

【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】令和 2 年 2 月 20 日 (2020.2.20)

【公開番号】特開 2019-42444 (P2019-42444A)

【公開日】平成 31 年 3 月 22 日 (2019.3.22)

【年通号数】公開・登録公報 2019-011

【出願番号】特願 2017-172274 (P2017-172274)

【国際特許分類】

A 6 1 B 5/055 (2006.01)

G 0 1 R 33/54 (2006.01)

【 F I 】

A 6 1 B 5/05 3 8 0

A 6 1 B 5/05 3 7 6

G 0 1 N 24/02 5 3 0 Y

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 1 月 10 日 (2020.1.10)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 2 6 】

まず、入力装置 2 0 5 を介してユーザーによる撮像シーケンスや撮像条件の設定を受け付ける (S 3 0 1)。撮像シーケンスは、特に限定されないが、本実施形態では、撮像時間の短縮のために、空間的に重なり合った信号を計測する撮像手法 (P I 法) が選択され、設定される。撮像条件は、撮像シーケンスのパラメータ (繰り返し時間 T R、エコー時間 T E) を含み、k 空間の間引き計測を行う場合には間引き率を含む。また複数スライス同時励起 (S M S : S i m u l t a n e o u s M u l t i - S l i c e) の場合にはスライス数の設定を含む。なお検査プロトコルとしてこれら撮像条件等が設定されている場合には、検査プロトコルに設定された条件等を読み込む。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 7 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 7 6 】

1 0 : M R I 装置、1 0 0 : 計測部、1 0 1 : 被検体、1 0 2 : 静磁場コイル、1 0 3 : 傾斜磁場コイル、1 0 4 : シムコイル、1 0 5 : 送信コイル、1 0 6 : 受信コイル、1 0 7 : 送信機、1 0 8 : 受信機、1 1 2 : 傾斜磁場用電源部、1 1 3 : シム用電源部、1 1 4 : シーケンス制御装置、2 0 0 : 計算機、2 0 1 : ディスプレイ、2 0 3 : 外部記憶装置、2 0 5 : 入力装置、2 1 0 : 計測制御部、2 3 0 : 画像生成部、2 4 0 : 複素画像生成部、2 5 0 : 分離画像算出部、2 7 0 : ノイズ除去部、2 7 1 : ノイズ除去前後画像制約部、2 7 2 : ノイズ相関制約部、2 7 3 : スパース空間制約部、2 7 5 : 繰り返し演算部、2 9 0 : 表示制御部