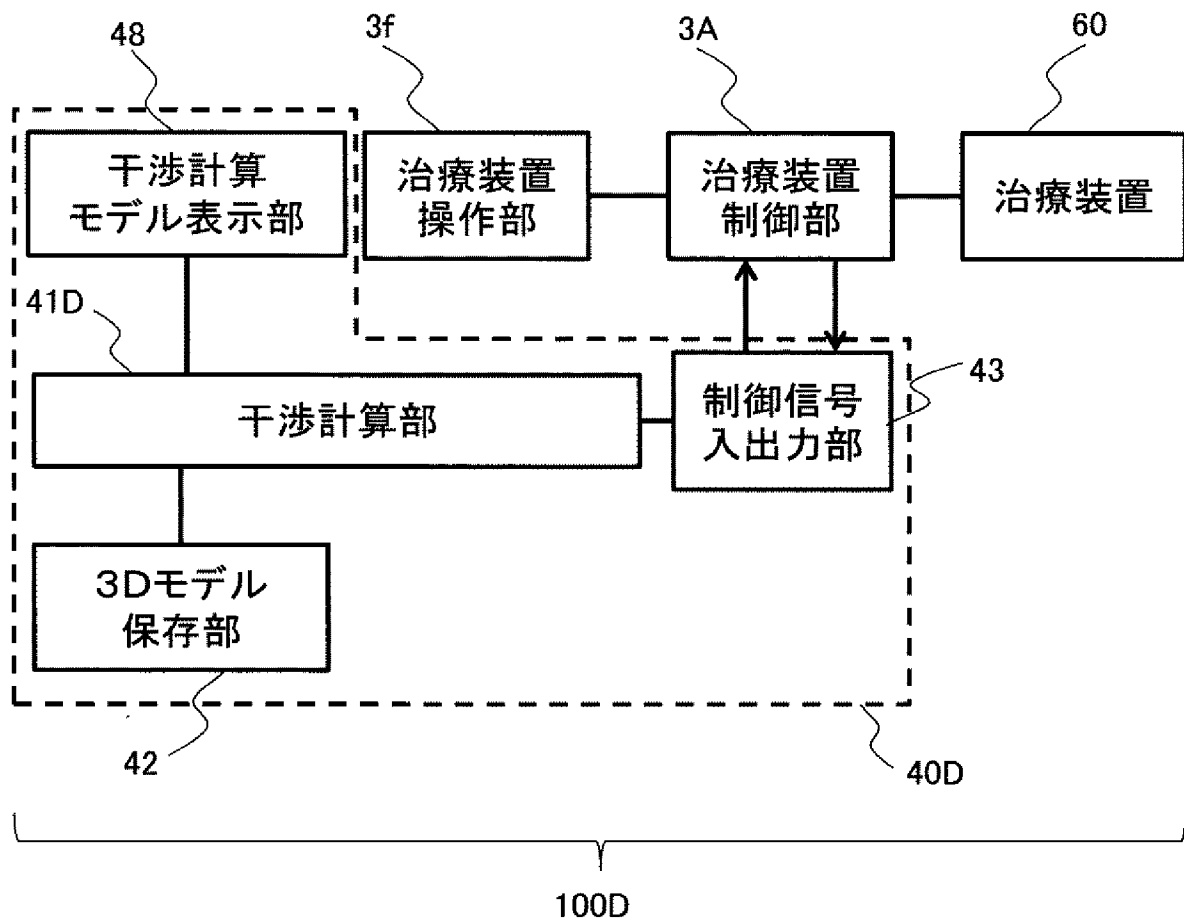
[図10]



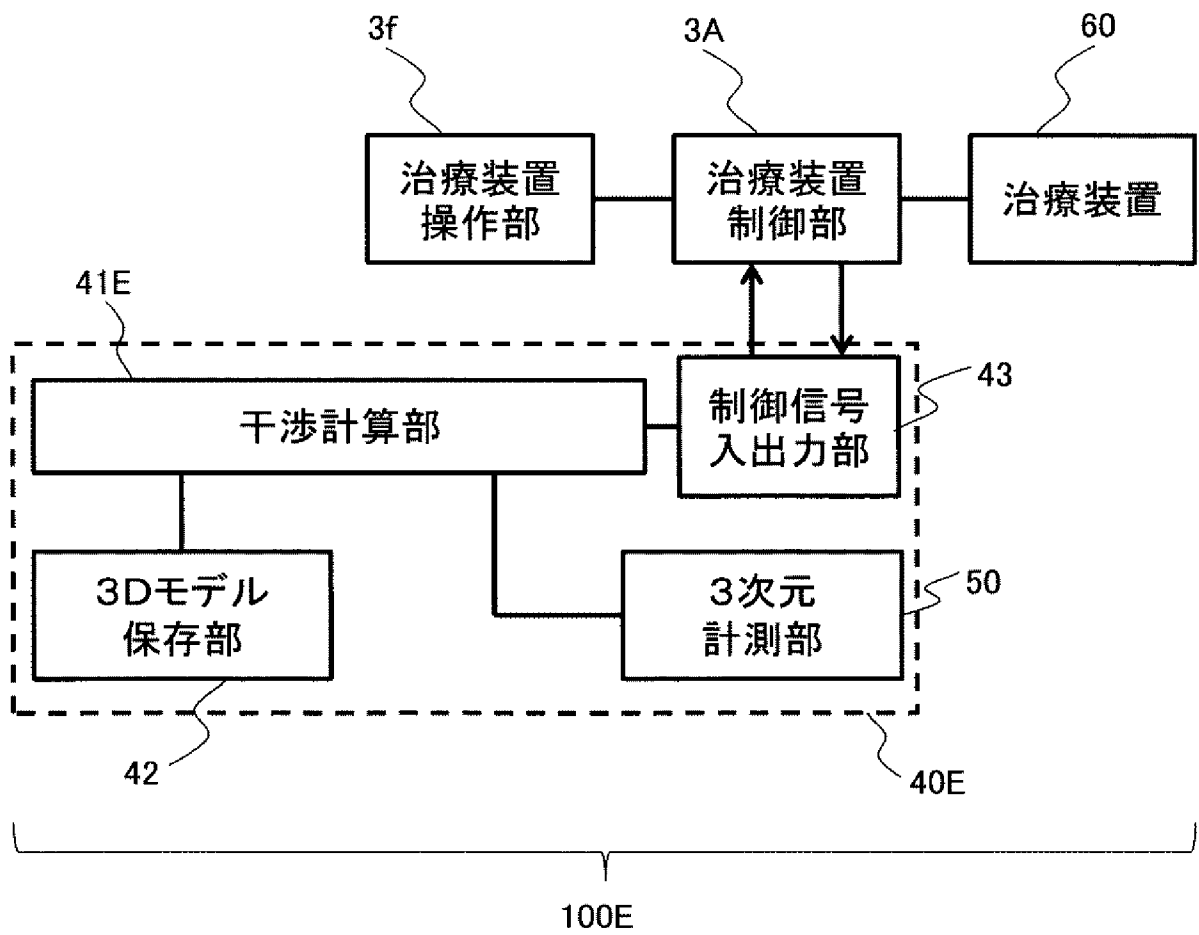
[図11]



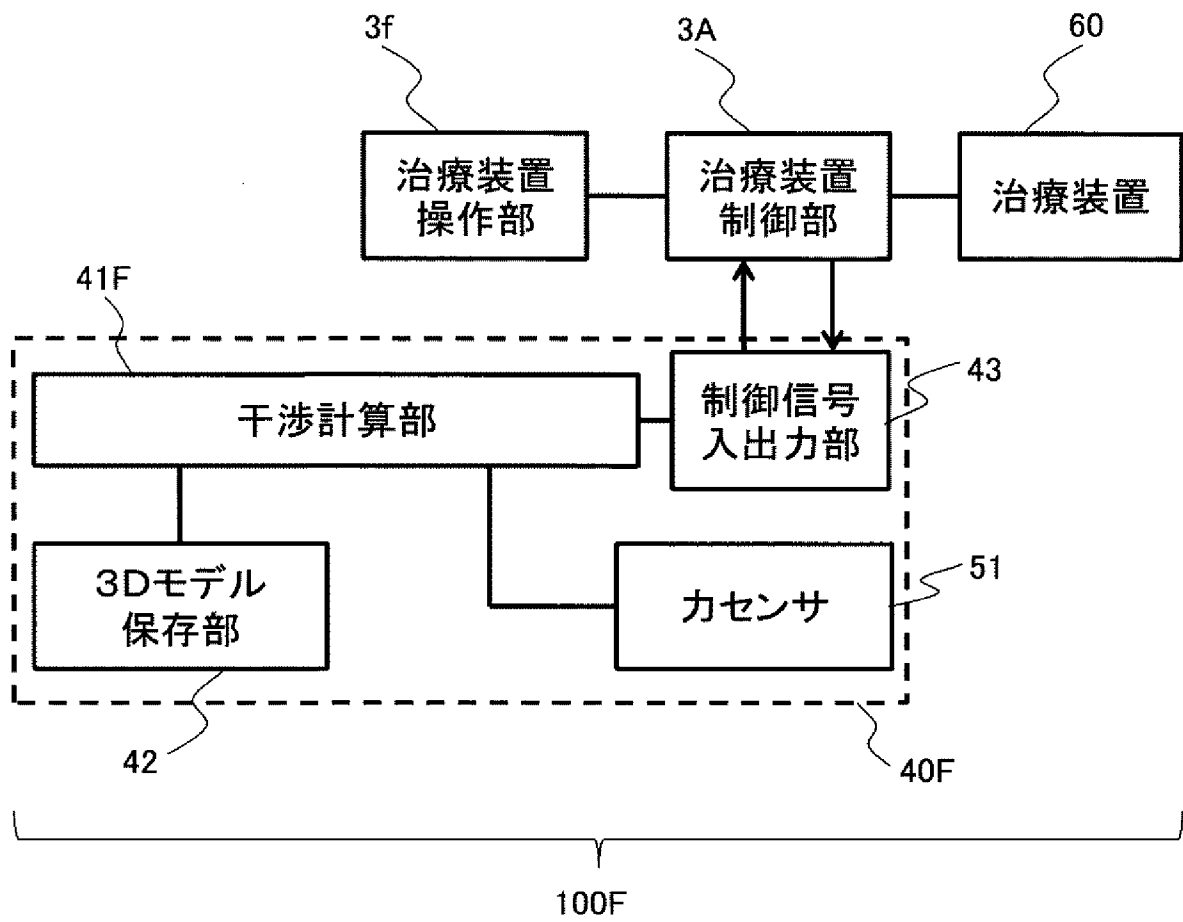
[図12]



[図13]



[図14]



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2018/002164

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

Int.Cl. A61N5/10 (2006.01) i

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.Cl. A61N5/10

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Published examined utility model applications of Japan 1922-1996

Published unexamined utility model applications of Japan 1971-2018

Registered utility model specifications of Japan 1996-2018

Published registered utility model applications of Japan 1994-2018

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
Y A	JP 2014-128352 A (MITSUBISHI ELECTRIC CORPORATION) 10 July 2014, paragraphs [0011], [0012], [0015]-[0040], fig. 1-7 (Family: none)	1-6, 8-11 7
Y	JP 2014-90896 A (MITSUBISHI ELECTRIC CORPORATION) 19 May 2014, paragraphs [0010]-[0036], fig. 3 (Family: none)	1-6, 8-11
Y	JP 2010-131270 A (MITSUBISHI HEAVY INDUSTRIES, LTD.) 17 June 2010, paragraphs [0009]-[0020] (Family: none)	9

☐ Further documents are listed in the continuation of Box C.

☐ See patent family annex.

* Special categories of cited documents:

"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

"E" earlier application or patent but published on or after the international filing date

"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

"T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

"X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

"Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

"&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search
13.02.2018

Date of mailing of the international search report
27.02.2018

Name and mailing address of the ISA/
Japan Patent Office
3-4-3, Kasumigaseki, Chiyoda-ku,
Tokyo 100-8915, Japan

Authorized officer

Telephone No.

A. 発明の属する分野の分類（国際特許分類（IPC））

Int.Cl. A61N5/10(2006.01)i

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料（国際特許分類（IPC））

Int.Cl. A61N5/10

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報	1922-1996年
日本国公開実用新案公報	1971-2018年
日本国実用新案登録公報	1996-2018年
日本国登録実用新案公報	1994-2018年

国際調査で使用した電子データベース（データベースの名称、調査に使用した用語）

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
Y A	JP 2014-128352 A（三菱電機株式会社）2014.07.10, 段落 [0011] - [0012]、段落 [0015] - [0040]、図1-7（ファミリーなし）	1-6, 8-11 7
Y	JP 2014-90896 A（三菱電機株式会社）2014.05.19, 段落 [0010] - [0036]、図3（ファミリーなし）	1-6, 8-11
Y	JP 2010-131270 A（三菱重工株式会社）2010.06.17, 段落 [0009] - [0020]（ファミリーなし）	9

C欄の続きにも文献が列挙されている。

パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの
「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの
「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）
「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献
「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの
「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの
「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの
「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日

13.02.2018

国際調査報告の発送日

27.02.2018

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁（ISA/J P）

郵便番号100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官（権限のある職員）

宮崎 敏長

31

1188

電話番号 03-3581-1101 内線 3386