

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 特 許 公 報 (B2)

(11) 特許番号

特許第6960939号  
(P6960939)

(45) 発行日 令和3年11月5日 (2021. 11. 5)

(24) 登録日 令和3年10月14日 (2021. 10. 14)

(51) Int. Cl.

F I

A 6 1 B 8/14 (2006.01)

A 6 1 B 8/14

請求項の数 15 (全 24 頁)

(21) 出願番号 特願2018-554336 (P2018-554336)  
 (86) (22) 出願日 平成29年4月13日 (2017. 4. 13)  
 (65) 公表番号 特表2019-511329 (P2019-511329A)  
 (43) 公表日 平成31年4月25日 (2019. 4. 25)  
 (86) 国際出願番号 PCT/EP2017/059019  
 (87) 国際公開番号 W02017/182397  
 (87) 国際公開日 平成29年10月26日 (2017. 10. 26)  
 審査請求日 令和2年4月8日 (2020. 4. 8)  
 (31) 優先権主張番号 62/323, 995  
 (32) 優先日 平成28年4月18日 (2016. 4. 18)  
 (33) 優先権主張国・地域又は機関  
 米国 (US)

(73) 特許権者 590000248  
 コーニンクレッカ フィリップス エヌ  
 ヴェ  
 KONINKLIJKE PHILIPS  
 N. V.  
 オランダ国 5656 アーヘー アイン  
 ドーフェン ハイテック キャンパス 5  
 2  
 (74) 代理人 110001690  
 特許業務法人M&Sパートナーズ  
 (72) 発明者 ジェイゴ ジェームス ロバートソン  
 オランダ国 5656 アーヘー アイン  
 ドーフェン ハイ テック キャンパス  
 5

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 超音波システム及び非一時的コンピュータ可読媒体

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

ディスプレイを備えるユーザインターフェースと、

前記ユーザインターフェースに通信可能に結合され、プローブに通信可能に結合される  
プロセッサと、前記プロセッサに通信可能に結合され、超音波画像を表示するためのプロセッサ実行可  
能な命令を含むメモリであって、前記プロセッサ実行可能な命令は、第1の複数の超音波画像のうちの1つの第1の画像フレームを前記ディスプレイに表  
示する命令であって、前記第1の複数の超音波画像の各々は、対応するプローブ位置情報  
とともに記憶され、前記第1の画像フレームは第1の位置情報に関連付けられ、前記プロ  
ーブ位置情報は、対象者に対する前記プローブの空間的ロケーションに対応する、命令と、  
直交ビューを検索するユーザ入力を受信する命令と、前記第1の位置情報を第2の複数の超音波画像とともに記憶された位置情報と比較し  
、前記第1の位置情報に対して最も直交に近い位置情報に関連付けられた前記第2の複数の  
超音波画像における1つ又は複数の画像フレームを特定する命令と、前記1つ又は複数の画像フレームの各々の画像表現を候補直交ビューとして表示する  
命令と

を含む、メモリと

を備える、超音波撮像システム。

10

20

**【請求項 2】**

前記 1 つ又は複数の画像フレームの各々の画像表現を候補直交ビューとして表示する前記命令は、前記 1 つ又は複数の画像フレームの各々の低品質の画像を表示する命令を含む、請求項 1 に記載の超音波撮像システム。

**【請求項 3】**

前記メモリは、前記第 1 の画像フレームを表示する前に、前記第 1 の複数の超音波画像のファイルを空間的に順番に配置する命令を更に含む、請求項 1 に記載の超音波撮像システム。

**【請求項 4】**

前記メモリは、  
関心領域の指標を受信する命令と、  
前記関心領域を中心とする画像に対応するプローブ空間的ロケーションを決定する命令と、  
前記第 1 の位置情報を、前記関心領域を中心とする画像に対応する前記プローブ空間的ロケーションとして設定する命令と  
を更に含む、請求項 1 に記載の超音波撮像システム。

**【請求項 5】**

前記メモリは、前記ユーザインターフェースが、前記候補直交ビューのうちの 1 つの選択を受信し、前記候補直交ビューのうちの選択された前記 1 つを第 2 の画像フレームとして前記第 1 の画像フレームと隣り合わせの配置で表示することを可能にする命令を更に含む、請求項 1 に記載の超音波撮像システム。

**【請求項 6】**

前記メモリは、  
前記第 1 及び第 2 の画像フレームにおける関心領域の第 1 及び第 2 の幅の指標をそれぞれ受信する命令と、  
前記第 1 の幅によって定められる領域内でのみ前記第 1 の画像フレームのビュー平面と交差する、前記第 2 の複数の超音波画像からの画像の第 1 のサブセットを決定する命令と、  
前記第 2 の幅によって定められる領域内でのみ前記第 2 の画像フレームのビュー平面と交差する、前記第 1 の複数の超音波画像からの画像の第 2 のサブセットを決定する命令と、  
前記第 1 及び前記第 2 のサブセットに含まれていない前記第 1 及び第 2 の複数の超音波画像から 1 つ又は複数の画像を削除する命令と  
を更に含む、請求項 5 に記載の超音波撮像システム。

**【請求項 7】**

前記プロセッサは更に、取得された超音波画像の個々のフレームを、それぞれのフレームの取得中のプローブの位置に対応する位置情報に関連付け、前記超音波画像を関連付けられた前記位置情報とともに、前記メモリ内に記憶する、請求項 1 に記載の超音波撮像システム。

**【請求項 8】**

位置追跡システムに動作可能に関連付けられたプローブを更に備え、前記プロセッサは更に、前記位置追跡システムに係して対象者の 1 つ又は複数の解剖学的ランドマークをレジストレーションする、請求項 1 に記載の超音波撮像システム。

**【請求項 9】**

前記プロセッサは、第 1 の向きにおいて前記プローブによって取得された画像を前記第 1 の複数の超音波画像として記憶させ、傾いた向きにおいて前記プローブによって取得された画像を前記第 2 の複数の超音波画像として記憶させる、請求項 8 に記載の超音波撮像システム。

**【請求項 10】**

超音波画像を表示するためのプロセッサ実行可能な命令を含む非一時的コンピュータ可

10

20

30

40

50

読媒体であって、前記プロセッサ実行可能な命令は、

第1の複数の超音波画像のうちの1つの第1の画像フレームを表示する命令であって、前記第1の複数の超音波画像の各々は、対応するプローブ位置情報とともに記憶され、前記超音波画像の前記第1の画像フレームは第1の位置情報に関連付けられ、前記プローブ位置情報は、対象者に対するプローブの空間的ロケーションに対応する、命令と、

直交ビューを検索するユーザ入力を受信する命令と、

前記第1の位置情報を第2の複数の超音波画像とともに記憶された位置情報と比較し、前記第1の位置情報に対して最も直交に近い位置情報に関連付けられた前記第2の複数の超音波画像における1つ又は複数の画像フレームを特定する命令と、

前記1つ又は複数の画像フレームの各々の画像表現を候補直交ビューとして表示する命令と

10

を含む、非一時的コンピュータ可読媒体。

【請求項11】

前記1つ又は複数の画像フレームの各々の画像表現を候補直交ビューとして表示する前記命令は、前記1つ又は複数の画像フレームの各々の低品質の画像を表示する命令を含む、請求項10に記載の非一時的コンピュータ可読媒体。

【請求項12】

前記第1の画像フレームを表示する前に、前記第1の複数の超音波画像のファイルを空間的に順番に配置する命令を更に含む、請求項10に記載の非一時的コンピュータ可読媒体。

20

【請求項13】

関心領域の指標を受信する命令と、

前記関心領域を中心とする画像に対応するプローブ空間的ロケーションを決定する命令と、

前記第1の位置情報を、前記関心領域を中心とする画像に対応する前記プローブ空間的ロケーションとして設定する命令と

を更に含む、請求項10に記載の非一時的コンピュータ可読媒体。

【請求項14】

前記候補直交ビューのうちの1つの選択を受信し、前記候補直交ビューのうちの選択された前記1つを第2の画像フレームとして前記第1の画像フレームと隣り合わせの配置で表示する命令を更に含む、請求項10に記載の非一時的コンピュータ可読媒体。

30

【請求項15】

前記第1及び第2の画像フレームにおける関心領域の第1及び第2の幅の指標をそれぞれ受信する命令と、

前記第1の幅によって定められる領域内でのみ前記第1の画像フレームのビュー平面と交差する、前記第2の複数の超音波画像からの画像の第1のサブセットを決定する命令と、

、

前記第2の幅によって定められる領域内でのみ前記第2の画像フレームのビュー平面と交差する、前記第1の複数の超音波画像からの画像の第2のサブセットを決定する命令と

40

、

前記第1及び前記第2のサブセットに含まれていない前記第1及び第2の複数の超音波画像から1つ又は複数の画像を削除する命令と

を更に含む、請求項14に記載の非一時的コンピュータ可読媒体。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

[001] 本開示は、概して、超音波撮像システムなどの医療撮像システムに関する。超音波撮像システムは、カートベース式超音波撮像システムであってよく、典型的には、プローブと連携して動作するユーザインターフェースと、患者などの対象者からの画像を取得し、表示するディスプレイとを含む。医療撮像システムは、対象者の組織における腫瘍

50

の存在を特定すること及び／又は腫瘍に関するパラメータを定量化することなど、スクリーニング及び診断のために使用される。正確かつ早期の腫瘍の特定及び評価は、より効果的な治療対応を促進する。例えば、乳癌の場合、超音波撮像は、より最近、乳癌のスクリーニング及び診断における用途が見出されている。

【背景技術】

【0002】

[002] 乳房のスクリーニングのための自動システムが開発されてきた。このようなシステムは、患者の乳房に対する超音波プローブの運動を自動的に又は半自動的に制御するために、作動ガントリを利用する。現在、いくつかの自動超音波乳房スクリーニングシステムが存在するが、フリーハンド超音波乳房スクリーニングが、いまだに臨床的に受け入れられ、しばしば好まれる乳房スクリーニング方法である。

10

【発明の概要】

【発明が解決しようとする課題】

【0003】

フリーハンド超音波乳房スクリーニングにおいて、オペレータ（例えば、音波検査者又は臨床医）が、プローブの運動を制御する。フリーハンド乳房スクリーニングにおいて、オペレータは、プローブの運動だけでなく、加えられる圧力も制御し、この両者はスキャンの品質に影響を与える。フリーハンド超音波乳房スクリーニング／撮像の品質は、他の超音波撮像操作とともに、オペレータの技術及び経験に強く依存する。また、典型的にはプローブのサイズが関心エリア（例えば、乳房組織全体）に対してより小さく、他の撮像モダリティ（例えば、MRI、CT、X線）に比べて視野がより小さいので、1つの超音波画像では、乳房の全体的画像を提供できない。典型的には、乳房全体の画像データを取得するために、例えばスクリーニング処置中に、超音波プローブによる複数回の掃引が使用される。本明細書において説明される例は、フリーハンド超音波乳房スクリーニングの分野における1つ又は複数の課題に対する解決を提供する。

20

【課題を解決するための手段】

【0004】

[003] 一実施形態による超音波撮像システムは、プローブと、プローブに装着され、位置追跡システムに動作可能に関連付けられたセンサと、位置追跡システムからプローブ位置データを受信し、対象者に対するプローブの空間的ロケーションを決定するように構成されたプロセッサと、ユーザインターフェースとを含む。ユーザインターフェースは、対象者の選択された乳房の複数の解剖学的ランドマークへのプローブの設置のための命令を提供することと、複数の解剖学的ランドマークの各々におけるプローブの空間的ロケーションを記録するユーザ入力を受信することと、を行うように構成される。プロセッサは更に、複数の解剖学的ランドマークの各々におけるプローブの空間的ロケーションに基づいてスキャンエリアを決定し、選択された乳房のためのスキャンパターンを生成するように構成される。プロセッサは、プローブの運動を監視するように構成される。ユーザインターフェースは、選択された乳房のスキャンの前にスキャンパターンの視覚的表現を表示することと、選択された乳房のスキャン中に、プローブの運動に基づいてスキャンパターンの視覚的表現を自動的に更新することとを行うように構成される。

30

40

【0005】

[004] 本明細書において説明されるユーザインターフェースの特定の要素及び／又は超音波システムのプロセッサによって行われる機能などの本開示の態様は、プロセッサ実行可能な命令を含むコンピュータ可読媒体において具現化される。例えば、1つ又は複数のグラフィカルユーザインターフェース又はその要素を提供するためのプロセッサ実行可能な命令は、例えば分析ワークステーション上での実行のためにソフトウェアパッケージに組み込まれる。本開示の態様は、以下に更に説明されるようにオフラインでの画像分析を容易にするが、本明細書において説明される原理は、オンラインでの画像分析（例えば、画像取得中に又はその少し後に行われる分析）にも同様に適用されることは理解されよう。一実施形態によると、超音波画像を表示するためのプロセッサ実行可能な命令を含む

50

非一時的コンピュータ可読媒体は、第1の複数の記憶された画像ファイルからの第1の画像フレームを表示する命令であって、画像ファイルは、第1の画像フレームを取得中のプローブ位置に対応する第1の位置情報を含む、命令と、ユーザインターフェースを介して、直交ビューのリクエストを受信する命令と、第1の位置情報に対して最も近い位置情報に関連付けられた第2の複数の記憶された画像ファイルにおける1つ又は複数の画像フレームを特定するために、第1の位置情報を第2の複数の記憶された画像ファイルの位置情報と比較する命令と、1つ又は複数の画像フレームの各々の画像表現を候補直交ビューとして表示する命令とを含む。

【図面の簡単な説明】

【0006】

10

【図1】[005] 一実施形態による超音波撮像システムのブロック図である。

【図2】[006] 例えばフリーハンド乳房スクリーニングを行うときに乳房組織をスキャンするために使用される超音波撮像システムの図である。

【図3】[007] 一実施形態によるユーザインターフェースのブロック図である。

【図4】[008] 本開示のいくつかの例によるユーザインターフェース要素の図である。

【図5】[009] 本開示の更なる例による、例えばユーザインターフェース要素上に、ユーザへのガイダンスために提供される例示的なスキャンパターンの図である。

【図6】[010] 本開示のいくつかの例によるユーザインターフェースのディスプレイスクリーン図である。

【図7】[011] 本開示による超音波システムによって行われるプロセスのフロー図である

20

。【図8】[012] 本開示によって行われる別のプロセスのフロー図である。

【図9】[013] 本開示の更なる例によるユーザインターフェース要素の図である。

【図10】[014] 本開示の更なる例によるユーザインターフェースのディスプレイスクリーンの図である。

【発明を実施するための形態】

【0007】

[015] 特定の例示的な実施形態の以下の説明は、本質的に単なる例示であり、本発明又はその適用例又は使用例を限定することを意図するものではない。本システム及び方法の実施形態の以下の詳細な説明において、その一部をなす添付の図面が参照され、図面においては、説明されるシステム及び方法が実践される特定の実施形態が例として図示される。これらの実施形態は、本開示のシステム及び方法を当業者が実践することを可能にするために十分な詳細さで説明されているが、他の実施形態が利用され得ること、及び構造的及び論理的な変更が本システムの主旨及び範囲から逸脱することなくなされ得ることを理解されたい。更には、明確化のために、特定の特徴の詳細な説明は、それらが当業者には明白なものであるときには、本システムの説明を不明瞭にしないように、論じられない。従って、以下の詳細な説明は、限定的な意味で理解されるべきではなく、本システムの範囲は、添付の特許請求の範囲によってのみ定められる。

30

【0008】

[016] 乳房スクリーニングのための、特にマンモグラフィ濃度の高い乳房をもつ女性における乳房スクリーニングのための超音波の使用は、世界中で急速に進展している傾向である。乳房濃度は、癌を検知するためのマンモグラフィの失敗の最も大きな予測因子のうちの1つであると考えられているとともに、乳癌リスクの十分に確立された予測因子でもある。乳房超音波スクリーニング中に、オペレータは、超音波画像の解釈に習熟しているか又は習熟していないかもしれないが、乳房組織の全体をカバーする超音波画像を取得する。画像データの取得は、フリーハンドで、又はプローブの運動の自動制御によってなど、あるレベルまで自動化されて、行われる。画像データは、オンラインで（例えば、超音波撮像システムのディスプレイ上で、及び/又は画像データ取得プロセス中に）、又はオフラインで（例えば、画像データ取得プロセスに続いて処理ワークステーション上で）レビューされる。いくつかの場合において、これらの画像の読み取り及び解釈は、放射

40

50

線科医によってオフラインで非常に効率的に行われる。疑わしい病変が特徴付けられる従来の診断用超音波においては、発見物が疑わしいか又は良性であるかを特定する際により大きな信頼性を得るために、2つの直交する平面において病変を視覚化、記録、及び測定することが、典型的な臨床的業務である。故に、2つの直交ビューにおいて病変を視覚化し、測定する能力も、例えば、診断検査のための再呼び出しが適切であるのに十分なほど病変が疑わしいか否かの決定を補助するため、及び/又は病変の3次元的な大きさを記録に残すためなど、乳房スクリーニングにとって重要である。乳房組織画像データの取得及びレビューにおける特定の困難さは、例えばフリーハンド乳房スクリーニング中にユーザを支援するユーザインターフェースを提供することによってなど、本明細書における例によって取り組まれている。追加的に又は代替的に、本明細書における例は、取得された画像データのより効率的なレビューを可能にする。

10

#### 【0009】

[017] 図1を参照すると、本発明の原理によって構成される超音波撮像システム100がブロック図の形態で図示される。超音波撮像システム100は、本明細書において説明される超音波撮像システムのうちの任意のものを少なくとも部分的に実現するために使用される。図1は、超音波撮像システム100を図示し、これは、超音波プローブ102、トランスデューサアレイ128、マイクロビーム形成器126、送信/受信(T/R)スイッチ104、ビーム形成器106、送信コントローラ110、信号プロセッサ108、Bモードプロセッサ118、スキャンコンバータ116、多平面リフォーマッタ122、ボリュームレンダラ120、画像プロセッサ114、グラフィックプロセッサ112、ユーザインターフェース132、入力デバイス130、及び出力デバイス124を含む。図1に図示されるコンポーネントは単なる例示であり、コンポーネントを省略すること、コンポーネントを組み合わせること、コンポーネントを再配置すること、及びコンポーネントを置き換えることなど、他の変形形態は全て想定されている。

20

#### 【0010】

[018] 図1における超音波撮像システム100において、超音波プローブ102は、超音波を送信し、エコー情報を受信するためのトランスデューサアレイ128を含む。様々なトランスデューサアレイ、例えば、線形アレイ、凸アレイ又は位相アレイが、当技術分野においてよく知られている。トランスデューサアレイ128は、例えば、2D及び/又は3D撮像のために仰角及び方位角次元の両方においてスキャンが可能なトランスデューサ要素の2次元のアレイを含み得る。トランスデューサアレイ128は、典型的には超音波プローブ102内に設置されるマイクロビーム形成器126に結合され、これは、アレイ内のトランスデューサ要素による信号の送信及び受信を制御する。この例において、マイクロビーム形成器126は、プローブケーブルによって又は無線で、送信/受信T/Rスイッチ104に結合され、これは送信と受信とを切り換える。故に、T/Rスイッチ104は、ビーム形成器106を高エネルギーの送信信号から保護する。いくつかの実施形態において、T/Rスイッチ104及びシステムの他の要素は、個別の超音波システムベースではなく、トランスデューサプローブ内に含まれ得る。

30

#### 【0011】

[019] マイクロビーム形成器126の制御下でのトランスデューサアレイ128からの超音波ビームの送信は、T/Rスイッチ104及びビーム形成器106に結合された送信コントローラ110によって導かれる。送信コントローラ110は、ユーザインターフェース132の入力デバイス130のユーザ操作からの入力を受信する。以下に更に説明されるように、ユーザインターフェース132は、ソフト及び/又はハード制御器を含む制御パネルなどの1つ又は複数の入力デバイス、及び1つ又は複数のディスプレイなどの出力デバイスを使用して実現される。送信コントローラ110によって制御される機能のうちの1つは、ビームが操縦される方向である。ビームは、トランスデューサアレイから(トランスデューサアレイに直交して)まっすぐ前に、又は、より広い視野のために異なる角度で操縦され得る。マイクロビーム形成器126によって生成された部分的にビーム形成された信号は、ビーム形成器106に結合され、ここで、トランスデューサ要素の個

40

50

々のパッチからの部分的にビーム形成された信号は、完全にビーム形成された信号へと合成される。

【 0 0 1 2 】

[020] ビーム形成された信号は、信号プロセッサ 1 0 8 に結合される。信号プロセッサ 1 0 8 は、受信したエコー信号を、帯域通過フィルタリング、デシメーション、I 及び Q 成分分離、及び高調波信号分離などの、様々なやり方で処理し得る。信号プロセッサ 1 0 8 は、スペックル低減、信号コンパウンディング、及びノイズ除去などの追加的な信号増強を行う。処理された信号は B モードプロセッサ 1 1 8 に結合され、これは、身体内の構造の撮像のために振幅検出を用いる。B モードプロセッサによって生み出された信号は、スキャンコンバータ 1 1 6 及び多平面リフォーマッタ 1 2 2 に結合される。スキャンコンバータ 1 1 6 は、エコー信号を、それらが所望の画像フォーマットで受信された空間的關係に配置する。例えば、スキャンコンバータ 1 1 6 は、エコー信号を、2 次元の ( 2 D ) セクター状フォーマット、又はピラミッド状 3 次元の ( 3 D ) 画像に配置する。米国特許第 6 , 4 4 3 , 8 9 6 ( D e t m e r ) において説明されているように、多平面リフォーマッタ 1 2 2 は、身体のボリュメトリック領域における共通の平面内のポイントから受信されたエコーを、その平面の超音波画像に変換し得る。例えば米国特許第 6 , 5 3 0 , 8 8 5 号 ( E n t r e k i n ) において説明されているように、ボリウムレンダラ 1 2 0 は、3 D データセットのエコー信号を、所与の基準ポイントから見たときの投影 3 D 画像に変換する。2 D 又は 3 D 画像は、出力デバイス 1 2 4 上での表示のための更なる増強、バッファリング、及び一時記憶のために、スキャンコンバータ 1 1 6 、多平面リフォーマッタ 1 2 2 、及びボリウムレンダラ 1 2 0 から、画像プロセッサ 1 1 4 に結合される。出力デバイス 1 2 4 は、L C D 、L E D 、O L E D 、又はプラズマディスプレイ技術などの様々な知られたディスプレイ技術を使用して実現されたディスプレイデバイスを含む。

【 0 0 1 3 】

[021] グラフィックプロセッサ 1 1 2 は、超音波画像とともに表示するためのグラフィックオーバーレイを生成し得る。これらのグラフィックオーバーレイは、例えば、患者の氏名、画像の日付及び時間、撮像パラメータなどの標準的な識別情報を含み得る。グラフィックプロセッサは、タイプされた患者の氏名などの入力を、入力デバイス 1 3 0 から受信する。入力デバイス 1 3 0 は、ボタン、ダイヤル、トラックボール、物理的キーボードなどの 1 つ又は複数の機械的制御器を含み、これらは本明細書においてハード制御器とも称される。代替的に又は追加的に、入力デバイス 1 3 0 は、例えばタッチ感知技術 ( 例えば、抵抗性、静電式、又は光学式タッチスクリーン ) を使用して実現されたボタン、メニュー、ソフトキーボード及び他のユーザインターフェース制御要素などの、1 つ又は複数のソフト制御器を含む。このために、超音波撮像システム 1 0 0 は、ユーザインターフェースプロセッサ ( すなわち、プロセッサ 1 4 0 ) を含み、これは、ソフト制御器に関連付けられた機能などのユーザインターフェースの動作を制御する。ユーザ制御器のうちの 1 つ又は複数の制御パネルに同時に配置される。例えば、機械的制御器のうちの 1 つ又は複数の制御器は、コンソールに提供され、及び / 又は、1 つ又は複数のソフト制御器は、コンソールに装着又は一体化されたタッチスクリーン上に同時に配置される。

【 0 0 1 4 】

[022] 超音波画像及び関連付けられたグラフィックオーバーレイは、例えばオフラインでの分析のために、メモリ 1 3 4 に記憶される。加えて、メモリ 1 3 4 は、ユーザインターフェース 1 3 2 に関連付けられた機能を行うための命令などのプロセッサ実行可能な命令を記憶する。ユーザインターフェース 1 3 2 は、複数の多平面リフォーマット ( M P R ) 画像の表示の選択及び制御のために、多平面リフォーマッタ 1 2 2 にも結合され得る。いくつかの例において、処理コンポーネント ( 例えば、ビーム形成器 1 0 6 、信号プロセッサ 1 0 8 、B モードプロセッサ 1 1 8 、スキャンコンバータ 1 1 6 、多平面リフォーマッタ 1 2 2 、ボリウムレンダラ 1 2 0 、画像プロセッサ 1 1 4 、グラフィックプロセッサ 1 1 2 、プロセッサ 1 4 0 など ) のうちの 2 つ以上のものの機能性が 1 つの処理ユニ

ットにおいて兼備される。

【 0 0 1 5 】

[023] 本明細書における例によると、センサ 1 3 6 は、超音波プローブ 1 0 2 に装着され、空間におけるプローブの位置が追跡及び / 又は記録され得るように位置追跡システム 1 3 8 に動作可能に関連付けられる。超音波撮像システム 1 0 0 のプロセッサ (例えば、プロセッサ 1 4 0) は、対象者 (例えば、患者) に対するプローブの空間的ロケーションを決定するために、位置追跡システム 1 3 8 からプローブ位置データを受信するように構成される。このために、以下に更に説明されるように、超音波撮像システム 1 0 0 は、対象者に対して超音波プローブ 1 0 2 をレジストレーションするように構成される。このようにして、プロセッサ 1 4 0 は、位置追跡システム 1 3 8 からの位置データを使用して 10  
プローブの空間的ロケーションにおける変化を検知することなどによって、空間における及び / 又は対象者に対するプローブの運動を監視することが可能である。後続の検索及び分析を容易にするために超音波画像が、関連付けられたプローブ位置情報とともに記憶されるように、プロセッサ 1 4 0 は更に、特定の画像フレームを取得中のプローブの位置をそのフレームに関連付けるように構成される。

【 0 0 1 6 】

[024] いくつかの例において、超音波撮像システムは、プローブと、プローブに装着され、位置追跡システムに動作可能に関連付けられたセンサと、位置追跡システムからプローブ位置データを受信し、対象者に対するプローブの空間的ロケーションを決定するように構成されたプロセッサと、ユーザインターフェースとを含む。ユーザインターフェースは、複数の解剖学的ランドマークへのプローブの設置中にユーザをガイドすることなど 20  
によって、レジストレーションプロセス中にユーザをガイドするように構成され、ユーザインターフェースは、それらの解剖学的ランドマークにおけるプローブの空間的ロケーションを記録するユーザ入力を受信する。いくつかの例において、ユーザインターフェースは、対象者の選択された乳房の複数の解剖学的ランドマークへのプローブの設置のための命令を提供し、複数の解剖学的ランドマークの各々におけるプローブの空間的ロケーションを記録するユーザ入力を受信する。位置感知システムに対する患者の解剖学的構造のレジストレーションのために使用され得る例示的な方法が説明されるが、特定の例が説明した他の方法も使用され得る。レジストレーションは、任意の位置感知システムに対する患者の物理的位置の入力を提供するために、及び、乳首のロケーション並びに乳房の境界及び 30  
大きさなどの解剖学的入力を提供するために使用される。プロセッサは、プローブの空間的ロケーションにおける検知された変化に基づいてプローブの運動を監視するように構成される。ユーザインターフェースは、選択された乳房のスキャンの前にスキャンパターンの視覚的表現を表示し、選択された乳房のスキャン中に、プローブの運動に基づいてスキャンパターンの視覚的表現を自動的に更新するように構成される。ユーザインターフェースは、どの領域がスキャンされたかをユーザに示すために、システムが任意の画像データ (例えば、ループ又は静止フレーム) を記録したエリアを追跡及び強調するようにも構成される。

【 0 0 1 7 】

[025] 図 2 は、例えばフリーハンド乳房スクリーニングを行うときに乳房組織をスキャンするために使用される超音波撮像システムの図を示す。図 2 は、超音波撮像システム 2 0 0 と、超音波撮像デバイス 2 0 2 と、プローブ 2 0 4 と、ディスプレイ 2 0 6 と、位置追跡システム 2 1 0 と、患者 2 2 0 とを図示する。図 2 に図示されるコンポーネントは単なる例示であり、コンポーネントを省略すること、コンポーネントを組み合わせること、コンポーネントを再配置すること、及びコンポーネントを置き換えることなど、他の変形形態は全て想定されている。 40

【 0 0 1 8 】

[026] 超音波撮像システム 2 0 0 は、図 1 における超音波撮像システム 1 0 0 のコンポーネントのうちの 1 つ又は複数を含む。超音波撮像システム 2 0 0 は、超音波撮像デバイス 2 0 2 を含み、これは、カートベース式超音波撮像デバイス、ハンドヘルド式撮像デ 50



バイス、又は他のポータブル撮像デバイスであってよい。例えば、超音波撮像デバイス 202 の処理コンポーネントのうちの 1 つ又は複数（例えば、ビーム形成器、信号プロセッサ、B モードプロセッサ、スキャンコンバータ、多平面リフォーマッタ、ボリュームレンダラ、画像プロセッサ、グラフィックプロセッサ、及び/又は超音波撮像デバイスの様々な動作を制御する他のプロセッサ）は、ベース部 222 に提供され、これはモバイル式ベース部である。超音波撮像デバイス 202 は、有線接続（例えば、ケーブル）又は無線接続（例えば Wi-Fi）を介してプローブ 204 に接続される。プローブ 204 は、対象者（例えば、患者 220）の乳房組織のスキャンに使用される。プローブ 204 は、フリーハンド操作のために構成される。フリーハンドとは、概して、スキャン中にプローブが、機械制御されたアクチュエータによってではなく、オペレータ（例えば、超音波技術者）によって取り扱われる（例えば、動かされる）ことを意味する。プローブ 204 の動作は部分的にユーザインターフェース 214 を介して制御される。ユーザインターフェース 214 は、機械的及びソフト制御器などの入力コンポーネントと、視覚的、音響的、及び触覚フィードバックデバイスなどの出力コンポーネントとを含む。ユーザインターフェース 214 の 1 つ又は複数のコンポーネントは、グラフィカルユーザインターフェース要素を使用して実現される。例えば、超音波撮像デバイス 202 は、1 つ又は複数のディスプレイ（例えば、ディスプレイ 206）を含み、ユーザインターフェース 214 の 1 つ又は複数のユーザインターフェース要素（例えばグラフィカルユーザインターフェース要素）は、ディスプレイ 206 に提供される。超音波撮像デバイス 202 は、タッチスクリーン 218 を含み、これはユーザ制御器（例えば、ソフト制御器とも称される GUI 制御器）を表示するように動作可能である。いくつかの例において、タッチスクリーン 218 は、取得された画像も表示するように構成される。換言すれば、取得された画像（例えば、ライブ画像 208）も、ディスプレイ 206、タッチスクリーン 218、又はその両者に表示される。ディスプレイ 206 は、他の人物（例えば、患者、別の超音波オペレータ、又は臨床医）が表示された画像を見ることを可能にするためになど、ディスプレイ 206 を再位置決めするための関節式アーム 216 を介して、ベース部 222 に装着される。

#### 【0019】

[027] 超音波撮像システム 200 は、ライブ画像 208（例えば、関心エリアのライブ画像）を、例えばディスプレイ 206 に表示するように構成される。超音波撮像システム 200 は、位置追跡システム 210 に動作可能に関連付けられる。位置追跡システム 210 は、電磁的（EM: electromagnetic）追跡システムであってよい。EM 追跡システムは、典型的には、EM フィールド生成器とセンサとを含む。センサはプローブ 204 に装着される（例えば、プローブ 204 の筐体に埋め込まれ、又はその外部に装着される）。いくつかの例において、テーブルトップ式 EM フィールド生成器が使用される。EM フィールド生成器は、対象者を支持する支持面（例えば、診察テーブル）に対して移動可能であり、従って、患者に対して移動可能である。このことは、EM フィールドがスキャンされるべき臓器又は組織（例えば、左乳房、右乳房）を包含するように EM フィールド生成器を再位置決めすることを可能にする。いくつかの例において、EM フィールド生成器は、支持面に対して固定される。故に、位置追跡システム 210 は、プローブ 204 の位置に関する推定を提供し、これは、更に説明されるように、フリーハンドスキャン中に超音波撮像システム 200 がオペレータにガイダンスを提供することを可能にする。いくつかの例において、光学的追跡システムなどの異なるタイプの位置追跡システムが使用される。

#### 【0020】

[028] いくつかの例において、超音波撮像システム 200 は更に、例えばフィードバックディスプレイ要素 212 を介して、スキャンされたエリアのフィードバックをオペレータ（例えば、音波検査者）に提供するように構成される。フィードバックディスプレイ要素 212 は、既にスキャンされたエリアとスキャンされるべく残っているエリアとの視覚的な指標を提供するために、超音波画像データが取得されるにつれて、動的に更新する。いくつかの例において、フィードバックディスプレイ要素 212 は、患者もスキャンの

10

20

30

40

50

進行を視覚化することができるように、患者が視認可能なディスプレイ上に提供され、これはより良い患者の経験となる。

【 0 0 2 1 】

[029] 図 3 は、一実施形態によるユーザインターフェース 300 のブロック図を図示する。図 3 に図示されるコンポーネントは単なる例示であり、コンポーネントを省略すること、コンポーネントを組み合わせること、コンポーネントを再配置すること、及びコンポーネントを置き換えることなど、他の変形形態は全て想定されている。ユーザインターフェース 300 又はそのコンポーネントは、本明細書において説明されるユーザインターフェースの態様を実現するために使用される。図 3 は、ユーザインターフェース 300 と、ユーザインターフェース (UI) 要素 302、304、306、308、及び 310 とを図示し、要素 302、304、306、308、及び 310 のうちの 1 つ又は複数は、超音波システムのディスプレイ上に提供される GUI 要素である。UI 要素のうちの 1 つ又は複数は、ユーザ制御器 (例えば、GUI 制御器又はソフト制御器) を実現し、タッチ感知ディスプレイ (例えば、タッチスクリーン 218) 上に提供される。示された例における要素 302、304、306、308、及び 310 は同一のディスプレイスクリーン上に同時に提供される必要はなく、超音波システムの使用中に順番に又は違う時間に提供されてよいことは理解されよう。例えば、要素 302、304、306、308、及び 310 のうちの 1 つ又は複数が最初に第 1 のディスプレイスクリーンに提供され、要素 302、304、306、308、及び 310 のうちの他のものが同一のディスプレイデバイス上にではあるが後になって提供されたり、及び / 又は異なるディスプレイデバイス上に同時に又は違う時間に提供されたりする。

【 0 0 2 2 】

[030] 本明細書における例によるユーザインターフェースは、ユーザがプローブをレジストレーションすることを可能にするように構成される。例えば、ユーザインターフェース 300 は、対象者の選択された乳房の複数の解剖学的ランドマークへのプローブの設置のための命令を提供する第 1 のユーザインターフェース要素 302 を含み、これはプローブ空間的レジストレーション命令とも称される。プローブ空間的レジストレーション命令は、超音波撮像システムがプローブを対象者 (例えば、患者 220) に対して空間的にレジストレーションすることを可能にするプローブレジストレーションプロセス中にユーザ (例えば、超音波オペレータ) をガイドする。プローブレジストレーションプロセス中に、ユーザは、プローブを所定の解剖学的ランドマーク、この場合は乳房ランドマークに設置するように指示され、プローブレジストレーション位置データを生成するために、乳房ランドマークの各々におけるプローブの空間的ロケーションはそれぞれのランドマークに関連付けられる。乳房ランドマークは、乳房の境界に設置され、故に、超音波システムのプロセッサが各乳房の大きさ及び側性 (例えば、左乳房、右乳房) を決定することを可能にする。いくつかの例において、プローブレジストレーション位置データは、選択された乳房の大きさ及び / 又は側性に基づいてスキャンエリアを決定するために使用される。スキャンエリアは、解剖学的ランドマークに対応するものとしてマークされたポイントを通る線によって境界付けられる。ユーザが乳房組織を最適にスキャンすることを助ける補助として、プロセッサは、選択された側の乳房のための推奨されるスキャンパターンを生成する。いくつかの例において、スキャンパターンは、推奨される掃引技術のための一般的なガイダンスを提供する標準的な、カスタマイズされていないグラフィックである。いくつかの例において、スキャンパターンは、スキャンエリアに部分的に基づき、従って、スキャンされるべき特定の対象者に対してカスタマイズされる。例えば、スキャンパターンは、プローブの占有面積 (foot print) がスキャンエリアの表面エリア全体を横切ることを可能にするように選択されたパスに沿ってプローブを移動させるようにユーザをガイドするように構成される。

【 0 0 2 3 】

[031] いくつかの例によると、ユーザインターフェースは、例えば画像データ取得中にユーザをガイドするために、スキャンパターンの視覚的表現を表示するように構成され

る。例えば、ユーザインターフェース 300 は、第 2 のユーザインターフェース要素 304 を含み、これは、スキャンパターンの視覚的表現を含む。スキャンパターンは、1 つ又は複数の連続的又は不連続的なスキャンパスラインを含む。オペレータは、関心エリア全体（例えば、左乳房全体又は右乳房全体）を撮像するために十分なデータを得るために、スキャンパスラインに従い乳房の表面に沿ってプローブを移動させるように指示される。いくつかの例において、病変を含む関心領域の集中的な検査などのために、乳房全体よりも小さいスキャンエリアが定められる。

#### 【0024】

[032] 超音波システムは、1 つ又は複数のパラメータに基づいてスキャンパターンを生成し、パラメータのうちのいくつかはユーザが設定可能である。例えば、前述のように、スキャンパターンは、スキャンエリア及びプローブの占有面積に基づく。プローブの占有面積は、使用されるプローブのタイプに依存し、これはユーザによって（例えば、ユーザインターフェース 300 を介して）指定され、又は超音波システムによって自動的に検知される。プロセッサは、もしもオペレータがスキャンパスラインに沿ってプローブを掃引したならばプローブの占有面積がスキャンエリア全体をカバーすると推定されるような乳房の表面に沿った 1 つ又は複数のスキャンパスラインを含むパターンを生成するように構成される。いくつかの実施形態において、ユーザインターフェースは UI 要素のうちの 1 つ又は複数を含まなくてよいこと、例えば、ユーザインターフェースは UI 要素 304 を含まなくてよいことは理解されよう。

#### 【0025】

[033] いくつかの例において、以下に更に説明されるように、スキャンパターンは、ユーザによって選択されたスキャンパターンタイプ（例えば、ラスタタイプ、ラジアル/アンチ-ラジアルタイプなど）にも基づく。スキャンパターンは更に、所望のビュー平面オーバーラップに部分的に基づき、これは前もってプログラムされ得、及び/又はユーザが設定可能である。ビュー平面オーバーラップは、プローブのタイプ（例えば、線形、曲線状）にも依存し、これは前述のように、ユーザによって指定され、又はシステムによって自動的に検知される。これに関連して、ユーザインターフェース 300 は、第 3 のユーザインターフェース要素 306 を含み、これは、スキャンパターンを生成するためにユーザが設定可能なパラメータをユーザが指定することを可能にする。第 3 のユーザインターフェース要素 306 は、1 つ又は複数のアイコン、メニュー、又はテキスト入力フィールドを含み、これらは、スキャンパラメータのための値をユーザが選択又は他の方法で指定することを可能にする。例えば、第 3 のユーザインターフェース要素 306 は、スキャンパターンタイプ選択、プローブタイプ選択、所望のビュー平面オーバーラップ選択などの 1 つ又は複数のユーザ入力を受信するように構成される。いくつかの例において、ユーザインターフェースは、ユーザが、スキャン方向（例えば、左右方向、上下方向）を選択することを可能にし、システムは、記録された画像を、選択されたスキャン方向に基づいて別個のセット内に記憶する。すなわち、システムは、第 1 のスキャン方向が選択されたとき、一群の画像を第 1 のセットに記憶し、第 2 のスキャン方向が選択されたとき、別の一群の画像を第 2 のセット（例えば、直交セット）に記憶する。本明細書において使用されるとき、直交という用語は、完全に直交するビューに限定されることを意味するものではなく、直交に近い又はほぼ直交な画像を含むことを意味する。すなわち、いくつかの例において、直交すると説明される画像は、ほぼ直交する（例えば、プラス又はマイナス 15 度まで）ビュー平面を表示する。いくつかの例において、例えば一方向における掃引から得られた 1 つのセットにおける画像が傾いていても、例えば別の方向における掃引から得られた別のセットにおける画像に必ずしも直交しない。

#### 【0026】

[034] ユーザインターフェース 300 は、プローブの運動に基づいて、スキャンパターンの視覚的表現を自動的に更新するように構成される。例えば、位置追跡情報は、プロセッサが、期待されるパス（例えば、スキャンパターンによって定められるもの）からのずれを決定し、取得された画像データにおけるギャップのリスクを減少させるためにパス

の再計算を行うことを可能にする。過剰なずれがある場合は、プロセッサは新しいスキャンパターンを生成し、スキャンパターンの視覚的表現は新しいスキャンパターンによって更新される。

【 0 0 2 7 】

[035] ユーザインターフェース 3 0 0 は、第 4 のユーザインターフェース要素 3 0 8 を含み、これは、スキャンされたエリアのフィードバックを提供するように構成される。いくつかの例において、第 4 のユーザインターフェース要素 3 0 8 は、スキャンされたと推定される乳房のエリアに対応するエリアマーカがオーバーレイされた乳房の図（例えば、乳房グラフィック）を表示するように構成される。第 4 のユーザインターフェース要素 3 0 8 は、オペレータが乳房をスキャンするにつれて自動的に更新される動的なものである。これにより、ユーザインターフェース 3 0 0 は、既にスキャンされたエリアのリアルタイムフィードバックをオペレータに提供することによって、フリーハンド乳房スクリーニングの容易さ、効率、及び品質を向上させる。

10

【 0 0 2 8 】

[036] ユーザインターフェース 3 0 0 は、第 5 のユーザインターフェース要素 3 1 0 を含み、これは、ライブ超音波画像などの取得された画像を表示するように構成される。いくつかの例において、第 5 のユーザインターフェース要素 3 1 0 は、画像データが取得されるにつれて、リアルタイムでシネループを表示するように構成される。

【 0 0 2 9 】

[037] 図 4 は、本開示の更なる例によるユーザインターフェース 4 1 2 を示す。図 4 は、第 1 のレジストレーション UI 要素 4 0 2、第 2 のレジストレーション UI 要素 4 0 4、第 3 のレジストレーション UI 要素 4 0 6、第 4 のレジストレーション UI 要素 4 0 8、及び第 5 のレジストレーション UI 要素 4 1 0 を図示する。ユーザインターフェース 4 1 2 のユーザ要素のうちの 1 つ又は複数は、本明細書において説明されるユーザインターフェースの 1 つ又は複数の UI 要素を実現するために使用される。例えば、UI 要素 4 0 2、4 0 4、4 0 6、4 0 8、及び 4 1 0 のうちの 1 つ又は複数は、第 1 のユーザインターフェース要素 3 0 2 を実現するために使用される。図 4 に図示されるコンポーネントは単なる例示であり、コンポーネントを省略すること、コンポーネントを組み合わせること、コンポーネントを再配置すること、及びコンポーネントを置き換えることなど、他の変形形態は全て想定されている。

20

30

【 0 0 3 0 】

[038] 説明されたように、本開示による超音波システムのユーザインターフェースは、プローブ空間的レジストレーション命令を提供するように構成される。このために、ユーザインターフェース 4 1 2 は、第 1 のレジストレーション UI 要素 4 0 2、第 2 のレジストレーション UI 要素 4 0 4、第 3 のレジストレーション UI 要素 4 0 6、第 4 のレジストレーション UI 要素 4 0 8、及び第 5 のレジストレーション UI 要素 4 1 0 などの複数のレジストレーション UI 要素を含む。レジストレーション UI 要素の各々は、対象者に対するプローブの設置のための命令をオペレータに提供するように構成される。レジストレーション UI 要素は、グラフィカルユーザインターフェース要素（例えば、アイコン）であり、命令は、オペレータによって行われるべきアクションのテキスト又は視覚的表現の表示を通じたものなど視覚的なものである。例えば、行われるべきアクションの視覚的表現は、プローブが乳房に対して位置決めされるべきロケーションがオーバーレイされた組織又は臓器、この場合は選択された左又は右の乳房のグラフィックの形態で提供される。乳房スキャンの場合、いくつかの例において、ユーザは、乳首、乳房の下側及び外側の境界、並びに胸骨にプローブを位置決めするように指示される。他のランドマークも使用されてよい。なおも更なる例において、レジストレーション UI 要素は、例えば、音声的命令、触覚的命令、又はそれらの組合せを使用した別の種類の視覚的命令など異なるやり方で実現され得る。

40

【 0 0 3 1 】

[039] 示された例において、プローブ空間的レジストレーション命令は、GUI 要素

50

の形態で提供される。この例において、レジストレーションUI要素の各々は、プローブ設置マークがオーバーレイされた乳房グラフィックを含むアイコンの形態で実現される。これに関連して、示されたGUI要素は、交換可能に、レジストレーションアイコン402、404、406、408、及び410と称される。レジストレーションアイコンは、先行のアイコンの完了（例えば、乳房ランドマークのマーキング）後に次のアイコンが順番に（例えばディスプレイ206上に）表示される。いくつかの例においては、2つ以上のアイコンがディスプレイ上に同時に提供され、アクティブなアイコンは、そのアイコンがアクティブである間はアイコンの一部（例えば、境界線）を明るくすることなどによって示される。アイコンの各々が表示又は他のやり方で作動されるとき、超音波システムは、ユーザの入力に応じてなどにより、対応するランドマークにおけるプローブの空間的ロケーションを記録する。換言すれば、ユーザインターフェース412は、アイコンを表示し、プローブが指定されたロケーションに設置されたことを確認するユーザ入力に応じて（例えば、ハード又はソフト制御器が押されたことに応じて）プローブの空間的ロケーションを記録する。システムは、プローブの空間的ロケーションを、表示されたアイコンに示されたランドマークに関連付け、次のランドマークへと進む。各ランドマークロケーションにおけるプローブの空間的ロケーションはまとめてプローブ空間的レジストレーション情報と称される。

10

#### 【0032】

[040] 示されるように、第1のレジストレーションアイコン402は、乳首を中心として水平に配置された第1のプローブ設置マークがオーバーレイされた乳房グラフィックを含む。第2のレジストレーションアイコン404は、乳首を中心として垂直に配置された第2のプローブ設置マークがオーバーレイされた同様の乳房グラフィックを含む。第1及び第2のレジストレーションUI要素に応じて記録された位置データに基づいて、システムは乳首の中心を決定する。第3のレジストレーションアイコン406は、胸骨において垂直に配置された第3のプローブ設置マークがオーバーレイされた乳房グラフィックを含む。第4及び第5アイコン408及び410はそれぞれ、選択された乳房の境界において（例えば、それぞれ、乳房の下及び選択された乳房の外側）、プローブ設置マークがオーバーレイされた同様の乳房グラフィックを含む。

20

#### 【0033】

[041] 説明されたように、レジストレーションUI要素は、順番に提供され、システムは、ユーザ入力を受信され、位置をマークするまで停止する。ユーザは、プローブが指示されたランドマークに設置された後で、ユーザ制御器を操作する（例えば、ソフトキー、ボタン又は他のタイプのハード若しくはソフト制御器を押す）ことによって位置をマークする。代替的に、システムは、ある期間の間（例えば3秒、4秒又はそれよりも長く）のプローブの運動の欠落を検知し、自動的に位置をマークするように構成される。ユーザインターフェース412は、位置がマークされたことを確認するフィードバックを提供する。フィードバックは、アイコンの一部を明るくすることなどによる視覚的なもの、ビーブ音又は他の音を生成することなどによる音響的なもの、又はタッチスクリーン若しくはプローブの一部を振動させることなどによる触覚的なものである。いくつかの例において、次のUI要素を順番に表示することが、先行する位置が適切にマークされたことのフィードバックとして働く。

30

40

#### 【0034】

[042] 他の例において、ユーザインターフェース412は、2つ以上のレジストレーションUI要素を同一のスクリーンに表示するように構成され、ユーザは、レジストレーションUI要素を選択（例えば、クリックする、又はその上でホバーする）して作動させ、プローブを設置して位置をマークし、次いで、各レジストレーションUI要素について同様に進行する。レジストレーションUI要素の各々は、レジストレーションされている乳房（例えば、左乳房又は右乳房）の指標も、例えば、ラベルの形態で及び/又は選択された側の乳房に対応するアイコンのグラフィックによって提供する。示された例においては、レジストレーションのために左乳房が選択され、指標はラベルの使用及びグラフィッ

50

クを介しての両者によって提供されている。他の例において、異なる組合せも使用される。

【 0 0 3 5 】

[043] プローブのレジストレーションに続いて、プロセッサ（例えば、プロセッサ 1 4 0）は、スキャンエリアを決定し、選択された側の乳房のためのスキャンパターンを生成する。説明されたように、ユーザインターフェース（例えば、ユーザインターフェース 1 3 2）は、スキャンパターンの視覚的表現を表示するように構成される。スキャンパターンの視覚的表現は、スキャンパターンがオーバーレイされた乳房グラフィックを含むアイコン（本明細書において交換可能にスキャンパターンアイコンと称される）の形態で実現される。レジストレーションアイコンと同様に、スキャンパターンアイコンにおける乳房グラフィックは、選択された側の乳房に対応する。1つ又は複数のスキャンパターンアイコンが最初に（例えば、スキャンの前に）表示され、ユーザがスキャンパターンタイプを選択することを可能にし、又は、他の例において、ユーザはスキャンパターンタイプをテキストの入力によって（例えば、「ラスタ」又は「ラジアル」とユーザインターフェースのテキスト入力ボックスにタイプすることによって）指定する。

【 0 0 3 6 】

[044] 図 5 は、本開示の更なる例による、例示的なスキャンパターン 5 0 2、5 0 4、5 0 6、及び 5 0 8 を示し、これらは、ユーザに対するガイダンスのために、例えば、超音波システムのユーザインターフェース上のユーザインターフェース要素として提供される。ユーザインターフェース要素として実現されるとき、スキャンパターン 5 0 2、5 0 4、5 0 6、及び 5 0 8 は、交換可能に、ユーザインターフェース 5 1 0 の UI 要素 5 0 2、5 0 4、5 0 6、及び 5 0 8、又はスキャンパターンアイコン 5 0 2、5 0 4、5 0 6、及び 5 0 8 と称される。ユーザインターフェース 5 1 0 の要素のうちの 1 つ又は複数の例は、例えば図 3 の第 2 のユーザインターフェース要素 3 0 4 又は図 6 のスキャンパターンアイコン 6 1 4 などの、本明細書において説明される他のユーザインターフェースの 1 つ又は複数の UI 要素を実現するために使用され得る。図 5 は、第 1 のスキャンパターンアイコン 5 0 2、第 2 のスキャンパターンアイコン 5 0 4、第 3 のスキャンパターンアイコン 5 0 6、及び第 4 のスキャンパターンアイコン 5 0 8 を図示し、これらの各々は、乳房組織をスキャンするためのスキャンパターンの視覚的表現を提供する。示された例の各々におけるグラフィックは、右乳房を図示しているが、左乳房グラフィックを図示するグラフィックが、対象者の左乳房をスキャンするために表示されてよいことは理解されよう。

【 0 0 3 7 】

[045] いくつかの例において、ユーザインターフェースは、スキャン中に、2つのスキャンパターンを順番に表示するように構成される。例えば、第 1 のスキャンパターンが最初に表示され、第 1 のスキャンパターンに従って画像データが取得された後、ユーザインターフェースは第 1 のスキャンパターンを第 2 のスキャンパターン（例えば、直交スキャンパターン）で置き換える。このようにして、所望のスキャンエリアのための直交ビューが得られる。

【 0 0 3 8 】

[046] 第 1 及び第 2 のスキャンパターンアイコン 5 0 2 及び 5 0 4 はそれぞれ、直交して配置された 1 組のラスタパターンを表示し、これらは乳房組織の直交ビューを得るために組み合わせられて使用される。水平なラスタパターンによって、ユーザは、概して平行な水平パスに沿ってプローブを掃引して乳房をスキャンするように指示される。乳房全体が水平方向にスキャンされた後、ユーザインターフェース 5 1 0 は、第 2 のスキャンパターンアイコン 5 0 4 を表示し、これは、概して平行な垂直パスに沿ってプローブを掃引して乳房をスキャンするようユーザに指示する。図 5 において示されるどの例においても、ユーザはプローブをスキャンパスライン（例えば、スキャンパスライン 5 1 2）に対して概して垂直に設置し、ラインに従って乳房の表面に沿ってプローブを掃引する。各水平又は垂直ラインの終端部において、オペレータはプローブを次の水平又は垂直ラインにスラ

イドさせ、プローブの掃引を続行する。

【 0 0 3 9 】

[047] 水平及び／又は垂直なラスタパターンのスキャンパスラインは連続的であり、例えば、ユーザは、隣り合う平行ラインの間でプローブを持ち上げることなく、乳房の表面に沿ってプローブを掃引するように指示される。他の例において、複数の離間された不連続的な平行ラインを含むものなどの異なるラスタパターンが使用され、そのような場合、ユーザは、各掃引間に任意にプローブを持ち上げつつ、各ラインに沿って（左から右へ、右から左へ、又はそのどちらの方向からでも）プローブを掃引するように指示される。様々な他のスキャンパターンタイプ、例えば、互いに直交するように配置された１組の斜めのラスタパターンを使用したもの、又は、以下に更に説明されるように、ラジアル及びアンチ - ラジアルスキャンパスラインの組合せを使用したものが使用され得ることは理解されよう。ラスタという用語は、スキャンパスラインが概して平行であることを意味する。

【 0 0 4 0 】

[048] 代替的に又は追加的に、ユーザは、乳房組織の小葉 (lobes) 及び乳管 (ducts) の方向に沿って、次いでそれらに垂直にスキャンするように指示される。このために、ユーザインターフェース 510 は、ラジアル及びアンチ - ラジアルスキャンパスラインを表示する第 3 のスキャンパターンアイコン 506 と第 4 のスキャンパターンアイコン 508 とを含む。ラジアルスキャンパターンは、スキャンエリアの境界によって定められる乳房の周界に向かって乳首から概して直線的に伸びる複数のラジアルスキャンパスラインを含む。アンチ - ラジアルスキャンパターンは、乳首の周りの同心状の円によって定められる複数のスキャンパスラインを含む。他の例において、アンチ - ラジアルスキャンパターンは、１つの連続的な渦巻きの形態のスキャンパスラインを含む。ラジアル及びアンチ - ラジアルスキャンパターンは、乳房組織の直交ビューを得るために、組み合わせられて一緒に、及び／又は１つ又は複数のラスタパターンと組み合わせられて使用される。すなわち、いくつかの例において、ユーザは、水平及び垂直なラスタパターンのみを使用して乳房をスキャンするように指示される。他の例において、ユーザは、水平及び垂直なラスタパターンを使用して乳房をスキャンするように指示され、これに続いて又はこれに先立って、ラジアル及びアンチ - ラジアルパターンを使用して乳房をスキャンする指示がなされる。

【 0 0 4 1 】

[049] 図 5 における特定のスキャンパターンは例としてのみ提供されたものであって、数及び間隔、又は配置の異なるラインを有するパターンなど他のスキャンパターンが使用され得ることは理解されよう。説明されたように、スキャンパターンは、スキャンエリア（乳房全体をカバーするエリア又は集中的なエリア）プローブタイプ、及び／又は所望のビュー平面オーバーラップなどの任意の数のパラメータに基づき、これらのうちの１つ又は複数の適切なスキャンパターンを決定する。

【 0 0 4 2 】

[050] 図 6 は、ユーザインターフェース 600 のいくつかのユーザインターフェース (UI) 要素を示す。ユーザインターフェース 600 の UI 要素のうちの１つ又は複数は、ユーザインターフェース 300 など、本明細書において説明される他のユーザインターフェースの UI 要素のうちの１つ又は複数を実現するために使用され得る。ユーザインターフェース 600 の要素は、ディスプレイスクリーン 602 に提供され、そのスクリーンショットが図 6 に示され、これは超音波システムのディスプレイ（例えば、ディスプレイ 206）に表示される。図 6 は、ガイダンス UI 要素 604、マーカ UI 要素 606、フィールドバックアイコン 608、主画像エリア 610、画像 612、スキャンパターンアイコン (scan pattern icon) 614、記憶画像エリア (stored images area) 616、サムネイル 618、追跡状態インジケータ 622、及び身体マークアイコン 624 を図示する。図 6 に図示されるコンポーネントは単なる例示であり、コンポーネントを省略すること、コンポーネントを組み合わせること、コンポーネントを再配置すること、及びコンポーネントを置き換えることなど、他の変形形態は全

て想定されている。

【 0 0 4 3 】

【051】 ユーザインターフェース 6 0 0 はガイダンスUI要素 6 0 4 を含む。ガイダンスUI要素 6 0 4 は、乳房スキャン中にオペレータをガイドするためのスキャンパターンを表示するように構成される。ガイダンスUI要素 6 0 4 は、スキャンパターンの視覚的表現を含むスキャンパターンアイコン 6 1 4 を含む。スキャンパターンアイコン 6 1 4 は、プローブの位置の検知された変化に応じて自動的に更新する動的なものである。説明されたように、プローブの位置は、位置追跡システムを使用して検知され、検知された位置は、スキャンパターンアイコン 6 1 4 を介して、例えば、スキャンパターンのピクセル又はピクセル群を定期的に明るくする（例えば点滅させる）ことによって示される。プローブの位置の変化が検知されたとき、スキャンパターンの新しい位置に対応するピクセル又はピクセル群が、定期的に明るくされる。いくつかの例において、プローブの位置は、カーソルによって示され、カーソルの位置は、プローブの位置に基づいて動的に更新される。いくつかの例において、スキャンパターンに沿ったプローブの進行は、スキャンパターンの完了した部分を明るくする一方で、これからスキャンされるべき部分を明るくしないことによって示される。プローブがスキャンパターンに沿って進むにつれて、スキャンパターンのより多くの部分が明るくされ、従って、スキャンの位置の変化及び進行を示す。なおも更なる例において、スキャンパターンは最初は全て明るくされ、プローブがスキャンパスに沿って進行するにつれて、スキャンが完了するにつれて完了した部分が暗くされる一方で、これからスキャンされるべき部分だけが明るくされたままになる。

10

20

【 0 0 4 4 】

【052】 スキャンパターンアイコン 6 1 4 は、ずれの閾値よりも大きなスキャンパターンからのずれが検知された場合にも更新される。ユーザが乳房組織をスキャンするとき、位置追跡システムが、乳房に対するプローブの運動を追跡する。システムは、期待されるパスからのずれの量を（例えば、パーセントで、又は標準偏差で）計算し、ずれを閾値と比較する。小さなずれ量は許容され、調節を必要としない。しかしながら、画像データの不十分なオーバーラップを引き起こすほどであるなど、ずれが閾値量を超えたなら、システムはスキャンパターンを再計算し、スキャンパターンアイコン 6 1 4 を更新して、再計算されたスキャンパターンを表示する。かくして、もしもユーザが期待されるパスに密着することに失敗しても、システムが動的なガイダンスを提供し、スキャン処理中にユーザが調節することを可能にする。これは、乳房組織全体の十分な画像データが取得される見込みを向上させる。

30

【 0 0 4 5 】

【053】 ユーザインターフェース 6 0 0 は、マーカUI要素 6 0 6 を含む。マーカUI要素 6 0 6 はフィードバックアイコン 6 0 8 を含む。フィードバックアイコン 6 0 8 は、既にスキャンされたエリアに対応する塗りつぶされた領域（例えば、色付きの領域）がオーバーレイされたスキャン中の臓器のグラフィック、この例の場合は乳房のグラフィックを含む。フィードバックアイコン 6 0 8 は、乳房のより多くの部分がスキャンされるにつれて自動的に更新される動的なものである。このようにして、ユーザは乳房のうちのどのくらいが既にスキャンされ、スキャンすべき乳房エリアがどのくらい残されているかを、リアルタイムに視覚化することができる。一方向のスキャンパスラインが全て掃引され、画像データが一方向（例えば、水平方向又は径方向）について取得されたとき、フィードバックアイコン 6 0 8 の塗りつぶされた領域のオーバーレイは、直交方向のスキャンの準備のためにクリアされる。ユーザが直交方向にスキャンするにつれて、フィードバックアイコン 6 0 8 は、直交方向にスキャンされたエリアに対応する塗りつぶされた領域によって動的にオーバーレイされる。

40

【 0 0 4 6 】

【054】 ユーザインターフェース 6 0 0 は主画像エリア 6 1 0 を含む。主画像エリア 6 1 0 は画像 6 1 2 を表示し、これは取得された画像データから生成されたBモード画像である。画像 6 1 2 はライブ画像であり、画像データが取得されるにつれてリアルタイムで

50



表示される。記憶された単一又は複数フレーム画像ファイルのリスト又はサムネイルが、記憶画像エリア 616 に提供される。示された例においては、記憶画像エリア 616 は複数のサムネイル 618 を表示し、その各々は、単一又は複数フレーム画像に関連付けられる。ユーザは任意のサムネイル 618 をクリックして、その画像のフレームを表示させる。サムネイルが選択されたなら、ライブモードは中断され、主画像エリア 610 は、選択されたサムネイルの画像フレームを表示するために使用される。いくつかの例において、サムネイルは、ブックマークインジケータを含み、これは、画像ファイルにおけるブックマークされたフレームの存在を示す。ブックマークのリストは、マーカUI要素 606 においても提供され、これは、ユーザが特定のブックマークされたフレームに対して迅速にナビゲートすることを可能にする。リストからブックマークを選択することで、それぞれのブックマークされた画像フレームが主画像エリア 610 に表示される。

10

【0047】

[055] いくつかの例において、ユーザインターフェース 600 は身体マークアイコン 624 を含む。身体マークアイコン 624 は、主画像エリア 610 において、例えばライブ画像に隣接して提供される。いくつかの例において、身体マークアイコン 624 は、スキャンされている側の乳房に対応する画像の脇に隣接して提供される。身体マークアイコン 624 は、スキャンされている臓器の視覚的表現の上、この例の場合は乳房グラフィックの上にオーバーレイされたプローブプロケーションマーカを含む。いくつかの例において、プローブプロケーションマーカは、乳房に対するプローブの占有面積及び向きを推定させるような乳房グラフィックに対する大きさ及び/又は向きを有する。

20

【0048】

[056] ユーザインターフェース 600 は、位置追跡の状態又は品質の指標を提供する追跡状態インジケータ 622 を含む。いくつかの例において、追跡状態インジケータ 622 は、表示された画像 612 の周りに色付きのフレームの形態で提供される。フレームの色は、位置追跡に問題があるかを示す。例えば、プローブ位置が適切に追跡されているとき、フレームの色は緑である。プローブが追跡フィールドの外に出たとき、又は障害により位置追跡の品質が影響を受けているとき、フレームの色は赤に変化する。いくつかの例において、追跡品質低下の種々の程度が、異なる色のカラースケールを使用して（例えば、良品は緑で、低下した品質はオレンジで、追跡データが受信されていないときは赤で）示される。他の例において、追跡状態インジケータ 622 は、信号機グラフィック、カラーバー、若しくは他のタイプのグラフィック又は英数字のインジケータなど、異なるインジケータを使用して提供される。

30

【0049】

[057] 図 7 は、プロセス 700 のフロー図を図示する。プロセス 700 は、本明細書における例によるユーザインターフェースの 1 つ又は複数の要素など、本開示の 1 つ又は複数の態様を利用する。図 7 は、ブロック 702、704、706、708、710、712、714、716、718、720、及び 722 を図示する。図 7 において示されるブロックは単なる例示であり、ブロックを省略すること、組み合わせること、再配置すること、及び置き換えることなど、他の変形形態は全て想定されている。

【0050】

40

[058] ブロック 702 に示されるように、プロセスは、選択された側の乳房の指標を受信することで開始する。指標は、ユーザインターフェースを介したユーザ入力に応答して受信される。例えば、ユーザインターフェースは、ユーザが左又は右側の乳房のどちらかを選択することを可能にするアイコンを表示するように構成される。説明されるユーザ入力のうちの任意のものは、代替的に、ユーザインターフェースのハード又はソフトキーボードなどを介したテキスト入力を介して提供されてもよい。選択された側の乳房の指標に応じて、プロセッサは、選択された側の乳房についてプローブ空間的レジストレーション情報が生成されたかを決定する。もしもイエスなら、プロセッサはスキャンモードに入り、ユーザインターフェースに、ディスプレイ（例えば、ディスプレイ 206）上にライブ画像を表示させる。

50

## 【 0 0 5 1 】

[059] 選択された側の乳房についてプローブ空間的レジストレーション情報が利用可能でないなら、プローブレジストレーションプロセスが開始され、ブロック 7 0 4 に図示されるように、このプロセス中にプローブは選択された側の乳房に対してレジストレーションされる。例えば、選択された側の乳房に対してプローブをレジストレーションすることは、ユーザインターフェースを介して、選択された側の乳房の複数の解剖学的ランドマークに超音波プローブを設置する命令を提供することと、複数の解剖学的ランドマークの各々におけるプローブの空間的ロケーションを検知することと、複数の解剖学的ランドマークの各々におけるプローブの空間的ロケーションをプローブ空間的レジストレーション情報として記憶することとを有する。いくつかの例において、命令を提供するステップは、複数のレジストレーションアイコンを表示することを有し、その各々は、複数の解剖学的ランドマークのうちの 1 つにおけるプローブ設置マーカがオーバーレイされた選択された側の乳房の視覚的表現を含む。いくつかの例において、レジストレーションアイコンのうちの 1 つ又は複数は、同時に又は順番に表示される。

10

## 【 0 0 5 2 】

[060] プロセッサは、( ブロック 7 0 6 に示されるように ) 選択された側の乳房のためのスキャンパターンを生成し、( ブロック 7 0 8 に示されるように ) ユーザインターフェースにスキャンパターンの視覚的表現を表示させる。スキャンパターンは、本明細書において説明される例の任意のものによって生成される。スキャンパターンの視覚的表現は、スキャンパターンがオーバーレイされたスキャンされている組織又は臓器に対応するグラフィック ( 例えば、乳房グラフィック ) を含む。ブロック 7 1 0 に示されるように、プロセッサは、画像データが取得されている間に、例えば位置追跡システムから受信されたプローブ位置データを使用して、プローブの運動を追跡するように構成される。

20

## 【 0 0 5 3 】

[061] ブロック 7 1 2 に示されるように、スキャンパターンの視覚的表現は、プローブの運動に基づいて自動的に更新される。例えば、ユーザインターフェースは、カーソルの形態で、又はスキャンパターンに対するプローブの進行を示すためにスキャンパターンの一部分を異なったやり方で明るくするなど、プローブの現在位置の指標を提供するように構成される。ユーザインターフェースは、プローブの追跡された運動に基づいて、プローブ位置の指標を動的に更新するように構成される。いくつかの例において、ブロック 7 1 4 に示されるように、ユーザインターフェースは、期待されるパスからのプローブのずれが閾値を超えたなら、新しいスキャンパターンを生成するように構成される。例えば、ユーザインターフェースは、ユーザが、最小ビュー平面オーバーラップを指定することを可能にするように構成される。プロセッサは、最小ビュー平面オーバーラップの指標を受信し、所望の最小オーバーラップを提供するスキャンパターン ( 例えば、初期スキャンパターン ) を生成する。次いで、システムは空間的ロケーション情報を使用してプローブの運動を追跡し、初期スキャンパターンからのずれを決定する。ずれは、取得された画像が少なくとも所望の量だけオーバーラップすることを保証するように選択された閾値量と比較される。プローブの運動が所望の量だけオーバーラップしないこと示すなら、新しいスキャンパターンが生成され、表示される。

30

40

## 【 0 0 5 4 】

[062] ブロック 7 1 6 に示されるように、ユーザインターフェースは、スキャンされたエリアの視覚的フィードバックを、例えば、スキャンされたと予測されるエリアに対応する分画された領域がオーバーレイされた乳房グラフィックのアイコンを表示することによって提供する。この領域には色が付けられ ( 例えば、「完了」を示す緑 )、又は、網掛若しくは陰影付けによって塗りつぶされる。いくつかの例においては、代わりに、残ったスキャンされるべきエリアが、このエリアがこれからスキャンされるべきであることを示すために、例えば、色 ( 例えば、オレンジ ) を使用して分画される。

## 【 0 0 5 5 】

[063] ブロック 7 1 8 に示されるように、ユーザインターフェースは、複数のスキャ

50

ンパターン、例えば、第1のスキャンパターン及び直交するスキャンパスラインを含む第2のスキャンパターンを、前述のように、順番に表示する。各場合において、ユーザインターフェースは、進行度及び/又はスキャンパターンの順守具合を示すために、スキャンパターンの視覚的表現を動的に更新する。

#### 【0056】

[064] 取得された画像データは、プローブ位置情報とともにメモリ（例えば、メモリ134）に記憶される。例えば、画像データは、標準化された画像ファイル（例えば、単一又は複数フレームDICOM画像ファイル）に記憶され、これには、画像ファイルの各フレームの取得中のプローブ位置（例えば、プローブのx、y、及びz座標及び向き）に対応するメタデータが添付される。このことは、ブロック722に示され、図8～図10を参照して以下に更に説明されるように、後になって関連性のある画像フレームの効率的で単純化された検索を可能にする。

#### 【0057】

[065] 図8は、本開示による別のプロセスのフロー図を示す。プロセス800は、本明細書において説明されるユーザインターフェースの1つ又は複数の要素など、本開示の態様を利用する。図9及び図10は、プロセス800に適用されるユーザインターフェース要素の例を図示する。図9は、ユーザインターフェース900のディスプレイスクリーン902及び904を図示する。ディスプレイスクリーン902は、例えば、超音波撮像システム200のディスプレイ206上に提供される。ディスプレイスクリーン602と同様に、ディスプレイスクリーン902は、記憶された画像である超音波画像906を表示するように構成される。いくつかの例において、画像906は、ブックマークされた画像フレームである。画像906は、関心領域（ROI: region of interest）を含み、これは乳房の病変である。ディスプレイスクリーン904は、超音波撮像システム200のタッチスクリーン218などのタッチ感知ディスプレイ上に提供されてよい。ディスプレイスクリーン902及び904は、ユーザが、ROIの関連する測定を行うこと、直交ビューを効率的に検索すること、及び、例えばレポートに含めるために病変を記録に残すことを可能にする。図10は、本明細書における更なる例によるユーザインターフェースのディスプレイスクリーン1002及び1004を図示する。ディスプレイスクリーン1002は、超音波撮像システム200のディスプレイ206上に提供され得、スクリーンの左側の第1の画像フレーム1006及びスクリーンの右側の候補直交ビュー1008を含む。スクリーン上での画像の配置は変更され得、例えば、直交ビューは、スクリーン1002の左側又は下部など異なる場所に表示される。ディスプレイスクリーン1004は、第1の画像1006及び選択された直交ビュー（例えば、この例においては、候補1008からの第2の画像）を隣り合わせの配置で表示する。図8～図10において図示される要素は単なる例示であり、要素を省略すること、組み合わせること、再配置すること、及び置き換えることなど、他の変形形態は全て想定されている。

#### 【0058】

[066] プロセス800は、ブロック802に示されるように、第1の複数の画像から超音波画像を表示することで始まる。第1の複数の画像のうちの各画像は、プローブ位置情報（例えば、画像の取得中のプローブの空間的ロケーション）に関連付けられ、それらの対応する位置情報とともに記憶される。いくつかの例において、プロセスは、第1の画像をスクリーンに表示する前に、第1の複数の画像を空間的に順番に配置するステップを有する。このステップは、ユーザがレビューワークフローを呼び出したときに自動的に発生する。代替的に、このステップは、画像データ取得中に、スキャンワークフローの終了時などに発生する。ブロック804に示されるように、ユーザインターフェースは、直交ビューを検索するユーザ入力を受信するように構成される。例えば、ユーザインターフェースは、図9における直交ビューボタン（orthogonal view button）910、又は、例えば分析ワークステーション上の他のユーザ制御器などのソフト制御器を提供するように構成される。ユーザは、ソフト制御器を操作し、プロセッサはそれに応じて自動的に候補直交ビューを特定する。

## 【 0 0 5 9 】

[067] このために、ブロック 8 0 6 に示されるように、プロセッサは、表示された画像フレームの位置情報を複数の第 2 の画像の位置情報と比較する。複数の第 2 の画像は、直交掃引プロトコルに従って取得された画像である。例えば、表示された画像は、左右方向のスキャンから選択され、次いで、複数の第 2 の画像は、上下方向にスキャンしながら取得された画像から選択され、又はその逆である。プロセッサは、表示された画像フレームの位置情報に最も近い位置情報に関連付けられた画像を特定することによって、1 つ又は複数の候補直交ビューを特定するように構成される。いくつかの例において、位置情報は、プローブの  $x$ 、 $y$ 、及び  $z$  座標（又は別の座標系の座標）及び  $\theta$  又はプローブの向きを含む。説明されたように、いくつかの例において、一方向における掃引を通じて（例えば、一方を向いたプローブによって）取得された画像は、別の方向における掃引を通じて（例えば第 1 の向きから、およそ 90 度であるようなある角度を向いたプローブによって）取得された画像とは別個のセットに記憶される。いくつかの例において、プロセッサは、画像平面（ビュー平面とも称される）の間の相対角度を決定することができる。プローブの向き情報が入手可能であるとき、画像は別個のセット（例えば、直交セット）に記憶される必要はなく、プロセッサは、直交ビュー検索ステップの前に自動的に画像をセットに分類するように構成され、又はプロセッサは、プローブの向きに基づいて単一のセットから直接的に直交候補を検索する。

10

## 【 0 0 6 0 】

[068] プロセッサは、ブロック 8 0 8 に示されるように、ユーザインターフェースに、比較に基づいて特定された 1 つ又は複数の候補直交ビューの画像表現を表示させるように構成される。いくつかの例において、例えば図 10 のディスプレイスクリーン 1002 におけるように、1 つ又は複数の候補直交ビューの画像表現を表示することは、特定された直交ビュー候補に対応する画像の各々のサムネイル又は低品質の画像（例えば、より低い解像度及び  $\theta$  又はより小さなサイズの画像）を表示することを有する。いくつかの例において、図 10 に示されるように、直交候補は、同一のディスプレイスクリーンに表示される。ユーザインターフェースは、ブロック 8 14 に示されるように、候補直交ビューのうちの 1 つの選択（例えば、画像表現のうちの 1 つをクリックすること、又は画像表現のうちの 1 つの隣のチェックボックスを選択することによる）を受信するように構成される。次いで、ユーザインターフェースは、例えば、図 10 のディスプレイスクリーン 1004 におけるように、候補直交ビューのうちの選択された 1 つを、第 2 の画像フレームとして第 1 の画像フレームと隣り合わせの配置で表示（ブロック 8 16 を参照）する。

20

30

## 【 0 0 6 1 】

[069] いくつかの例において、プロセッサは、調節されたプローブロケーションを使用して、直交ビュー候補を選択するように構成される。例えば、表示された画像フレームは、関心領域（ROI）を含み、これは画像フレーム内の中心にない。ユーザは、カーソル 908 を ROI 内で、典型的には ROI の中心の近くに置くことなどによって ROI を選択する。プロセッサは、ROI の指標を受信（ブロック 8 10 を参照）したことに応じて、オフセット距離を計算し、このオフセット距離によってプローブ位置情報を調節することなどによって、関心領域を中心とする画像に対応するプローブ空間的ロケーションを決定する（ブロック 8 12 を参照）。次いで、プロセッサは、第 1 の位置情報を、関心領域を中心とする画像に対応するプローブ空間的ロケーションとして設定し、調節されたプローブロケーションを使用して直交ビュー候補を検索する。前述のように、候補が表示され、ユーザは候補の中から適切な直交ビューを選択する。適切な直交ビューの特定に際して、例えば画像とともにレポートに含めるために関連する測定値が取得される。典型的には、疑わしい病変である ROI の幅が両方の直交ビューにおいて測定される。ROI の 2 つの直交方向の幅は、ROI と交差する画像のサブセットを自動的に特定するためにプロセッサによって使用される。このサブセットは、ROI（例えば、疑わしい病変）を完全に記録に残すために十分なものであり、残りの取得された画像は後のレビューのために保管及び  $\theta$  又はエクスポートされる必要がない。

40

50

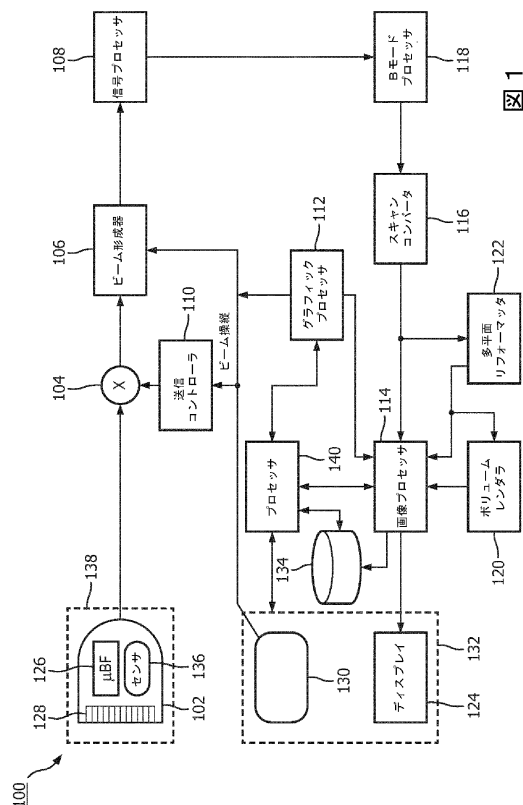
【 0 0 6 2 】

【070】 プロセス 8 0 0 と、図 9 及び図 1 0 にその例が示されるユーザインターフェース 9 0 0 及び 1 0 0 の要素とは、超音波撮像システム 1 0 0 などの超音波撮像システム上で実現される。このような超音波撮像システムは、例えば、ユーザインターフェースと、ユーザインターフェースの動作を制御するように構成されたプロセッサと、ローカルメモリ又は P A C S サーバなどの遠隔記憶デバイスであるメモリとを含む。メモリは、位置データを含む画像ファイル（例えば、D I C O M ファイル）を記憶する。超音波撮像システムのユーザインターフェースは、ユーザが、位置データに基づいて直交ビュー候補を自動的に検索することを可能にするように構成される。いくつかの例において、超音波撮像システムは、位置追跡するプローブも含み、又はプローブと結合するように構成され、超音波撮像システムは、位置追跡された画像を記録する機能を有する。

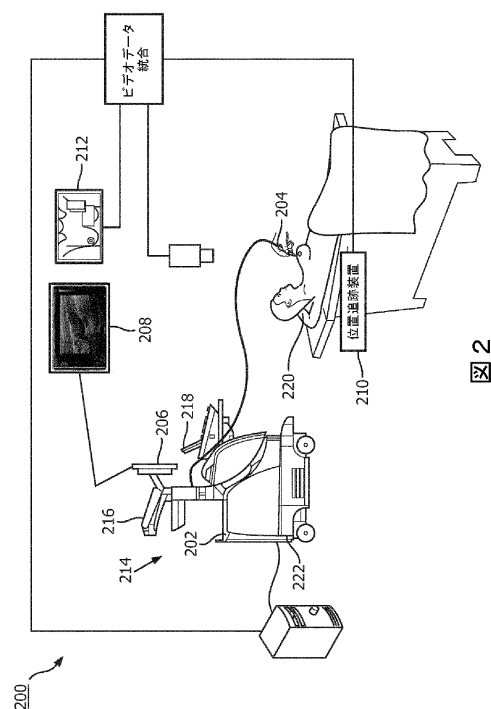
**【 0 0 6 3 】**

【071】 本明細書において説明された例、実施形態又はプロセスのうちの任意の１つは、１つ又は複数の他の例、実施形態及び／又はプロセスと組み合わせられ得ること、分割され得ること、及び／又は、本システム、デバイス、及び方法による個別のデバイス又はデバイスの部分の間で実施され得ることは理解されよう。最後に、上記の議論は本システムの単なる例示を意図するものであり、添付の特許請求の範囲を任意の特定の実施形態又は実施形態のグループに限定するものと解釈されるべきではない。故に、本システムは例示的な実施形態を参照して特に詳細に説明されたが、以下の特許請求の範囲において述べられる本システムのより広範な意図された主旨及び範囲から逸脱することなく、多くの修正及び代替的实施形態が当業者によって工夫され得ることも理解されよう。それ故、本明細書及び図面は例示的なものと見なされるべきであり、添付の特許請求の範囲を限定することを意図するものではない。

【圖 1】



【圖 2】



【図 3】

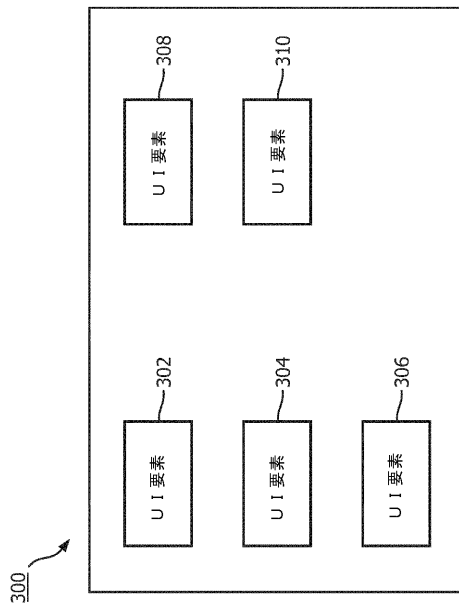


図 3

【図 4】

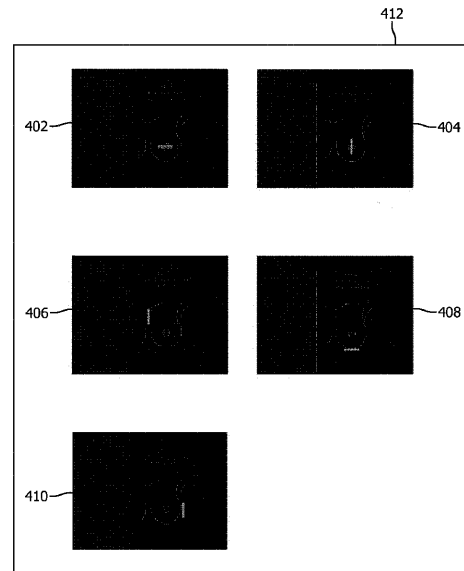


FIG. 4

【図 5】

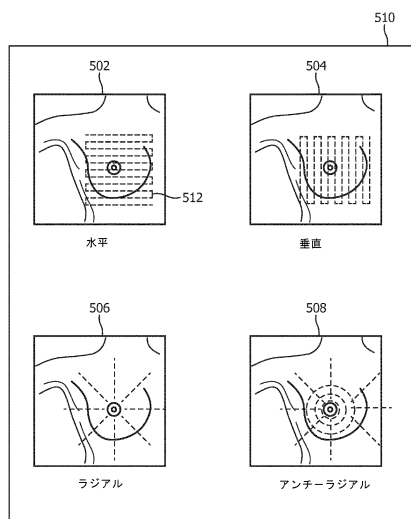


図 5

【図 6】

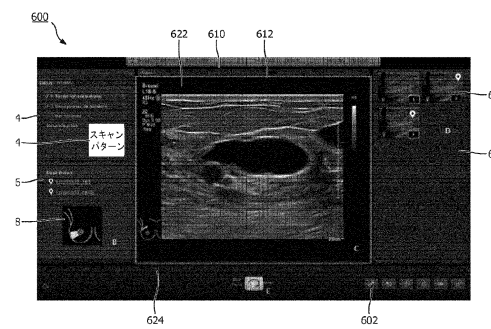


図 6

【図 7】

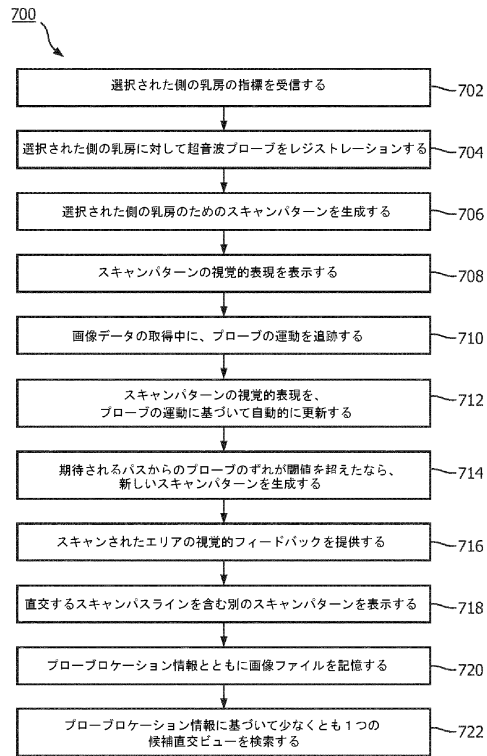


図 7

【図 8】

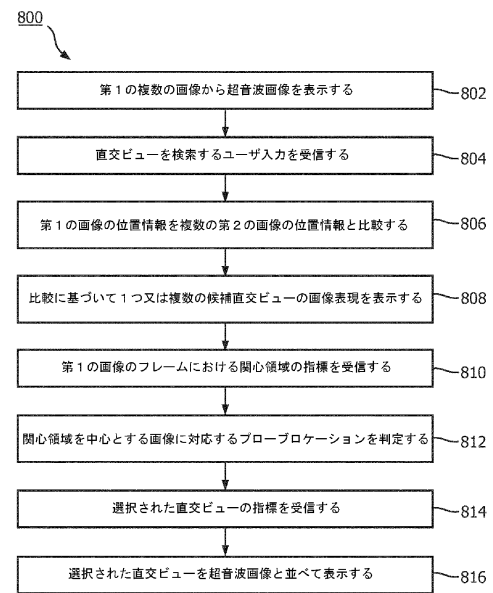


図 8

【図 9】

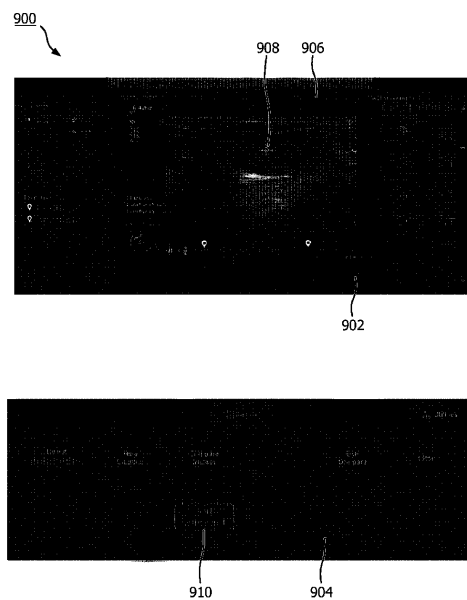


FIG. 9

【図 10】

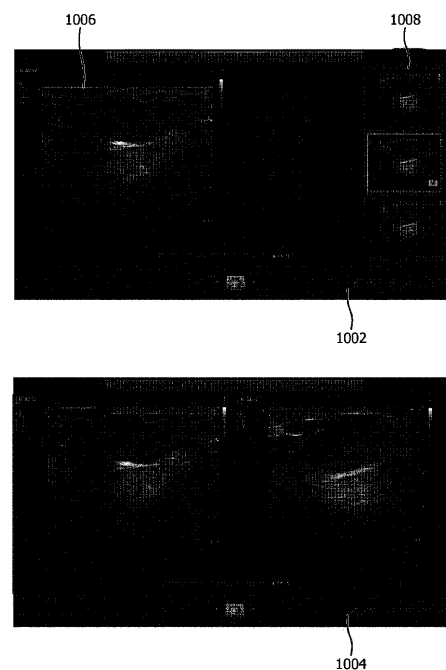


FIG. 10

---

フロントページの続き

- (72)発明者 ドミトリエヴァ ジュリア  
オランダ国 5656 アーエー アインドーフエン ハイ テック キャンパス 5
- (72)発明者 ウン ガリー チェン ハウ  
オランダ国 5656 アーエー アインドーフエン ハイ テック キャンパス 5
- (72)発明者 タン トーマス シュ イン  
オランダ国 5656 アーエー アインドーフエン ハイ テック キャンパス 5

審査官 後藤 順也

- (56)参考文献 特開2007-282656(JP, A)  
特開2011-067242(JP, A)  
特開2006-006671(JP, A)  
特開2015-136445(JP, A)  
国際公開第2015/114484(WO, A1)  
米国特許出願公開第2015/0182191(US, A1)  
米国特許出願公開第2010/0121190(US, A1)

- (58)調査した分野(Int.Cl., DB名)  
A61B 8/00 - 8/15