

# (12) 按照专利合作条约所公布的国际申请

(19) 世界知识产权组织  
国际局

(43) 国际公布日  
2023年1月12日 (12.01.2023)



(10) 国际公布号  
**WO 2023/280218 A1**

- (51) 国际专利分类号:  
*G01N 23/04* (2018.01)
- (21) 国际申请号: PCT/CN2022/104150
- (22) 国际申请日: 2022年7月6日 (06.07.2022)
- (25) 申请语言: 中文
- (26) 公布语言: 中文
- (30) 优先权:  
202110769061.4 2021年7月7日 (07.07.2021) CN
- (71) 申请人: 同方威视技术股份有限公司 (NUCTECH COMPANY LIMITED) [CN/CN]; 中国北京市海淀区双清路同方大厦A座2层, Beijing 100084 (CN)。清华大学 (TSINGHUA UNIVERSITY) [CN/CN]; 中国北京市海淀区清华园1号, Beijing 100084 (CN)。

- (72) 发明人: 陈志强 (CHEN, Zhiqiang); 中国北京市海淀区双清路同方大厦A座2层, Beijing 100084 (CN)。张丽 (ZHANG, Li); 中国北京市海淀区双清路同方大厦A座2层, Beijing 100084 (CN)。黄清萍 (HUANG, Qingping); 中国北京市海淀区双清路同方大厦A座2层, Beijing 100084 (CN)。周勇

(ZHOU, Yong); 中国北京市海淀区双清路同方大厦A座2层, Beijing 100084 (CN)。丁辉 (DING, Hui); 中国北京市海淀区双清路同方大厦A座2层, Beijing 100084 (CN)。金鑫 (JIN, Xin); 中国北京市海淀区双清路同方大厦A座2层, Beijing 100084 (CN)。季超 (JI, Chao); 中国北京市海淀区双清路同方大厦A座2层, Beijing 100084 (CN)。

- (74) 代理人: 中科专利商标代理有限责任公司 (CHINA SCIENCE PATENT & TRADEMARK AGENT LTD.); 中国北京市海淀区西三环北路87号4-312室, Beijing 100089 (CN)。

- (81) 指定国 (除另有指明, 要求每一种可提供的国家保护): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, JP, 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,

(54) Title: INSPECTION SYSTEM AND METHOD

(54) 发明名称: 检查系统和方法

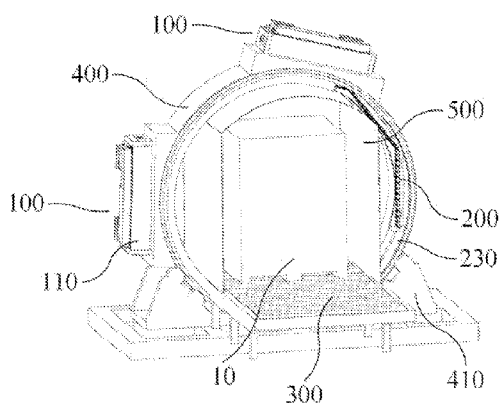


图 2

(57) Abstract: An inspection system, comprising a radiation source (100), a detector assembly (200), and a conveying device (300) that is used to carry aircraft pallet cargo to be inspected. The radiation source (100) and the detector assembly (200) can move relative to the conveying device (300) and in an advancing direction, such that said aircraft pallet cargo can enter an inspection region (30) and be observed along the central axis of the inspection region (30), and the radiation source (100) can translate between multiple scanning positions, with the translation distance of the radiation source (100) between two adjacent scanning positions being greater than the distance between adjacent target points of the radiation source (100), and the advancing direction being parallel to the central axis. When the radiation source (100) is located in one of the multiple scanning positions, the radiation source (100) and the detector assembly (200) move relative to the conveying device (300) and in the advancing direction, and the radiation source (100) emits an X-ray; and after the radiation source (100) and the detector assembly (200) move a predetermined distance relative to the conveying device (300) and in the advancing direction, the radiation source (100) translates to another one of the multiple scanning positions.



WO 2023/280218 A1

SE, SG, SK, SL, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ,  
UA, UG, US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW。

- (84) 指定国(除另有指明, 要求每一种可提供的地区保护): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), 欧亚 (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), 欧洲 (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)。

本国际公布:

— 包括国际检索报告(条约第21条(3))。

(57) 摘要: 一种检查系统, 包括: 射线源(100); 探测器组件(200); 和输送装置(300), 用于承载被检查的航空托盘货物。射线源(100)和探测器组件(200)能够相对于输送装置(300)沿行进方向移动, 从而被检查的航空托盘货物能够进入检查区域(30), 并且沿检查区域(30)的中心轴线观察, 射线源(100)能够在多个扫描位置之间平移, 射线源(100)在相邻两个扫描位置之间的平移距离大于射线源(100)的相邻靶点之间的间距, 行进方向与中心轴线平行。当射线源(100)位于多个扫描位置中的一个时, 射线源(100)和探测器组件(200)相对于输送装置(300)沿行进方向移动并且射线源(100)发射X射线; 并且当射线源(100)和探测器组件(200)相对于输送装置(300)沿行进方向移动预定距离后, 射线源(100)平移到多个扫描位置中的另一个。

## 检查系统和方法

### 技术领域

本公开涉及安全检查技术领域，具体地，涉及一种用于安全检查的检查系统和检查方法，尤其是一种用于航空托盘货物的安全检查的检查系统和检查方法。

### 背景技术

航空托盘货物或航空集装箱的安全直接关系到航空飞行器（例如飞机）的安全。航空托盘货物在装载到飞机上之前需要经过安全检查。航空托盘货物的尺寸较大，通常具有长 1.2m\*宽 1.2m\*高 1.65m 或更大的尺寸。在航空托盘货物内部，不同种类的货物也可能堆叠在一起。

现有的航空托盘货物的各种检查方式存在各自的问题。因此，需要一种改进的检查系统和检查方法，特别是用于航空托盘货物的检查系统和检查方法。

在本部分中公开的以上信息仅用于对本公开的发明构思的背景的理解，因此，以上信息可包含不构成现有技术的信息。

### 发明内容

本公开的一方面提供一种用于航空托盘货物的检查系统，包括：射线源，用于发射 X 射线，其中射线源包括单独的壳体以限定真空空间并且包括封装在壳体内的多个靶点；探测器组件，用于接收从射线源发射并经过检查系统的检查区域的 X 射线；和输送装置，用于承载被检查的航空托盘货物，其中，射线源和探测器组件能够相对于输送装置沿行进方向移动，从而被检查的航空托盘货物能够进入检查区域，并且沿检查区域的中心轴线观察，射线源能够在多个扫描位置之间平移，射线源在相邻两个扫描位置之间的平移距离大于射线源的相邻靶点之间的间距，行进方向与中心轴线平行；其中，检查系统构造成：当射线源位于多个扫描位置中的一个时，射线源和探测器组件相对于输送装置沿行进方向移动并且射线源发射 X 射线；并且当射线源和探测器组件相对于输送装置沿行进方向移动预定距离后，射线源平移到多个扫描位置中的另一个。

根据本公开的某些实施例，输送装置构造成能够沿行进方向传送被检查的航空托盘货物。

根据本公开的某些实施例，射线源构造成在平移过程中始终位于输送装置的上方。

根据本公开的某些实施例，射线源在不同的扫描位置之间的平移，使得射线源的组合扫描角度大于 180 度。

根据本公开的某些实施例，检查系统构造成：当射线源在不同的扫描位置之间平移时，射线源和探测器组件相对于输送装置不沿行进方向移动。

根据本公开的某些实施例，射线源在相邻两个扫描位置之间的平移距离小于射线源沿平移方向的长度。

根据本公开的某些实施例，射线源还构造成能够在至少两个靶点位置之间移动，其中，射线源在相邻两个靶点位置之间的转动角度小于射线源的相邻两个靶点相对于中心轴线的角度或者射线源在相邻两个靶点位置之间的移动距离小于射线源的相邻两个靶点之间的间距。

根据本公开的某些实施例，射线源在相距最远的两个靶点位置之间的转动角度小于射线源的相邻两个靶点相对于中心轴线的角度，或者射线源在相距最远的两个靶点位置之间的移动距离小于射线源的相邻两个靶点之间的间距。

根据本公开的某些实施例，检查系统还构造成基于探测器组件的检测数据来重建被检查的航空托盘货物的三维扫描图像。

根据本公开的某些实施例，检查系统包括多个射线源，不同射线源的真空空间不连通。

根据本公开的某些实施例，多个射线源在不同的扫描位置之间的平移，使得多个射线源的组合扫描角度大于 180 度。

根据本公开的某些实施例，多个射线源构造成同步地在不同的扫描位置之间平移。

根据本公开的某些实施例，多个射线源布置成围绕检查区域间隔分布。

根据本公开的某些实施例，沿检查区域的中心轴线观察，探测器组件构造成能够平移。

根据本公开的某些实施例，沿检查区域的中心轴线观察，多个射线源和探测器组件构造成能够同步地平移。

根据本公开的某些实施例，探测器组件设置成相对于多个射线源沿径向更靠近中心轴线。

根据本公开的某些实施例，多个射线源的所有靶点都位于第一平面内。

根据本公开的某些实施例，探测器组件的所有探测器晶体都位于第二平面内。

根据本公开的某些实施例，第一平面与第二平面平行，每个射线源的靶点都设置成沿中心轴线朝着探测器组件偏转预定的倾斜角度，使得每个射线源发射的 X 射线在经过检查区域之前不会被探测器组件遮挡。

根据本公开的某些实施例，探测器组件包括多个探测器臂，其中在每个探测器臂上布置多个探测器单元，并且每个探测器臂构造成能够接收至少两个射线源发射的 X 射线。

根据本公开的某些实施例，每个探测器单元包括探测器晶体，每个探测器晶体设置在相应探测器单元的沿中心轴线靠近射线源的一端。

根据本公开的某些实施例，多个探测器臂构造成完整地围绕中心轴线延伸以组成探测器环。

根据本公开的某些实施例，中心轴线平行于水平方向。

根据本公开的某些实施例，射线源的射线发射方向与中心轴线不垂直。

根据本公开的某些实施例，检查系统构造成当射线源在不同的扫描位置之间平移时，射线源不发射 X 射线。

根据本公开的某些实施例，射线源和探测器组件相对于输送装置沿行进方向移动的预定距离，使得被检查的航空托盘货物完全通过检查区域或者被检查的航空托盘货物不完全通过检查区域。

根据本公开的某些实施例，射线源在相邻两个扫描位置之间的平移距离大于射线源的任意两个靶点之间的间距。

本公开的另一方面提供一种用于航空托盘货物的检查方法，包括：(a) 使被检查的航空托盘货物承载于输送装置上；(b) 沿检查区域的中心轴线观察，使射线源位于围绕检查区域的多个扫描位置中的一个，其中射线源包括单独的壳体以限定真空空间并且包括封装在壳体内的多个靶点；(c) 使射线源和探测器组件相对于输送装置沿行进方向移动，从而被检查的航空托盘货物能够进入检查区域，同时使射线源发射 X 射线并且使 X 射线经过位于检查区域中的被检查的航空托盘货物而被探测器组件接收，直到射线源和探测器组件相对于输送装置沿行进方向移动预定距离，由此完成一次扫描过程；并且 (d) 使射线源平移到多个扫描位置中的另一个，重复步骤 (c)，以完成

在多个扫描位置中每一个的扫描过程，其中射线源在相邻两个扫描位置之间的平移距离大于射线源的相邻靶点之间的间距，行进方向与中心轴线平行。

根据本公开的某些实施例，通过输送装置沿行进方向传送被检查的航空托盘货物。

根据本公开的某些实施例，在射线源的平移过程中射线源始终位于输送装置的上方。

根据本公开的某些实施例，重复步骤（c）和（d）以使射线源的组合扫描角度大于 180 度。

根据本公开的某些实施例，在每次被检查的航空托盘货物完全通过检查区域后，使射线源和探测器组件相对于输送装置沿行进方向停止移动，并且在相邻两次重复步骤（c）时，射线源和探测器组件相对于输送装置沿相反方向移动。

根据本公开的某些实施例，射线源在相邻两个扫描位置之间的平移距离小于射线源沿平移方向的长度。

根据本公开的某些实施例，检查方法还包括在步骤（c）中完成位于一个扫描位置的一次扫描过程后，使射线源移动到多个靶点位置中的一个并重复步骤（c），其中，多个靶点位置包括当前扫描位置，其中，射线源在相邻两个靶点位置之间的转动角度小于射线源的相邻两个靶点相对于中心轴线的角度，或者射线源在相邻两个靶点位置之间的移动距离小于射线源的相邻两个靶点之间的间距。

根据本公开的某些实施例，射线源在相距最远的两个靶点位置之间的转动角度小于射线源的相邻两个靶点相对于中心轴线的角度，或者射线源在相距最远的两个靶点位置之间的移动距离小于射线源的相邻两个靶点之间的间距。

根据本公开的某些实施例，使用多个射线源来发射 X 射线，不同射线源的真空空间不连通。

根据本公开的某些实施例，检查方法还包括基于探测器组件的检测数据来重建被检查的航空托盘货物的三维扫描图像。

根据本公开的某些实施例，中心轴线平行于水平方向。

根据本公开的某些实施例，射线源的射线发射方向与中心轴线不垂直。

根据本公开的某些实施例，当射线源在不同的扫描位置之间平移时，射线源不发射 X 射线。

根据本公开的某些实施例，射线源和探测器组件相对于输送装置沿行进方向移动的预定距离，使得被检查的航空托盘货物完全通过检查区域或者被检查的航空托盘货

物不完全通过检查区域。

根据本公开的某些实施例，射线源在相邻两个扫描位置之间的平移距离大于射线源的任意两个靶点之间的间距。

#### 附图说明

图 1 是根据本公开的某些实施例的检查系统的示意图。

图 2 是根据本公开的某些实施例的检查系统的使用状态示意图。

图 3A 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源位于第一扫描位置。

图 3B 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源位于第二扫描位置。

图 3C 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源在第一和第二扫描位置的叠加状态。

图 4A 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出两个射线源位于第一扫描位置。

图 4B 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出两个射线源位于第二扫描位置。

图 4C 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出两个射线源位于第三扫描位置。

图 4D 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出两个射线源在第一至第三扫描位置的叠加状态。

图 5 是根据本公开的某些实施例的一个射线源的示意图，示出一个射线源在第一至第六扫描位置的叠加状态。

图 6A 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源位于第一扫描位置。

图 6B 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源位于第二扫描位置。

图 6C 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源在第一和第二扫描位置的叠加状态。

图 7 示出根据本公开的某些实施例的探测器组件的示意图。

图 8 示出根据本公开的某些实施例的射线源和探测器单元的示意图。

图 9 示出根据本公开的某些实施例的探测器单元的示意图。

图 10A 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源位于第一靶点位置。

图 10B 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源位于第二靶点位置。

图 10C 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源在第一和第二靶点位置的叠加状态。

图 11A 至图 11C 分别示出利用根据本公开的某些实施例的检查系统实施检查方法的示意图。

图 12 是根据本公开的某些实施例的检查系统沿平行于旋转轴线的平面截取的截面示意图。

图 13 示意性示出了根据本公开的某些实施例的检查系统的方框图。

图 14 示意性示出了根据本公开的某些实施例的控制装置的方框图。

需要注意的是，为了清晰起见，在用于描述本公开的实施例的附图中，层、结构或区域的尺寸可能被放大或缩小，即这些附图并非按照实际的比例绘制。

### 具体实施方式

下文中，参照附图描述本公开的实施例。下面的详细描述和附图用于示例性地说明本公开的原理，本公开不限于所描述的优选实施例，本公开的范围由权利要求书限定。现参考示例性的实施方式详细描述本公开，一些实施例图示在附图中。以下描述参考附图进行，除非另有表示，否则在不同附图中的相同附图标记代表相同或类似的元件。以下示例性实施方式中描述的方案不代表本公开的所有方案。相反，这些方案仅是所附权利要求中涉及的本公开的各个方面的系统和方法的示例。

在相关技术中，航空托盘货物可以采用多种检查方式，例如包括：采用单视角或双视角 X 射线检查系统来生成透视图像；采用多视角 X 射线检查系统来拼凑出三维扫描图像；将航空托盘货物拆散后对逐个物体进行检查，然后再重新装载成航空托盘货物；和采用 CT 扫描系统来生成三维 CT 图像。

在上述第一种方式中，单视角或双视角 X 射线检查系统对通过其扫描区域的航空托盘货物进行扫描并生成单视角或双视角透视图像。但是，由于航空托盘货物尺寸较

大，并且内部物体堆叠在一起。因此，利用现有的单视角或双视角 X 射线检查系统所生成的透视图像会存在比较严重的重叠，这导致难以从透视图像中准确发现例如爆炸物、易燃液体、刀枪等违禁物。

在上述第二种方式中，多视角 X 射线检查系统对通过其扫描区域的航空托盘货物进行扫描并生成多视角透视图像，或者将多视角透视图像拼凑成三维扫描图像。通过扫描生成多个视角的扫描图像来拼凑成三维扫描图像，能局部减轻图像重叠带来的影响以及提高自动识别能力。但是，这种方式导致被检查物体的通过率低且扫描角度仍然有限，并且拼凑出的三维图像质量较差，对爆炸物等违禁物品的自动识别能力有限。

在上述第三种方式中，通过人工拆卸将已码好的航空托盘货物拆散逐个安检，再重新装载成航空托盘货物。这种方法效率较低且人工成本高。

在上述第四种方式中，CT 扫描生成三维扫描图像并且具有高识别能力。计算机断层成像（CT）在物品检测和医疗诊断等领域应用广泛。CT 扫描可以生成三维扫描图像。根据在扫描过程中射线源相对于被检查物体的运动，现有的 CT 扫描系统可以包括动态螺旋 CT 扫描系统和静态 CT 扫描系统。

动态螺旋 CT 扫描系统在扫描过程中射线源围绕被检查物体连续旋转的同时，输送装置匀速水平地传送被检查物体通过扫描区域。动态螺旋 CT 扫描系统通常需要一个滑环和轴承，并且在扫描过程中，滑环需要高速旋转。如果被检查的物体尺寸较大，则动态螺旋 CT 扫描系统的滑环和轴承都需要较大的直径，这对动态螺旋 CT 扫描系统中部件的加工精度、支撑结构的刚性和稳定性等提出极高的要求。此外，在采用滑环的动态螺旋 CT 扫描系统中，由于射线源和探测器都安装在具有较大直径的转盘上并且同步地旋转，因此用于动态螺旋 CT 扫描系统的输送装置需要设置在较高的高度，这提高了较大尺寸物品装载到输送装置和/或从输送装置卸载的难度。

静态 CT 扫描系统在整个扫描过程中射线源保持固定，采用围绕检测区域的一体式射线源来进行扫描。但是，当被检查物体尺寸较大时，设计大尺寸的一体式射线源的难度较大并且制造成本很高。同时，一体式射线源在出现故障（例如数个靶点损坏）时需要整体更换，因此可维护性较差。

根据本公开的实施例的检查系统和检查方法可以适用于对物体，特别是航空托盘货物或航空集装箱等进行透视成像检查。

图 1 是根据本公开的某些实施例的检查系统的示意图。图 2 是根据本公开的某些

实施例的检查系统的使用状态示意图。

在示例性实施例中，如图 1 和图 2 所示，检查系统包括多个射线源 100、探测器组件 200（图 1 中未示出）和输送装置 300。检查系统限定检查区域 30。射线源 100 用于发射 X 射线。探测器组件 200 用于接收从射线源 100 发射并经过检查区域的 X 射线。输送装置 300 用于承载被检查的物体 10。根据本公开的某些实施例，多个射线源 100 和探测器组件 200 能够相对于输送装置 300 沿行进方向移动。在示例性实施例中，输送装置 300 用于沿行进方向传送被检查的物体进入检查区域。在示例性实施例中，行进方向平行于水平方向。根据本公开的某些实施例，输送装置 300 可以沿行进方向往复地传送被检查的物体通过检查区域，即沿相反方向来回传送被检查的物体。在一些实施例中，输送装置 300 以匀速直线运动来传送被检查的物体。

在本文中，“轴向”表示与行进方向平行的方向，“径向”表示在与行进方向垂直的平面内从旋转轴线或从检查区域的中心轴线（下面详述）向外辐射的方向，并且“周向”表示在与行进方向垂直的平面内且与“径向”垂直的方向。

上文描述检查系统包括多个射线源 100。但是，本公开的实施例不限于此。根据本公开的某些实施例，检查系统可以包括一个或多个射线源 100。

根据本公开的某些实施例，每个射线源 100 是分布式射线源。在示例性实施例中，每个射线源 100 具有单独的壳体 110 以限定单独的真空空间。每个射线源 100 包括封装在壳体 110 内的多个靶点（图 1 和图 2 中未示出）。在示例性实施例中，每个射线源 100 的多个靶点具有均匀的靶点间距。

如上所述，当检查系统包括多个射线源 100 时，每个射线源 100 限定单独的真空空间，因此不与其他射线源 100 共用真空空间。不同的射线源 100 的真空空间不连通。根据本公开的某些实施例，每个射线源 100 可以与其他射线源 100 独立地被拆卸和/或安装在检查系统中。

在本文中，“检查区域”表示被检查的物体接受透视成像的区域。当被检查物体位于检查区域 30 中时，从射线源 100 发射的 X 射线能够穿透被检查的物体并且被探测器组件 200 接收到。在示例性实施例中，检查区域包括第一端和第二端。在一些实施例中，输送装置 300 能够传送被检查的物体从第一端和第二端中的一者进入检查区域，并且从另一者离开检查区域。

根据本公开的某些实施例，在与行进方向垂直的平面中，检查区域可以具有横截

面，例如矩形横截面。在示例性实施例中，被检查的物体是航空托盘货物，或称为航空集装箱。在一些实施例中，为适合于对航空托盘货物的检查，检查区域的横截面可以具有 1.5 至 1.8 米的长度和/或宽度。例如，检查区域的矩形横截面可以具有 1.5m\*1.5m、1.5m\*1.8m 或 1.8m\*1.5m 的尺寸。

上文描述被检查的物体是航空托盘货物。但是，本公开的实施例不限于此。根据本公开的某些实施例，检查系统还可以用于对其他类型的物体进行检查，特别是具有较大尺寸的物体。

根据本公开的某些实施例，当检查系统包括多个射线源 100 时，多个射线源 100 布置成围绕检查区域间隔分布。在一些实施例中，沿行进方向观察，多个射线源 100 可以包括位于检查区域上方的射线源 100、位于检查区域左侧的射线源 100 和/或位于检查区域右侧的射线源 100。

根据本公开的某些实施例，检查系统的一个或多个射线源 100 可以相对于检查区域进行一次或多次运动，即在两个或更多个扫描位置之间运动。每个射线源 100 可以具有多个扫描位置。多个扫描位置围绕检查区域分布。在示例性实施例中，射线源 100 沿多个扫描位置的运动轨迹是共面的。在一些实施例中，射线源 100 沿多个扫描位置的运动轨迹与行进方向垂直。

在本文中，“扫描位置”表示一个射线源 100 能够停留并发射 X 射线的位置。在一些实施例中，只有当该射线源 100 停留在一个扫描位置（保持静止）时，射线源 100 才被允许发射 X 射线。

由此，检查系统的射线源 100 可以具有多个扫描位置并且可以在不同的扫描位置之间运动，从而能够提供不同的射线发射范围并且获得在不同角度的透视成像数据。例如，当射线源 100 处于一个扫描位置时，射线源 100 和探测器组件 200 能够相对于输送装置 300 沿行进方向移动，以使得被检查的物体经过检查区域（例如从检查区域的第一端到第二端），同时射线源 100 发射的 X 射线穿透被检查的物体并且被探测器组件 200 接收，由此检查系统可以获得在该扫描位置的透视成像数据，即进行一次扫描过程。

根据本公开的某些实施例，检查系统可以构造成：当一个或多个射线源 100 位于多个扫描位置中的一个时，一个或多个射线源 100 和探测器组件 200 相对于承载被检查的物体的输送装置 300 沿行进方向移动并且一个或多个射线源 100 发射 X 射线；并

且当一个或多个射线源 100 和探测器组件 200 相对于承载被检查的物体的输送装置 300 沿行进方向移动预定距离以使得被检查的物体完全通过检查区域后，一个或多个射线源 100 围绕旋转轴线转动到多个扫描位置中的另一个。由此，检查系统采用动静结合的扫描方式。当需要进行 X 射线扫描时，一个或多个射线源 100 停留在一个扫描位置并且发射 X 射线，同时一个或多个射线源 100 和探测器组件 200 相对于输送装置 300 沿行进方向移动以使得被检查的物体进入检查区域。当需要改变 X 射线发射范围时，一个或多个射线源 100 从当前扫描位置运动到另一扫描位置。

上文描述射线源 100 和探测器组件 200 相对于输送装置 300 沿行进方向移动的预定距离使得被检查的物体完全通过检查区域。但是，本公开的实施例不限于此。根据本公开的某些实施例，射线源 100 和探测器组件 200 相对于输送装置 300 沿行进方向移动的预定距离使得被检查的物体不完全通过检查区域，即只针对被检查的物体的一部分进行扫描。在某些情况下，在被检查的物体（例如航空托盘货物）中，只有一部分区域存在需要扫描的对象，在一个扫描位置针对该部分区域进行扫描后，就可以将射线源运动到下一扫描位置。由此，可以减少射线源 100 和探测器组件 200 相对于输送装置 300 沿行进方向移动的距离，节省单次扫描时间，并且提高整体扫描效率。

在一些实施例中，根据探测器组件的检测数据来自适应地确定该预定距离。

在一些实施例中，当射线源 100 在不同的扫描位置之间运动时，射线源 100 和探测器组件 200 相对于输送装置 300 不沿行进方向移动。这种情况下，被检查的物体在完成一次扫描过程后等待射线源 100 运动到下一扫描位置，然后射线源 100 和探测器组件 200 再相对于输送装置 300 沿行进方向移动，以使被检查的物体再次经过检查区域以进行下一次扫描过程。在一些实施例中，在射线源 100 和探测器组件 200 每次相对于输送装置 300 沿行进方向移动预定距离以使得被检查的物体完全通过检查区域并且完成一次扫描过程后，射线源 100 和探测器组件 200 相对于输送装置 300 停止沿行进方向移动。这种情况下，在被检查的物体相邻两次通过检查区域时，射线源 100 和探测器组件 200 可以相对于输送装置 300 沿相反方向移动。由此，被检查的物体在每次通过检查区域时都可以进行一次扫描过程，这可以提高检查效率和物体通过率。但是，本公开的实施例不限于此。在一些实施例中，检查系统在每次进行扫描过程时，射线源 100 和探测器组件 200 相对于输送装置 300 可以都沿相同方向移动，以使被检查的物体通过检查区域。这种情况下，射线源 100 和探测器组件 200 需要在每次进行

扫描过程前相对于输送装置 300 返回到初始位置。

根据本公开的某些实施例，射线源 100 和探测器组件 200 构造成能够相对于输送装置 300 沿行进方向移动。这里，“相对移动”表示沿行进方向，射线源 100 和探测器组件 200 相对于输送装置 300 的相对运动。例如，“相对移动”可以至少包括如下情况：射线源 100 和探测器组件 200 沿行进方向移动而输送装置 300 沿行进方向不移动；射线源 100 和探测器组件 200 沿行进方向不移动而输送装置 300 沿行进方向移动；射线源 100 和探测器组件 200 沿行进方向移动并且输送装置 300 也沿行进方向移动。

根据本公开的某些实施例，检查系统可以构造成：当一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间运动时，一个或多个射线源 100 不发射 X 射线。在示例性实施例中，检查系统可以构造成：当一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间运动时，一个或多个射线源 100 不发射 X 射线，并且射线源 100 和探测器组件 200 相对于输送装置 300 不沿行进方向移动。

但是，本公开的实施例不限于此。在一些实施例中，当一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间运动时，一个或多个射线源 100 可以发射 X 射线，并且射线源 100 和探测器组件 200 可以相对于输送装置 300 沿行进方向移动。在这种情况下，在一些实施例中，射线源 100 围绕旋转轴线的转动速度小于该射线源 100 的等效曝光速度，其中等效曝光速度表示该射线源 100 的所有靶点相对于旋转轴线的角度范围除以该射线源 100 中的所有靶点完成一轮曝光发射所需的时间。

根据本公开的某些实施例，射线源 100 相对于检查区域在不同的扫描位置之间的运动可以包括转动和平移。这将在下文详细描述。

在示例性实施例中，检查系统的一个或多个射线源 100 可以设置成能够围绕旋转轴线 AX 在至少两个扫描位置之间转动。在一些实施例中，旋转轴线与行进方向平行。根据本公开的某些实施例，当检查系统包括多个射线源 100 时，多个射线源 100 同步地在不同的扫描位置之间转动。

根据本公开的某些实施例，每个射线源 100 具有一个扫描角度。在本文中，每个射线源 100 的“扫描角度”表示该射线源 100 的所有靶点相对于旋转轴线的角度范围。在一个射线源 100 从一个扫描位置转动到另一扫描位置时，该射线源 100 的扫描角度也会随之转动。根据本公开的某些实施例，每个射线源 100 在不同的扫描位置之间的转动可以提供相对于旋转轴线的一个组合扫描角度。在一些实施例中，在检查系统包

括多个射线源 100 时，多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的转动也可以提供相对于旋转轴线的一个组合扫描角度。在本文中，“组合扫描角度”表示将一个或多个射线源 100 在多个扫描位置的扫描角度组合在一起所产生的扫描角度。在一些实施例中，一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的转动所产生的组合扫描角度可以是连续的或不连续的。

根据本公开的某些实施例，通过一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的转动，检查系统可以拼接出更大的组合扫描角度和射线发射范围。由此，射线源 100 的转动可以产生相比于固定射线源更大的扫描角度。

根据本公开的某些实施例，检查系统还可以构造成基于探测器组件 200 的检测数据来重建被检查的物体的三维扫描图像。在示例性实施例中，检查系统的一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的转动能够产生相对于旋转轴线大于 180 度的组合扫描角度。当检查系统具有超过 180 度的组合扫描角度时，检查系统能够产生更完整的扫描数据，并且产生更好的 CT 扫描效果和更好的三维扫描图像。

根据本公开的某些实施例，如图 3C 所示，每个射线源 100 在相邻两个扫描位置之间的转动角度  $\theta$  大于该射线源 100 的相邻靶点相对于旋转轴线的角度  $\beta$ 。由此，射线源 100 在不同的扫描位置之间的转动能够产生组合扫描角度，以实现更大范围的扫描。在一些实施例中，每个射线源 100 在相邻两个扫描位置之间的转动角度大于该射线源的任意两个靶点相对于旋转轴线的角度。在一些实施例中，每个射线源 100 在相邻两个扫描位置之间的转动角度大致等于该射线源的相距最远的两个靶点相对于旋转轴线的角度。

下面参照附图详细描述根据本公开的某些实施例的能够转动的一个或多个射线源的结构。

根据本公开的某些实施例，如图 3A 至图 5 所示，每个射线源 100 包括间隔分布的多个靶点 120。请注意，图 3A 至图 5 中未示出射线源 100 的其他结构。在示例性实施例中，每个射线源 100 的多个靶点 120 具有均匀的靶点间距。在一些实施例中，每个射线源 100 的多个靶点 120 沿直线分布。

在下面的示例性实施例中以检查系统包括三个射线源 100 为例来进行说明。根据本公开的某些实施例，检查系统可以包括三个射线源 100。在示例性实施例中，三个射线源 100 彼此间隔开设置。三个射线源 100 可以围绕检查区域间隔分布。在某些实

施例中，每个射线源 100 可以具有两个扫描位置。

图 3A 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源位于第一扫描位置。图 3B 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源位于第二扫描位置。图 3C 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源在第一和第二扫描位置的叠加状态。

如图 3A 所示，处于第一扫描位置的三个射线源 100 可以覆盖一个扫描角度。当三个射线源 100 位于第一扫描位置时，三个射线源 100 的各个靶点 120 可以按预定顺序依次发射 X 射线，并且同时输送装置 300 可以传送被检查的物体（如阴影部分所示）经过检查区域（例如从检查区域的第一端到第二端）。由此，检查系统可以完成在第一扫描位置的一次扫描过程。

在完成位于第一扫描位置的扫描过程后，三个射线源 100 可以围绕旋转轴线（例如沿顺时针方向）转动到第二扫描位置。如图 3B 所示，处于第二扫描位置的三个射线源 100 可以覆盖另一个扫描角度。当三个射线源 100 位于第二扫描位置时，三个射线源 100 的各个靶点 120 可以按预定顺序依次发射 X 射线，并且同时输送装置 300 可以再次传送被检查的物体经过检查区域（例如从检查区域的第二端到第一端）。由此，检查系统可以完成在第二扫描位置的一次扫描过程。

通过三个射线源 100 在第一扫描位置和第二扫描位置的两次扫描过程，如图 3C 所示，检查系统可以将第一扫描位置的扫描角度与第二扫描位置的扫描角度组合在一起，以产生组合扫描角度。由此，检查系统通过三个射线源 100 在两个扫描位置之间的转动所产生的组合扫描角度，相当于六个射线源 100 同时所产生的扫描角度。

在下面的示例性实施例中以检查系统包括两个射线源 100 为例来进行说明。根据本公开的某些实施例，在某些实施例中，检查系统可以包括两个射线源 100。在示例性实施例中，两个射线源 100 彼此间隔开设置。两个射线源 100 可以围绕检查区域间隔分布。在某些实施例中，每个射线源 100 可以具有三个扫描位置。

图 4A 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出两个射线源位于第一扫描位置。图 4B 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出两个射线源位于第二扫描位置。图 4C 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出两个射线源位于第三扫描位置。图 4D 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出两个射线源在第一至第三扫描位置的

叠加状态。

如图 4A 所示，处于第一扫描位置的两个射线源 100 可以覆盖第一扫描角度。当两个射线源 100 位于第一扫描位置时，两个射线源 100 的各个靶点 120 可以预定顺序依次发射 X 射线，并且同时输送装置 300 可以传送被检查的物体（如阴影部分所示）经过检查区域。由此，检查系统可以完成在第一扫描位置的一次扫描过程。

在完成位于第一扫描位置的扫描过程后，两个射线源 100 可以围绕旋转轴线（例如沿顺时针方向）转动到第二扫描位置。如图 4B 所示，处于第二扫描位置的两个射线源 100 可以覆盖第二扫描角度。当两个射线源 100 位于第二扫描位置时，两个射线源 100 的各个靶点 120 可以预定顺序依次发射 X 射线，并且同时输送装置 300 可以再次传送被检查的物体经过检查区域。由此，检查系统可以完成在第二扫描位置的一次扫描过程。

在完成位于第二扫描位置的扫描过程后，两个射线源 100 可以围绕旋转轴线（例如沿顺时针方向）转动到第三扫描位置。如图 4C 所示，处于第三扫描位置的两个射线源 100 可以覆盖第三扫描角度。当两个射线源 100 位于第三扫描位置时，两个射线源 100 的各个靶点 120 可以预定顺序依次发射 X 射线，并且同时输送装置 300 可以再次传送被检查的物体经过检查区域。由此，检查系统可以完成在第三扫描位置的一次扫描过程。

通过三个射线源 100 在第一至第三扫描位置的三次扫描过程，如图 4D 所示，检查系统可以将第一扫描位置的扫描角度、在第二扫描位置的扫描角度和在第三扫描位置的扫描角度组合在一起，以产生组合扫描角度。由此，检查系统通过两个射线源 100 在三个扫描位置之间的转动所产生的组合扫描角度，相当于六个射线源 100 同时所产生的扫描角度。

上文描述检查系统包括多个射线源 100。但是，本公开的实施例不限于此。在某些实施例中，检查系统可以包括一个射线源 100。在一些实施例中，射线源 100 可以具有六个扫描位置。图 5 是根据本公开的某些实施例的一个射线源的示意图，示出一个射线源在第一至第六扫描位置的叠加状态。一个射线源 100 在不同的扫描位置之间的转动和多次扫描过程参照上文所述的每个射线源 100，在此不再赘述。通过一个射线源 100 在第一至第六扫描位置的六次扫描过程，如图 5 所示，检查系统可以将第一扫描位置的扫描角度、在第二扫描位置的扫描角度、……和在第六扫描位置的扫描

角度组合在一起，以产生组合扫描角度。由此，检查系统通过一个射线源 100 在六个扫描位置之间的转动所产生的组合扫描角度，相当于六个射线源 100 同时所产生的扫描角度。

根据本公开的某些实施例，检查系统可以通过一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的转动来拼接出具有组合扫描角度的一个虚拟射线源。在示例性实施例中，检查系统的一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的转动可以实现靶点连续的组合扫描角度，即虚拟射线源是靶点连续的。这相当于连续布置的多个独立射线源 100（共同构成多段折线）同时所产生的扫描角度，或者相当于靶点连续的一个多段折线式射线源（这里折线的段数取决于射线源 100 的数量和扫描位置的数量）所产生的扫描角度。在本文中，“靶点连续”表示拼接出的虚拟射线源的靶点之间的间距小于或等于满足检查系统的图像空间分辨率要求的最小靶点间距。

根据本公开的某些实施例，射线源 100 在其周向一端或两端处没有布置靶点。例如，由于射线源 100 可能在其周向一端或两端处包括框架结构等部件，因此射线源 100 在周向端部处可能无法布置靶点。在这种情况下，如果将多个射线源 100 首尾相接，则在相邻两个射线源 100 的端部区域会存在靶点缺失。同样地，如果一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的转动拼接出的虚拟射线源具有多个射线源首尾相邻的轮廓，则该虚拟射线源也会存在靶点缺失。

在示例性实施例中，一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的转动角度经选择，以使得拼接出的虚拟射线源不会出现靶点缺失。根据本公开的某些实施例，如图 3C 所示，每个射线源 100 在相邻两个扫描位置之间的转动角度  $\theta$  小于该射线源 100 相对于旋转轴线的扫描角度  $\alpha$ 。在一些实施例中，每个射线源 100 在相邻两个扫描位置之间的转动距离小于射线源 100 沿转动方向的长度。由此，在多次扫描过程中一个或多个射线源 100 拼接出的虚拟射线源的轮廓中，转动前的射线源和转动后的射线源的轮廓存在部分重叠。这可以避免虚拟射线源的靶点缺失。

根据本公开的某些实施例，检查系统构造成使一个或多个射线源 100 在转动过程中始终位于输送装置 300 的上方。由此，射线源 100 在整个扫描全程中始终位于输送装置 300 的上方，即不转动至输送装置 300 的下方，从而能够降低输送装置 300 的高度并且有利于被检查物体的装载和卸载。此外，例如当被检查的物体是航空托盘货物时，射线源 100 始终位于输送装置 300 的上方，可以减少或避免 X 射线穿过航空托盘

货物的托盘，从而可以减少或消除托盘对扫描成像的影响。例如，托盘可以包括高密度金属或塑料等，不利于 X 射线的透视检查。

根据本公开的某些实施例，检查系统构造成使一个或多个射线源 100 围绕旋转轴线的转动范围小于 360 度。由此，射线源 100 不需要完成整圈旋转，因此检查系统不需要使用滑环和相应的轴承。这可以降低检查系统的尺寸和制造成本，并且提高检查系统的稳定性。

应当理解，上文所述的转动方向（顺时针或逆时针）、扫描位置的数量和经过扫描位置的顺序等仅是示例性的，而不应该认为是对本公开的实施例的限制。

上文描述一个或多个射线源 100 的转动能够拼接出靶点连续的虚拟射线源。但是，本公开的实施例不限于此。在某些实施例中，在一个或多个射线源 100 的转动所拼接出的虚拟射线源中，可以存在缺失部分靶点的区域，即拼接出的虚拟射线源的靶点可以是不连续的。对于存在靶点缺失的情况，根据本公开的某些实施例，检查系统可以进行数据补偿，例如数据补偿算法等。

上文分别以三个射线源 100 和两个扫描位置、两个射线源 100 和三个扫描位置、以及一个射线源 100 和六个扫描位置为例描述通过一个或多个射线源 100 的转动拼接出虚拟射线源。但是，本公开的实施例不限于此。根据本公开的实施例，检查系统可以包括更多或更少的射线源 100 和/或包括更多或更少的扫描位置。

根据本公开的某些实施例，沿行进方向观察，检查系统的一个或多个射线源 100 可以设置成能够在至少两个扫描位置之间平移。

根据本公开的某些实施例，每个射线源 100 具有一个扫描角度。这里，每个射线源 100 的“扫描角度”表示该射线源 100 的所有靶点相对于检查区域的中心轴线 AX 的角度范围，其中检查区域的中心轴线与行进方向平行。在本文中，检查区域的中心轴线表示经过检查区域的与行进方向垂直的横截面的大致中心的轴线。在一个射线源 100 从一个扫描位置平移到另一扫描位置时，该射线源 100 的扫描角度也会随之相对于中心轴线转动。根据本公开的某些实施例，每个射线源 100 在不同的扫描位置之间的平移可以提供相对于中心轴线的一个组合扫描角度。在一些实施例中，在检查系统包括多个射线源 100 时，多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的平移也可以提供相对于中心轴线的一个组合扫描角度。在一些实施例中，一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的平移所产生的组合扫描角度可以是连续的或不连续的。

根据本公开的某些实施例，通过一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的平移，检查系统可以拼接出更大的组合扫描角度和射线发射范围。由此，射线源 100 的平移可以产生相比于固定射线源更大的扫描角度。

根据本公开的某些实施例，检查系统还可以构造成基于探测器组件 200 的检测数据来重建被检查的物体的三维扫描图像。在示例性实施例中，检查系统的一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的平移能够产生相对于中心轴线大于 180 度的组合扫描角度。当检查系统具有超过 180 度的组合扫描角度时，检查系统能够产生更完整的扫描数据，并且产生更好的 CT 扫描效果和更好的三维扫描图像。

根据本公开的某些实施例，每个射线源 100 在相邻两个扫描位置之间的平移距离大于该射线源 100 的相邻靶点之间的间距。由此，射线源 100 在不同的扫描位置之间的平移用于产生组合扫描角度，以实现更大范围的扫描。在一些实施例中，每个射线源 100 在相邻两个扫描位置之间的平移距离大于该射线源 100 的任意两个靶点之间的间距。在一些实施例中，每个射线源 100 在相邻两个扫描位置之间的平移距离大致等于该射线源 100 的相距最远的两个靶点之间的间距。

下面参照附图详细描述根据本公开的某些实施例的能够平移的一个或多个射线源的结构。

根据本公开的某些实施例，如图 6A 至图 6C 所示，每个射线源 100 包括间隔分布的多个靶点 120。请注意，图 6A 至图 6C 中未示出射线源 100 的其他结构。在示例性实施例中，每个射线源 100 的多个靶点 120 具有均匀的靶点间距。在一些实施例中，每个射线源 100 的多个靶点 120 沿直线分布。

在下面的示例性实施例中以检查系统包括三个射线源 100 为例来进行说明。在示例性实施例中，三个射线源 100 彼此间隔开设置。三个射线源 100 可以围绕检查区域间隔分布。在某些实施例中，每个射线源 100 可以具有两个扫描位置，并且设置成能够在两个扫描位置之间平移。根据本公开的某些实施例，当检查系统包括多个射线源 100 时，多个射线源 100 同步地在不同的扫描位置之间平移。

图 6A 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源位于第一扫描位置。图 6B 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源位于第二扫描位置。图 6C 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源在第一和第二扫描位置的叠加状态。

在一些实施例中，沿行进方向观察，三个射线源 100 分别布置在检查区域的左侧、上方和右侧，如图 6A 和 6B 所示。但是，本公开的实施例不限于此。应当理解，本文所述的能够平移的射线源的数量和布置位置、以及扫描位置的数量和扫描位置移动顺序仅是示例性的，而不应该认为是对本公开的实施例的限制。

如图 6A 所示，处于第一扫描位置的三个射线源 100 可以覆盖一个扫描角度。当三个射线源 100 位于第一扫描位置时，三个射线源 100 的各个靶点 120 可以预定顺序依次发射 X 射线，并且同时输送装置 300 可以传送被检查的物体经过检查区域。由此，检查系统可以完成在第一扫描位置的一次扫描过程。

在完成位于第一扫描位置的扫描过程后，三个射线源 100 可以平移到第二扫描位置。如图 6B 所示，处于第二扫描位置的三个射线源 100 可以覆盖另一个扫描角度。当三个射线源 100 位于第二扫描位置时，三个射线源 100 的各个靶点 120 可以预定顺序依次发射 X 射线，并且同时输送装置 300 可以再次传送被检查的物体经过检查区域。由此，检查系统可以完成在第二扫描位置的一次扫描过程。

通过三个射线源 100 在第一扫描位置和第二扫描位置的两次扫描过程，如图 6C 所示，检查系统可以将第一扫描位置的扫描角度与第二扫描位置的扫描角度组合在一起，以产生组合扫描角度。由此，检查系统通过三个射线源 100 在两个扫描位置之间的平移所产生的组合扫描角度，相当于六个射线源 100 同时所产生的扫描角度。

根据本公开的某些实施例，检查系统通过一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的平移来拼接出具有组合扫描角度的一个虚拟射线源。在示例性实施例中，检查系统的一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的平移可以实现靶点连续的扫描角度，即虚拟射线源是靶点连续的。这相当于连续布置的多个独立射线源（共同构成多段折线）同时所产生的扫描角度，或者相当于靶点连续的一个多段折线式射线源（这里折线的段数取决于射线源 100 的数量和扫描位置的数量）所产生的扫描角度。

根据本公开的某些实施例，射线源 100 在其周向一端或两端处没有布置靶点。例如，由于射线源 100 可能在其周向一端或两端处包括框架结构等部件，因此射线源 100 在周向端部处可能无法布置靶点。在这种情况下，如果将多个射线源 100 首尾相接，则在相邻两个射线源 100 的端部区域会存在靶点缺失。同样地，如果一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的平移拼接出的虚拟射线源具有多个射线源首尾相邻的轮廓，则该虚拟射线源也会存在靶点缺失。

在示例性实施例中，为实现靶点连续，一个或多个射线源 100 在不同的扫描位置之间的平移距离经选择，以使得拼接出的虚拟射线源不会出现靶点缺失。根据本公开的某些实施例，每个射线源 100 在相邻两个扫描位置之间的平移距离小于该射线源沿平移方向的长度。由此，在多次扫描过程中一个或多个射线源 100 拼接出的虚拟射线源的轮廓中，平移前的射线源和平移后的射线源的轮廓存在部分重叠。这可以避免虚拟射线源的靶点缺失。

上文描述射线源 100 平移一次，即具有两个扫描位置。但是，本公开的实施例不限于此。在一些实施例中，检查系统的一个或多个射线源 100 还可以平移多次，即在至少三个扫描位置之间平移。

上文描述一个或多个射线源能够在不同的扫描位置之间转动或平移。但是，本公开的实施例不限于此。在某些实施例中，检查系统的射线源可以始终保持静止，即不转动且不平移。例如，检查系统可以包括连续设置的多个射线源 100，并且多个射线源 100 围绕检查区域具有大于 180 的扫描角度。这种情况下，在检查系统对一个被检查的物体进行检查的过程中，多个射线源 100 不需要转动或平移，输送装置 300 仅需传送该被检查的物体通过检查区域一次，而不需要往复传送该被检查的物体通过检查区域。

上文描述多个射线源 100 同步地在不同的扫描位置之间转动或平移。但是，本公开的实施例不限于此。在一些实施例中，当检查系统包括多个射线源 100 时，多个射线源 100 可以非同步地在不同的扫描位置之间转动或平移。

上文描述每个射线源 100 中的多个靶点沿直线排布。但是，本公开的实施例不限于此。在一些实施例中，射线源 100 中的多个靶点还可以沿弧线、折线等排布。

上文描述射线源 100 中的多个靶点具有均匀的靶点间距。但是，本公开的实施例不限于此。在一些实施例中，射线源 100 中的多个靶点还可以非均匀排布，即具有非均匀的靶点间距。

上文描述不同的射线源 100 间隔设置。但是，本公开的实施例不限于此。在一些实施例中，不同的射线源 100 也可以连续设置。例如，在检查系统包括三个射线源 100 的情况下，三个射线源 100 可以依次连续设置；或者三个射线源 100 中的两个射线源 100 可以连续设置，而另一射线源 100 可以与其他两个射线源 100 间隔设置。

下面参照附图详细描述根据本公开的某些实施例的探测器组件的结构。根据本公

开的某些实施例，探测器组件 200 构造成能够围绕旋转轴线转动。在示例性实施例中，探测器组件 200 设置成与检查系统的一个或多个射线源 100 同步地围绕旋转轴线转动，即共同转动。

根据本公开的某些实施例，探测器组件 200 包括多个探测器单元。在一些实施例中，探测器组件 200 中探测器单元的布置可以根据射线源 100 的排布和/或被检查物体的尺寸等因素来设置。在一些实施例中，探测器组件 200 中探测器单元的布置还可以采用成本效益高的排布，即以尽量少的探测器单元来满足成像需求。

图 7 示出根据本公开的某些实施例的探测器组件的示意图。根据本公开的某些实施例，探测器组件 200 包括多个探测器臂 210，在每个探测器臂 210 上布置多个探测器单元 220。

在示例性实施例中，探测器组件 200 的多个探测器臂 210 完整地围绕检查区域延伸。由此，多个探测器臂 210 组成一个完整且连续的探测器环。在一些实施例中，探测器环可以是圆环、椭圆环、方形环、矩形环、多边形环等。

上文描述多个探测器臂 210 组成一个完整的探测器环。但是，本公开的实施例不限于此。在某些实施例中，多个探测器臂 210 组成的探测器环可以是不完整的，即存在缺口部分；或者，多个探测器臂 210 可以围绕检查区域间隔地分布。

在一些实施例中，在检查系统包括多个射线源 100 时，探测器组件 200 的每个探测器臂 210 构造成能够接收至少两个射线源 100 发射的 X 射线。由此，每个探测器臂 210 可以被至少两个射线源 100 所共用。在示例性实施例中，当检查系统包括多个射线源 100 时，多个射线源 100 的所有靶点都位于同一平面内，即多个射线源 100 共面设置。在本文中，“靶点位于同一平面内”表示靶点的出束点都位于同一平面内。在一些实施例中，在检查系统包括共面设置的多个射线源 100 时，探测器组件 200 的每个探测器臂 210 构造成能够接收至少两个射线源 100 发射的 X 射线。

上文描述探测器组件 200 能够围绕旋转轴线转动。但是，本公开的实施例不限于此。在一些实施例中，探测器组件 200 还可以设置成不转动。在一些实施例中，探测器组件 200 还可以设置成能够围绕旋转轴线转动，但是不与一个或多个射线源 100 同步转动。

在一些实施例中，检查系统还可以包括转动支架 400，如图 2 所示。转动支架 400 可以围绕旋转轴线转动。在示例性实施例中，一个或多个射线源 100 和探测器组件 200

都安装在转动支架 400 上。由此，转动支架 400 可以实现射线源 100 和探测器组件 200 的同步转动。在一些实施例中，检查系统还可以包括支撑框架 410，用于可转动地支撑转动支架 400。

在一些实施例中，探测器组件 200 还可以包括探测器转盘 230。由此，多个探测器臂 210 可以安装在探测器转盘 230 上。探测器转盘 230 可以固定到转动支架 400。由此，转动支架 400 可以带动探测器转盘 230 转动以及带动所有探测器臂 210 一起旋转。在示例性实施例中，探测器转盘 230 可以可拆卸地固定到转动支架 400。由此，例如通过移除探测器转盘 230 与转动支架 400 之间的连接件，探测器转盘 230 可以相对于转动支架 400 转动。这有利于对安装在探测器转盘 230 上的探测器臂 210 进行维护或替换。

根据本公开的某些实施例，如图 2 所示，检查系统还可以包括屏蔽部件 500。在示例性实施例中，屏蔽部件 500 可以布置成围绕检查系统的检查区域。在示例性实施例中，一个或多个射线源 100 布置在检查区域的外侧，即在屏蔽部件 500 的远离检查区域的一侧。在示例性实施例中，探测器组件 200 布置在检查区域的外侧，即在屏蔽部件 500 的远离检查区域的一侧。需要说明的是，屏蔽部件 500 用于屏蔽射线，在射线源 100 和探测器组件 200 的对应位置会设置开口以避免射线被阻挡。

根据本公开的某些实施例，探测器组件 200 设置成相对于射线源 100 沿径向更靠近旋转轴线或检查区域的中心轴线，如图 12 所示，探测器组件 200 与旋转轴线 AX 之间的距离  $w_2$  小于射线源 100 与旋转轴线 AX 之间的距离  $w_1$ 。在一些实施例中，在检查系统包括多个射线源 100 时，探测器组件 200 设置成相对于所有射线源 100 沿径向更靠近旋转轴线或检查区域的中心轴线。由此，探测器组件 200 设置成位于一个或多个射线源 100 的径向内侧。

根据本公开的某些实施例，检查系统设置成使得每个射线源 100 发射的 X 射线在经过检查区域之前不会被探测器组件 200 遮挡。在示例性实施例中，探测器组件 200 的每个探测器单元 220 设置成不遮挡同侧的一个或多个射线源 100 发射的 X 射线，并且能够接收其他侧的一个或多个射线源 100 发射的 X 射线。在这里，“同侧”表示沿径向观察至少部分地重叠。

下面参照附图详细描述根据本公开的某些实施例的射线源和探测器单元的相对位置。图 8 示出根据本公开的某些实施例的射线源和探测器单元的示意图。在示例性实

施例中，如图 8 所示，所有射线源 100（图 8 中仅示出两个射线源 100）沿旋转轴线或沿检查区域的中心轴线朝着探测器组件 200 偏转一个角度。在一些实施例中，每个射线源 100 围绕其靶点 120 的轴线偏转。在一些实施例中，射线源 100 的偏转角度小于或等于 1.5 度。在一些实施例中，射线源 100 的射线发射方向与旋转轴线或检查区域的中心轴线不垂直。

通过将射线源 100 相对于探测器组件 200 偏转，射线源 100 发射的 X 射线可以避免同侧的探测器组件 200 的探测器单元 220，并且还可以被其他侧的探测器组件 200 的探测器单元 220 接收到。

下面参照附图详细描述根据本公开的某些实施例的探测器单元的具体结构。图 9 示出根据本公开的某些实施例的探测器单元的示意图。如图 9 所示，每个探测器单元 220 包括探测器晶体 221。在示例性实施例中，探测器晶体 221 设置在探测器单元 220 的沿旋转轴线或沿检查区域的中心轴线靠近射线源 100 的一端。由此，每个探测器单元 220 可以既不遮挡同侧射线源 100 发射的 X 射线，又能接收到其他侧射线源 100 发射的 X 射线。

在一些实施例中，同侧的射线源 100 和探测器组件 200 的探测器单元 220 沿轴向至少部分地重叠。探测器单元 220 的探测器晶体 221 布置成紧邻同侧的射线源 100 发射的 X 射线束流的边缘，从而可以不遮挡同侧的射线源 100 发射的 X 射线。

在示例性实施例中，探测器组件 200 的所有探测器晶体 221 都位于同一平面内。在本文中，“探测器晶体位于同一平面内”表示探测器晶体的中心面都位于同一平面内。例如，通过相同的定位基准使得探测器组件 200 的所有探测器晶体 221 的中心面位于同一平面内。

上文描述多个射线源 100 的所有靶点都位于同一平面内，即多个射线源 100 共面设置。但是，本公开的实施例不限于此。在一些实施例中，多个射线源 100 的靶点也可以设置成不共面。例如，不同的射线源 100 可以沿轴向彼此交错设置。

在例如航空托盘货物等大件物体中，内部物品往往堆积重叠。为在透视扫描中获取更多的内部细节，往往需要增加靶点的数量以使靶点间距小于预定值，从而通过加密采样的扫描方式提高图像的空间分辨率。

根据本公开的某些实施例，一个或多个射线源 100 可以通过局部移动来实现加密采样。在一些实施例中，沿旋转轴线或行进方向观察，每个射线源 100 构造成能够在

多个靶点位置之间局部移动。在本文中，“靶点位置”表示用于增加靶点密度并且能够完成扫描过程的位置。在示例性实施例中，当检查系统完成在一个扫描位置的扫描过程后，射线源可以从当前扫描位置（作为一个靶点位置）移动到下一个靶点位置。在这种情况下，多个靶点位置包括当前扫描位置。

根据本公开的某些实施例，检查系统的一个或多个射线源 100 可以进行一个或多次局部移动以实现靶点加密，具有两个或更多个靶点位置。检查系统在每个靶点位置进行一次扫描过程。根据本公开的某些实施例，射线源 100 的局部移动可以包括转动或平移。

下面参照附图详细描述根据本公开的某些实施例的能够局部移动的一个或多个射线源的结构。在下面的示例性实施例中以检查系统包括三个射线源 100 并且射线源 100 在不同靶点位置平移为例来进行说明。

图 10A 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源位于第一靶点位置。当三个射线源 100 位于第一靶点位置时，三个射线源 100 可以完成在第一靶点位置的一次扫描过程。

图 10B 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源位于第二靶点位置。在完成位于第一靶点位置的扫描过程后，三个射线源 100 可以移动到第二靶点位置。当三个射线源 100 位于第二靶点位置时，三个射线源 100 可以完成在第二靶点位置的另一次扫描过程。

图 10C 是根据本公开的某些实施例的多个射线源的排布的示意图，示出三个射线源在第一和第二靶点位置的叠加状态。通过三个射线源 100 在第一靶点位置和第二靶点位置的两次扫描过程，如图 10C 所示，检查系统可以将第一靶点位置的靶点分布与在第二靶点位置的靶点分布组合在一起，以产生组合靶点分布。由此，检查系统通过三个射线源 100 在两个靶点位置之间的平移所产生的组合靶点分布可以实现靶点加密，从而可以通过加密采样的扫描方式提高透视图像的空间分辨率。

根据本公开的某些实施例，每个射线源 100 在相邻两个靶点位置之间的移动距离小于该射线源 100 在相邻两个扫描位置之间的移动距离。在一些实施例中，每个射线源 100 在相邻两个靶点位置之间的转动角度（即，相邻两个靶点位置相对于旋转轴线或相对于检查区域的中心轴线的角度）小于该射线源 100 在相邻两个扫描位置之间的转动角度。因此，射线源在不同靶点位置之间的局部移动不同于射线源在不同的扫描

位置的相对大幅度移动。射线源在不同靶点位置的局部移动用于产生组合靶点分布以实现局部靶点加密，而射线源在不同的扫描位置的移动用于产生组合扫描角度以实现更大范围的扫描。

在一些实施例中，每个射线源 100 在相邻两个靶点位置之间的转动角度小于该射线源 100 的相邻两个靶点相对于旋转轴线或相对于检查区域的中心轴线的角度。在一些实施例中，如图 10C 所示，每个射线源 100 在相邻两个靶点位置之间的移动距离  $h_1$  小于该射线源 100 的相邻靶点之间的靶点间距  $h_2$ 。在一些实施例中，每个射线源 100 在相邻两个靶点位置之间的移动距离可以是靶点间距的二分之一或三分之一等。例如，当每个射线源 100 在相邻两个靶点位置之间的移动距离是靶点间距的二分之一时，射线源 100 可以具有双倍的靶点密度；而当每个射线源 100 在相邻两个靶点位置之间的移动距离是靶点间距的三分之一时，射线源 100 可以具有三倍的靶点密度。

根据本公开的某些实施例，每个射线源 100 在相距最远的两个靶点位置之间的移动距离小于该射线源 100 的相邻两个靶点之间的靶点间距。在一些实施例中，每个射线源 100 在相距最远的两个靶点位置之间的转动角度小于该射线源 100 的相邻两个靶点相对于旋转轴线或相对于检查区域的中心轴线的角度。由此，射线源 100 在不同靶点位置之间的移动是在靶点间距内的局部移动。因此，射线源 100 的这种局部移动可以更有效地提高靶点密度。

根据本公开的某些实施例，检查系统可以构造成：当一个或多个射线源 100 在不同的靶点位置之间运动时，一个或多个射线源 100 不发射 X 射线。由此，当需要进行靶点加密时，一个或多个射线源 100 停止发射 X 射线，然后从当前靶点位置运动到另一靶点位置。

上文描述射线源 100 在不同靶点位置之间平移以实现靶点加密。但是，本公开的实施例不限于此。在一些实施例中，射线源 100 还可以通过在不同靶点位置之间转动来实现靶点加密。射线源 100 在不同靶点位置之间的转动参照上文所述射线源 100 在不同的扫描位置之间的转动，在此不再赘述。

下面详细描述根据本公开的某些实施例的检查方法。根据本公开的某些实施例，可以使用上述任意检查系统来实施该检查方法。

在步骤 S10 中，使被检查的物体承载于检查系统的输送装置 300 上。

在步骤 S20 中，使检查系统的一个或多个射线源 100 位于围绕检查区域的多个扫

描位置中的一个。

在步骤 S30 中，使一个或多个射线源 100 和探测器组件 200 相对于输送装置 300 沿行进方向移动，从而被检查的物体能够进入检查区域，同时使一个或多个射线源 100 发射 X 射线并且使 X 射线经过位于检查区域中的所述被检查的物体而被探测器组件 200 接收。当一个或多个射线源 100 和探测器组件 200 相对于输送装置 300 平移预定距离，例如被检查的物体完全通过检查区域（例如，被检查的物体的后端完全通过 X 射线的束面）时，完成一次扫描过程。在一些实施例中，每个射线源 100 在相邻两个扫描位置之间的转动角度大于该射线源 100 的相邻靶点相对于旋转轴线的角度。

在示例性实施例中，被检查的物体是航空托盘货物，或称为航空集装箱。但是，本公开的实施例不限于此。根据本公开的某些实施例，检查方法还可以用于对其他类型的物体进行检查，特别是具有较大尺寸的物体。

在步骤 S40 中，使一个或多个射线源 100 围绕旋转轴线转动到多个扫描位置中的另一个，重复步骤 S30，以完成在多个扫描位置中每一个的扫描过程。

在下面的示例性实施例中参照附图以使用两个射线源 100 并且每个射线源 100 具有三个扫描位置为例来进行说明。图 11A 至图 11C 分别示出利用根据本公开的某些实施例的检查系统实施检查方法的示意图。

如图 11A 所示，使检查系统的两个射线源 100 位于围绕检查区域的三个扫描位置中的第一扫描位置。然后，输送装置 300 沿行进方向（第一方向）传送被检查的物体从第一端经过检查区域，同时使两个射线源 100 发射 X 射线。发射出的 X 射线经过位于检查区域中的被检查的物体，并且被探测器组件 200 接收到。当被检查的物体完全通过检查区域后，两个射线源 100 停止发射 X 射线，并且输送装置 300 停止传送被检查的物体。由此，完成在第一扫描位置的一次扫描过程。

在完成在第一扫描位置的一次扫描过程后，如图 11B 所示，两个射线源 100 可以（在图 11A 至 11C 中所示为沿顺时针方向）转动到第二扫描位置。然后，输送装置 300 沿行进方向（第二方向）传送被检查的物体从第二端经过检查区域，同时使两个射线源 100 发射 X 射线。发射出的 X 射线经过位于检查区域中的被检查的物体，并且被探测器组件 200 接收到。当被检查的物体完全通过检查区域后，两个射线源 100 停止发射 X 射线，并且输送装置 300 停止传送被检查的物体。由此，完成在第二扫描位置的一次扫描过程。

在完成在第二扫描位置的一次扫描过程后，如图 11C 所示，两个射线源 100 可以继续（在图 11A 至 11C 中所示为沿顺时针方向）转动到第三扫描位置。然后，输送装置 300 沿行进方向（第一方向）传送被检查的物体从第一端经过检查区域，同时使两个射线源 100 发射 X 射线。发射出的 X 射线经过位于检查区域中的被检查的物体，并且被探测器组件 200 接收到。当被检查的物体完全通过检查区域后，两个射线源 100 停止发射 X 射线，并且输送装置 300 停止传送被检查的物体。由此，完成在第三扫描位置的一次扫描过程。

上文以使用两个射线源 100 并且每个射线源 100 具有三个扫描位置为例描述了检查方法的实施过程。在利用更多或更少的射线源 100、和/或每个射线源 100 具有更多或更少扫描位置时，检查方法可以类似地执行，只要能完成在多个扫描位置中每一个的扫描过程即可，具体步骤在此不再赘述。

在示例性实施例中，在步骤 S30 之后，检查方法还可以包括基于探测器组件 200 的检测数据来重建被检查的物体的三维扫描图像（CT 图像）。

上文描述检查方法使用一个或多个射线源 100。在使用多个射线源 100 时，不同射线源 100 的真空空间不连通。

在一些实施例中，如图 11A 至图 11C 所示的实施例，在每次被检查的物体完全通过检查区域后，输送装置 300 停止移动被检查的物体。在相邻两次重复步骤 S20 时，即相邻两次移动被检查的物体通过检查区域时，被检查的物体沿相反方向被移动。由此，被检查的物体在每次通过检查区域时都可以进行一次扫描过程，这可以提高检查效率和物体通过率。但是，本公开的实施例不限于此。在一些实施例中，检查方法还可以在每次进行扫描过程时都沿相同方向传送被检查的物体通过检查区域。

根据本公开的某些实施例，每个射线源 100 在相邻两个扫描位置之间的转动角度小于该射线源 100 相对于旋转轴线的扫描角度。由此，参照上文所述，检查方法的多次扫描过程可以实现靶点连续的组合扫描角度。

在一些实施例，输送装置 300 以匀速直线运动来传送被检查的物体。在一些实施例，每次被检查的航空托盘货物通过检查区域后，使射线源 100 停止发射 X 射线。

在一些实施例中，检查方法重复步骤 S20 和 S30，使得一个或多个射线源 100 相对于旋转轴线具有大于 180 度的组合扫描角度。当检查方法提供超过 180 度的组合扫描角度时，能够产生更完整的扫描数据，并且产生更好的 CT 扫描效果。

在一些实施例中，在一个或多个射线源 100 的转动过程中，一个或多个射线源 100 始终位于输送装置 300 的上方。由此，射线源 100 在整个扫描全程中始终位于输送装置 300 的上方，即不转动至输送装置 300 的下方，从而能够降低输送装置 300 的高度并且有利于被检查物体的装载和卸载。此外，例如当被检查的物体是航空托盘货物时，射线源 100 始终位于输送装置 300 的上方，可以减少或避免 X 射线穿过航空托盘货物的托盘，从而可以减少或消除托盘对扫描成像的影响。托盘可以包括例如高密度金属或塑料等。

在一些实施例中，检查方法还包括在步骤 S20 中完成位于一个扫描位置的一次扫描过程后，使一个或多个射线源 100 移动到多个靶点位置中的一个并重复步骤 S20。多个靶点位置包括当前扫描位置。这种情况下，检查方法可以通过射线源 100 的局部移动来实现加密采样。有关加密采样或靶点加密的其他实施方式参见上文所述，在此不再赘述。

在根据本公开的某些实施例的检查方法中，所使用的检查系统的其他实施方式参见上文所述并且相应地结合到检查方法的实施例中，在此不再赘述。

应该理解，根据本公开的某些实施例的检查系统可以包括控制装置 900。图 13 示意性示出了根据本公开的某些实施例的检查系统的方框图。图 14 示意性示出了根据本公开的某些实施例的控制装置的方框图。结合参照图 13 和图 14，所述控制装置 900 可以与检查系统中的射线源 100、探测器组件 200、输送装置 300、探测器转盘 230、转动支架 400 等各个部件通信连接，所述控制装置 900 可以输出各种控制信号，以使得所述检查系统中的射线源 100、探测器组件 200、输送装置 300、探测器转盘 230、转动支架 400 执行上述检查方法中的各个步骤或动作。

如图 14 所示，根据本公开实施例的电子设备 900 包括处理器 901，其可以根据存储在只读存储器（ROM）902 中的程序或者从存储部分 908 加载到随机访问存储器（RAM）903 中的程序而执行各种适当的动作和处理。处理器 901 例如可以包括通用微处理器（例如 CPU）、指令集处理器和/或相关芯片组和/或专用微处理器（例如，专用集成电路（ASIC））等等。处理器 901 还可以包括用于缓存用途的板载存储器。处理器 901 可以包括用于执行根据本公开实施例的检查方法的不同动作的单一处理单元或者是多个处理单元。

在 RAM 903 中，存储有电子设备 900 操作所需的各种程序和数据。处理器 901、

ROM 902 以及 RAM 903 通过总线 904 彼此相连。处理器 901 通过执行 ROM 902 和/或 RAM 903 中的程序来执行根据本公开实施例的检查方法的各种操作或动作。需要注意，所述程序也可以存储在除 ROM 902 和 RAM 903 以外的一个或多个存储器中。处理器 901 也可以通过执行存储在所述一个或多个存储器中的程序来执行根据本公开实施例的检查方法的各种操作。

根据本公开的实施例，电子设备 900 还可以包括输入/输出 (I/O) 接口 905，输入/输出 (I/O) 接口 905 也连接至总线 904。电子设备 900 还可以包括连接至 I/O 接口 905 的以下部件中的一项或多项：包括键盘、鼠标等的输入部分 906；包括诸如阴极射线管 (CRT)、液晶显示器 (LCD) 等以及扬声器等的输出部分 907；包括硬盘等的存储部分 908；以及包括诸如 LAN 卡、调制解调器等的网络接口卡的通信部分 909。通信部分 909 经由诸如因特网的网络执行通信处理。驱动器 910 也根据需要连接至 I/O 接口 905。可拆卸介质 911，诸如磁盘、光盘、磁光盘、半导体存储器等等，根据需要安装在驱动器 910 上，以便于从其上读出的计算机程序根据需要被安装入存储部分 908。

本公开的实施例还提供了一种计算机可读存储介质，该计算机可读存储介质可以是上述实施例中描述的设备/装置/系统中所包含的；也可以是单独存在，而未装配入该设备/装置/系统中。上述计算机可读存储介质承载有一个或者多个程序，当上述一个或者多个程序被执行时，实现根据本公开实施例的检查方法。

根据本公开的实施例，计算机可读存储介质可以是非易失性的计算机可读存储介质，例如可以包括但不限于：便携式计算机磁盘、硬盘、随机访问存储器 (RAM)、只读存储器 (ROM)、可擦式可编程只读存储器 (EPROM 或闪存)、便携式紧凑磁盘只读存储器 (CD-ROM)、光存储器件、磁存储器件、或者上述的任意合适的组合。在本公开的实施例中，计算机可读存储介质可以是任何包含或存储程序的有形介质，该程序可以被指令执行系统、装置或者器件使用或者与其结合使用。例如，根据本公开的实施例，计算机可读存储介质可以包括上文描述的 ROM 902 和/或 RAM 903 和/或 ROM 902 和 RAM 903 以外的一个或多个存储器。

本公开的实施例还包括一种计算机程序产品，其包括计算机程序，该计算机程序包含用于执行流程图所示的方法的程序代码。当计算机程序产品在计算机系统（例如上述检查系统）中运行时，该程序代码用于使计算机系统实现本公开实施例所提供的检查方法。

在该计算机程序被处理器 901 执行时执行本公开实施例的系统/装置中限定的上述功能。根据本公开的实施例，上文描述的系统、装置、模块、单元等可以通过计算机程序模块来实现。

在一种实施例中，该计算机程序可以依托于光存储器件、磁存储器件等有形存储介质。在另一种实施例中，该计算机程序也可以在网络介质上以信号的形式进行传输、分发，并通过通信部分 909 被下载和安装，和/或从可拆卸介质 911 被安装。该计算机程序包含的程序代码可以用任何适当的网络介质传输，包括但不限于：无线、有线等等，或者上述的任意合适的组合。

在这样的实施例中，该计算机程序可以通过通信部分 909 从网络上被下载和安装，和/或从可拆卸介质 911 被安装。在该计算机程序被处理器 901 执行时，执行本公开实施例的系统中限定的上述功能。根据本公开的实施例，上文描述的系统、设备、装置、模块、单元等可以通过计算机程序模块来实现。

根据本公开的实施例，可以以一种或多种程序设计语言的任意组合来编写用于执行本公开实施例提供的计算机程序的程序代码，具体地，可以利用高级过程和/或面向对象的编程语言、和/或汇编/机器语言来实施这些计算程序。程序设计语言包括但不限于诸如 Java，C++，python，“C”语言或类似的程序设计语言。程序代码可以完全地在用户计算设备上执行、部分地在用户设备上执行、部分在远程计算设备上执行、或者完全在远程计算设备或服务器上执行。在涉及远程计算设备的情形中，远程计算设备可以通过任意种类的网络，包括局域网（LAN）或广域网（WAN），连接到用户计算设备，或者，可以连接到外部计算设备（例如利用因特网服务提供商来通过因特网连接）。

需要说明的是，在本文中，除非另有说明，表述“检查系统构造成……”表示：处理器 901 可以根据存储在只读存储器（ROM）902 中的程序或者从存储部分 908 加载到随机访问存储器（RAM）903 中的程序而生成控制信号，以控制所述检查系统中的射线源 100、探测器组件 200、输送装置 300、探测器转盘 230、转动支架 400 等各个部件执行上述检查方法中的各个步骤或动作。

在本公开的实施例中，提供了一种采用动静结合扫描方式的检查系统和检查方法，特别是用于航空托盘货物的检查系统和检查方法。还提供了一种满足 CT 重建需要的检查系统和检查方法，特别是用于航空托盘货物的检查系统和检查方法。还提供了一

种提高空间分辨率和识别准确性的检查系统和检查方法，特别是用于航空托盘货物的检查系统和检查方法。还提供了一种提高可维护性且降低成本的检查系统和检查方法，特别是用于航空托盘货物的检查系统和检查方法。还提供了一种降低物体装卸难度的检查系统和检查方法，特别是用于航空托盘货物的检查系统和检查方法。

根据本公开的实施例，检查系统和检查方法采用动静结合的扫描方式。一个或多个射线源通过相对于承载装置转动或平移等拼接出更大的组合扫描角度和射线发射范围，以产生更完整的扫描数据和更好的扫描效果。当组合扫描角度满足 CT 重建需求时，可以产生更好的 CT 扫描效果和更好的三维扫描图像。一个或多个射线源相对于承载装置在不同的扫描位置之间运动（运动次数一般小于 10 次），可以提高物体通过率并且提高成像质量。根据本公开的实施例的检查系统和检查方法特别适合于对例如航空托盘货物等大尺寸物体的扫描。与例如使用滑环的现有设计相比，本公开实施例可以降低检查系统的尺寸和制造成本，并且提高检查系统的稳定性。根据本公开的实施例的检查系统和检查方法还可以通过一个或多个射线源的局部移动实现靶点加密，从而提高透视图象的空间分辨率和识别准确性。与立式 CT 扫描相比，根据本公开的实施例的检查系统和检查方法可以提供横截面积较小的扫描截面，从而可以提高成像质量，并且可以不穿过或少穿过航空托盘货物的托盘，由此可以减少或消除托盘对扫描成像的影响。

尽管已经参考示例性实施例描述了本公开的实施例，但是应理解，本公开的实施例并不限于上述实施例的构造和方法。相反，本公开的实施例意在覆盖各种修改例和等同配置。另外，尽管在各种示例性结合体和构造中示出了所公开发明的各种元件和方法步骤，但是包括更多、更少的元件或方法的其它组合也落在本公开的实施例的范围之内。

## 权 利 要 求

1. 一种用于航空托盘货物的检查系统，包括：

射线源，用于发射 X 射线，其中所述射线源包括单独的壳体以限定真空空间并且包括封装在所述壳体内的多个靶点；

探测器组件，用于接收从所述射线源发射并经过所述检查系统的检查区域的 X 射线；和

输送装置，用于承载被检查的航空托盘货物，

其中，所述射线源和所述探测器组件能够相对于所述输送装置沿行进方向移动，从而所述被检查的航空托盘货物能够进入所述检查区域，并且沿所述检查区域的中心轴线观察，所述射线源能够在多个扫描位置之间平移，所述射线源在相邻两个扫描位置之间的平移距离大于所述射线源的相邻靶点之间的间距，所述行进方向与所述中心轴线平行；

其中，所述检查系统构造成：当所述射线源位于所述多个扫描位置中的一个时，所述射线源和所述探测器组件相对于所述输送装置沿所述行进方向移动并且所述射线源发射 X 射线；并且当所述射线源和所述探测器组件相对于所述输送装置沿所述行进方向移动预定距离后，所述射线源平移到所述多个扫描位置中的另一个。

2. 根据权利要求 1 所述的检查系统，其中，所述输送装置构造成能够沿行进方向传送所述被检查的航空托盘货物。

3. 根据权利要求 1 或 2 所述的检查系统，其中，所述射线源构造成在平移过程中始终位于所述输送装置的上方。

4. 根据权利要求 1 或 2 所述的检查系统，其中，所述射线源在不同的扫描位置之间的平移，使得所述射线源的组合扫描角度大于 180 度。

5. 根据权利要求 1 或 2 所述的检查系统，其中，所述检查系统构造成：当所述射线源在不同的扫描位置之间平移时，所述射线源和所述探测器组件相对于所述输送装置不沿所述行进方向移动。

6. 根据权利要求 1 或 2 所述的检查系统，其中，所述射线源在相邻两个扫描位置之间的平移距离小于所述射线源沿平移方向的长度。

7. 根据权利要求 1 或 2 所述的检查系统，其中，所述射线源还构造成能够在至少

两个靶点位置之间移动，其中，所述射线源在相邻两个靶点位置之间的转动角度小于所述射线源的相邻两个靶点相对于所述中心轴线的角度或者所述射线源在相邻两个靶点位置之间的移动距离小于所述射线源的相邻两个靶点之间的间距。

8. 根据权利要求 7 所述的检查系统，其中，所述射线源在相距最远的两个靶点位置之间的转动角度小于所述射线源的相邻两个靶点相对于所述中心轴线的角度，或者所述射线源在相距最远的两个靶点位置之间的移动距离小于所述射线源的相邻两个靶点之间的间距。

9. 根据权利要求 1 或 2 所述的检查系统，其中所述检查系统还构造成基于所述探测器组件的检测数据来重建所述被检查的航空托盘货物的三维扫描图像。

10. 根据权利要求 1 或 2 所述的检查系统，其中，所述检查系统包括多个所述射线源，不同射线源的真空空间不连通。

11. 根据权利要求 10 所述的检查系统，其中，多个所述射线源在不同的扫描位置之间的平移，使得多个所述射线源的组合扫描角度大于 180 度。

12. 根据权利要求 11 所述的检查系统，其中，多个所述射线源构造成同步地在不同的扫描位置之间平移。

13. 根据权利要求 12 所述的检查系统，其中，多个所述射线源布置成围绕所述检查区域间隔分布。

14. 根据权利要求 12 或 13 所述的检查系统，其中，沿所述检查区域的中心轴线观察，所述探测器组件构造成能够平移。

15. 根据权利要求 14 所述的检查系统，其中，沿所述检查区域的中心轴线观察，多个所述射线源和所述探测器组件构造成能够同步地平移。

16. 根据权利要求 14 或 15 所述的检查系统，其中，所述探测器组件设置成相对于多个所述射线源沿径向更靠近所述中心轴线。

17. 根据权利要求 16 所述的检查系统，其中，多个所述射线源的所有靶点都位于第一平面内。

18. 根据权利要求 17 所述的检查系统，其中，所述探测器组件的所有探测器晶体都位于第二平面内。

19. 根据权利要求 18 所述的检查系统，其中，所述第一平面与所述第二平面平行，每个射线源的靶点都设置成沿所述中心轴线朝着所述探测器组件偏转预定的倾斜角

度，使得每个射线源发射的 X 射线在经过所述检查区域之前不会被所述探测器组件遮挡。

20. 根据权利要求 19 所述的检查系统，其中，所述探测器组件包括多个探测器臂，其中在每个探测器臂上布置多个探测器单元，并且每个探测器臂构造成能够接收至少两个所述射线源发射的 X 射线。

21. 根据权利要求 20 所述的检查系统，其中，每个探测器单元包括探测器晶体，每个探测器晶体设置在相应探测器单元的沿所述中心轴线靠近所述射线源的一端。

22. 根据权利要求 20 或 21 所述的检查系统，其中，所述多个探测器臂构造成完整地围绕所述中心轴线延伸以组成探测器环。

23. 根据权利要求 1 或 2 所述的检查系统，其中，所述中心轴线平行于水平方向。

24. 根据权利要求 1 或 2 所述的检查系统，其中，所述射线源的射线发射方向与所述中心轴线不垂直。

25. 根据权利要求 1 或 2 所述的检查系统，其中，所述检查系统构造成当所述射线源在不同的扫描位置之间平移时，所述射线源不发射 X 射线。

26. 根据权利要求 1 或 2 所述的检查系统，其中，所述射线源和所述探测器组件相对于所述输送装置沿所述行进方向移动的预定距离，使得所述被检查的航空托盘货物完全通过所述检查区域或者所述被检查的航空托盘货物不完全通过所述检查区域。

27. 根据权利要求 1 或 2 所述的检查系统，其中，所述射线源在相邻两个扫描位置之间的平移距离大于所述射线源的任意两个靶点之间的间距。

28. 一种用于航空托盘货物的检查方法，包括：

(a) 使被检查的航空托盘货物承载于输送装置上；

(b) 沿检查区域的中心轴线观察，使射线源位于围绕所述检查区域的多个扫描位置中的一个，其中所述射线源包括单独的壳体以限定真空空间并且包括封装在所述壳体内的多个靶点；

(c) 使所述射线源和所述探测器组件相对于所述输送装置沿行进方向移动，从而所述被检查的航空托盘货物能够进入检查区域，同时使所述射线源发射 X 射线并且使 X 射线经过位于所述检查区域中的所述被检查的航空托盘货物而被探测器组件接收，直到所述射线源和所述探测器组件相对于所述输送装置沿所述行进方向移动预定距离，由此完成一次扫描过程；并且

(d) 使所述射线源平移到所述多个扫描位置中的另一个，重复步骤 (c)，以完成在所述多个扫描位置中每一个的扫描过程，其中所述射线源在相邻两个扫描位置之间的平移距离大于所述射线源的相邻靶点之间的间距，所述行进方向与所述中心轴线平行。

29. 根据权利要求 28 所述的检查方法，其中，通过所述输送装置沿所述行进方向传送所述被检查的航空托盘货物。

30. 根据权利要求 28 或 29 所述的检查方法，其中，在所述射线源的平移过程中所述射线源始终位于所述输送装置的上方。

31. 根据权利要求 28 或 29 所述的检查方法，其中，重复步骤 (c) 和 (d) 以使所述射线源的组合扫描角度大于 180 度。

32. 根据权利要求 28 或 29 所述的检查方法，其中，在每次所述被检查的航空托盘货物完全通过所述检查区域后，使所述射线源和所述探测器组件相对于所述输送装置沿所述行进方向停止移动，并且在相邻两次重复步骤 (c) 时，所述射线源和所述探测器组件相对于所述输送装置沿相反方向移动。

33. 根据权利要求 32 所述的检查方法，其中，所述射线源在相邻两个扫描位置之间的平移距离小于所述射线源沿平移方向的长度。

34. 根据权利要求 28 或 29 所述的检查方法，还包括在步骤 (c) 中完成位于一个扫描位置的一次扫描过程后，使所述射线源移动到多个靶点位置中的一个并重复步骤 (c)，其中，所述多个靶点位置包括当前扫描位置，

其中，所述射线源在相邻两个靶点位置之间的转动角度小于所述射线源的相邻两个靶点相对于所述中心轴线的角度，或者所述射线源在相邻两个靶点位置之间的移动距离小于所述射线源的相邻两个靶点之间的间距。

35. 根据权利要求 34 所述的检查方法，其中，所述射线源在相距最远的两个靶点位置之间的转动角度小于所述射线源的相邻两个靶点相对于所述中心轴线的角度，或者所述射线源在相距最远的两个靶点位置之间的移动距离小于所述射线源的相邻两个靶点之间的间距。

36. 根据权利要求 28 或 29 所述的检查方法，其中，使用多个所述射线源来发射 X 射线，不同射线源的真空空间不连通。

37. 根据权利要求 28 或 29 所述的检查方法，其中，所述检查方法还包括基于所

述探测器组件的检测数据来重建所述被检查的航空托盘货物的三维扫描图像。

38. 根据权利要求 28 或 29 所述的检查方法，其中，所述中心轴线平行于水平方向。

39. 根据权利要求 28 或 29 所述的检查方法，其中，所述射线源的射线发射方向与所述中心轴线不垂直。

40. 根据权利要求 28 或 29 所述的检查方法，其中，当所述射线源在不同的扫描位置之间平移时，所述射线源不发射 X 射线。

41. 根据权利要求 28 或 29 所述的检查方法，其中，所述射线源和所述探测器组件相对于所述输送装置沿所述行进方向移动的预定距离，使得所述被检查的航空托盘货物完全通过所述检查区域或者所述被检查的航空托盘货物不完全通过所述检查区域。

42. 根据权利要求 28 或 29 所述的检查方法，其中，所述射线源在相邻两个扫描位置之间的平移距离大于所述射线源的任意两个靶点之间的间距。

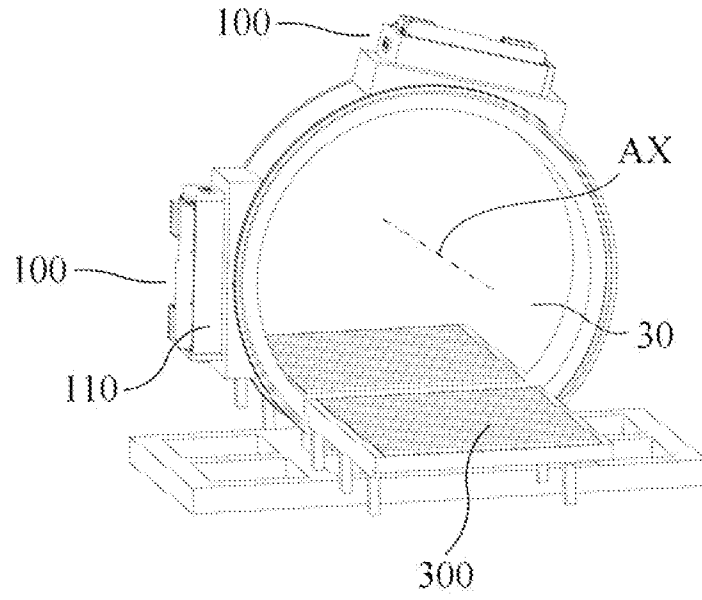


图 1

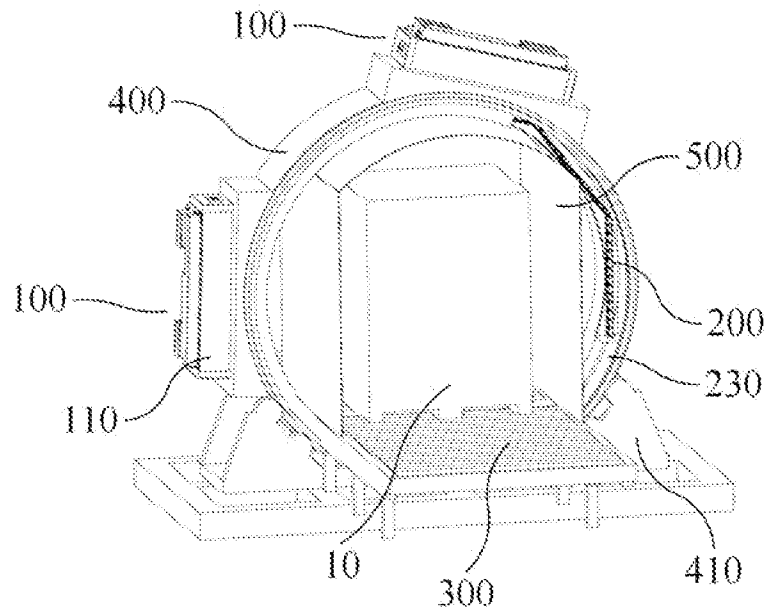


图 2

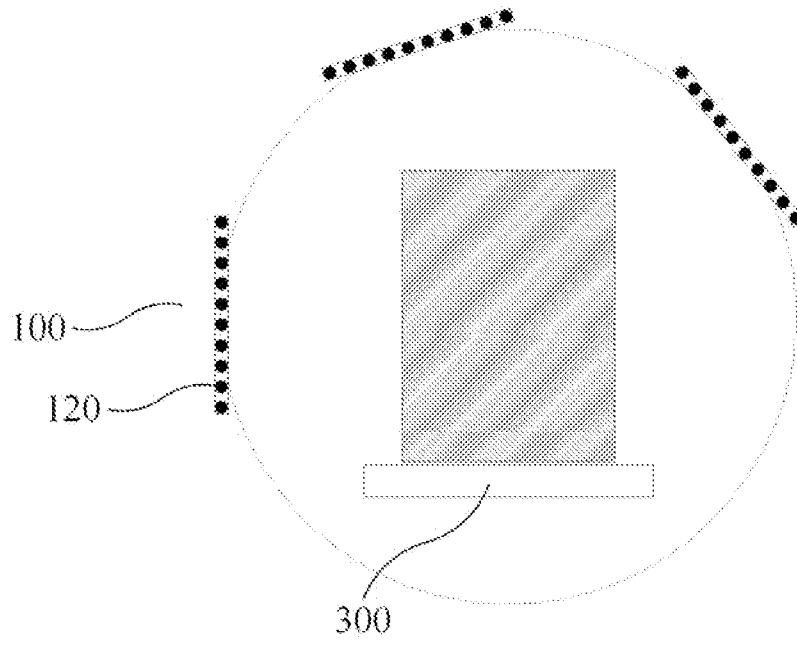


图 3A

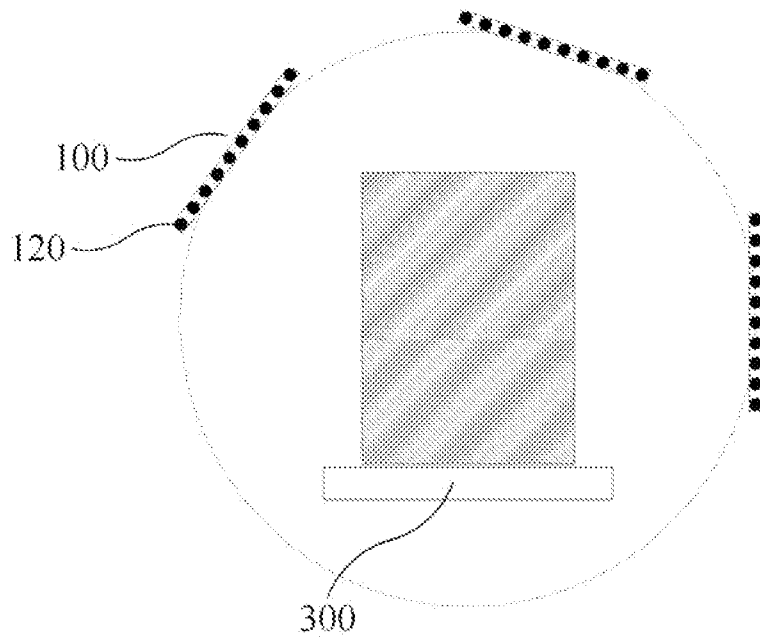


图 3B

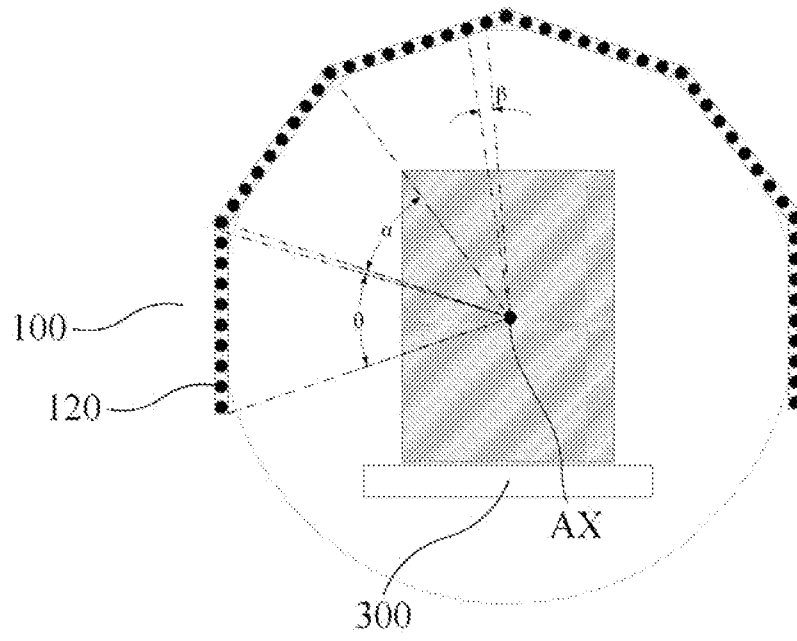


图 3C

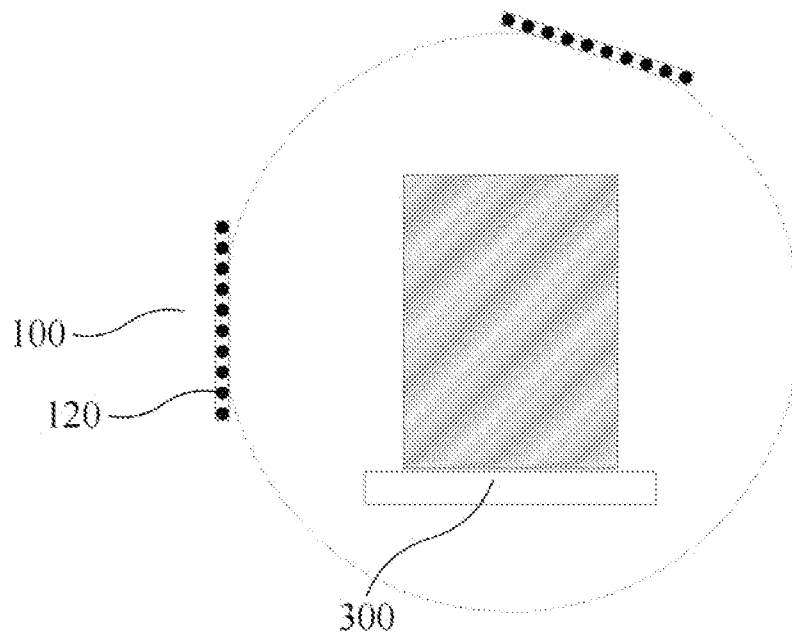


图 4A

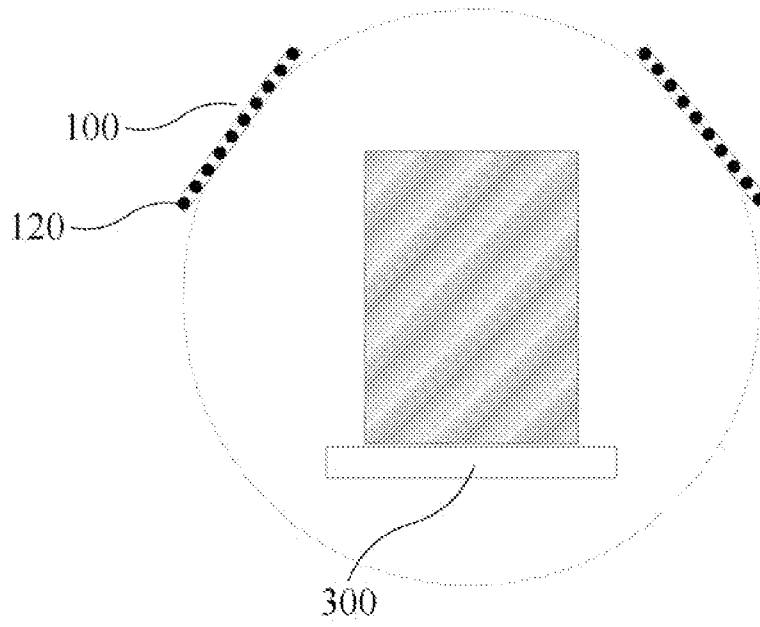


图 4B

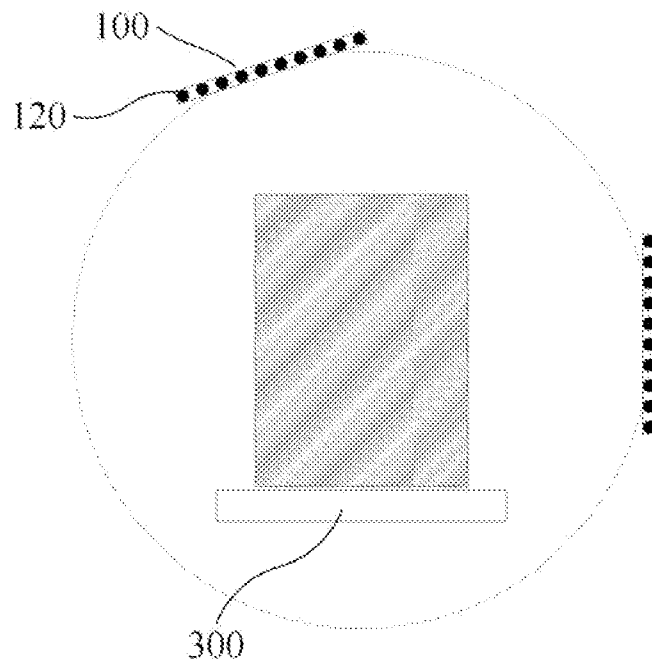


图 4C

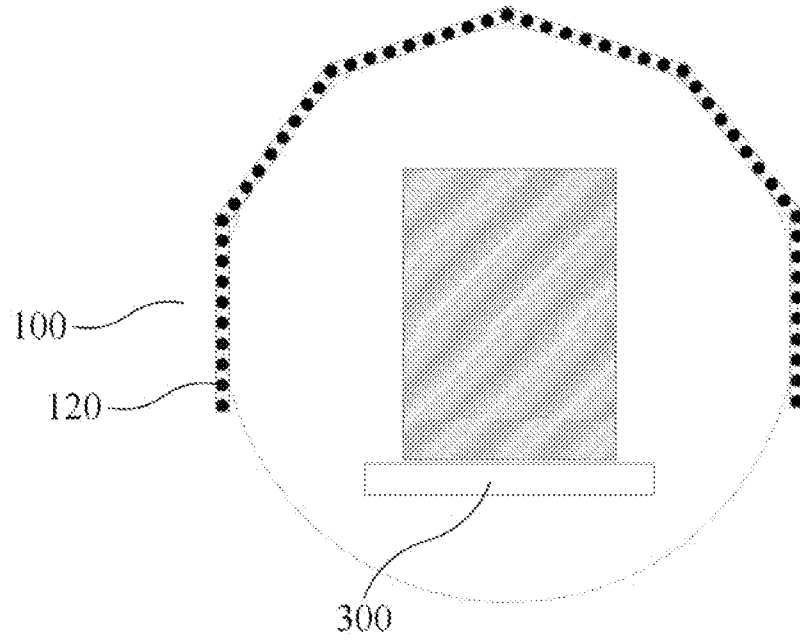


图 4D

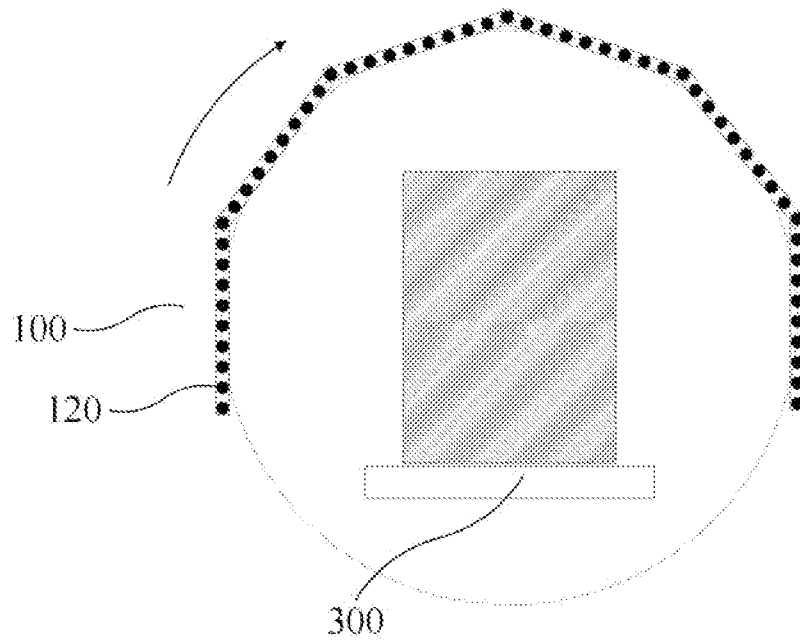


图 5

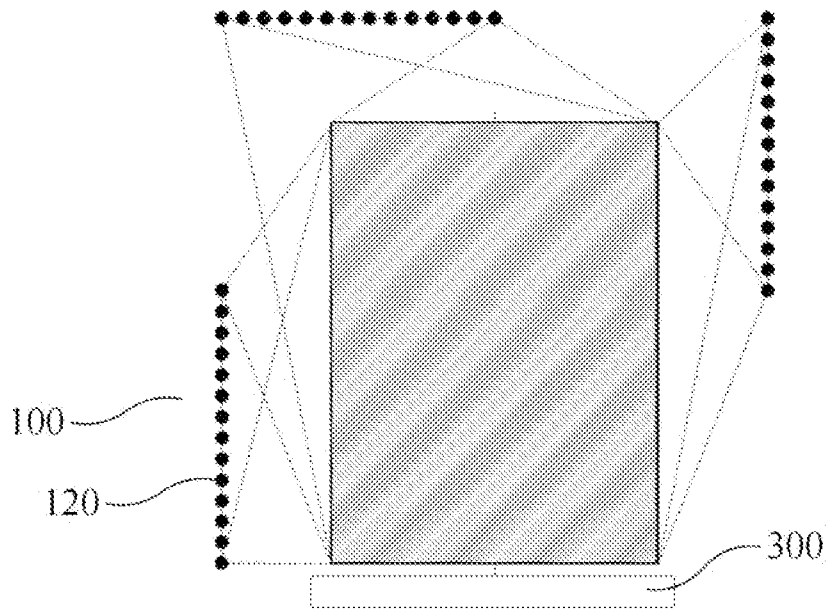


图 6A

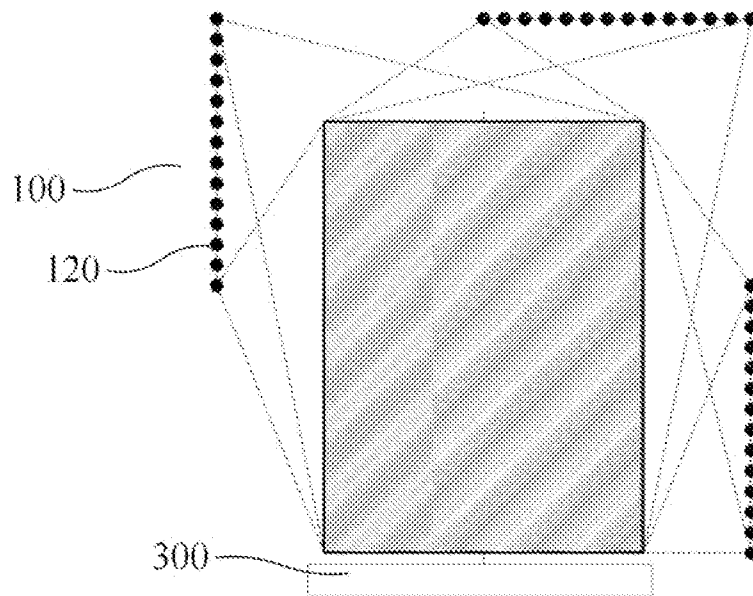


图 6B

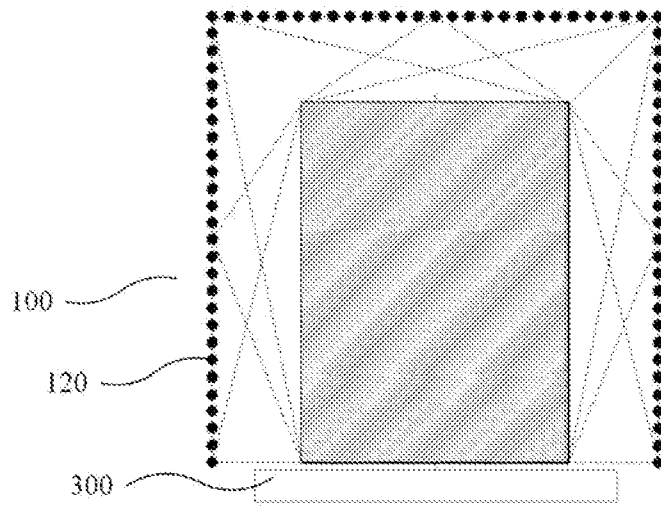


图 6C

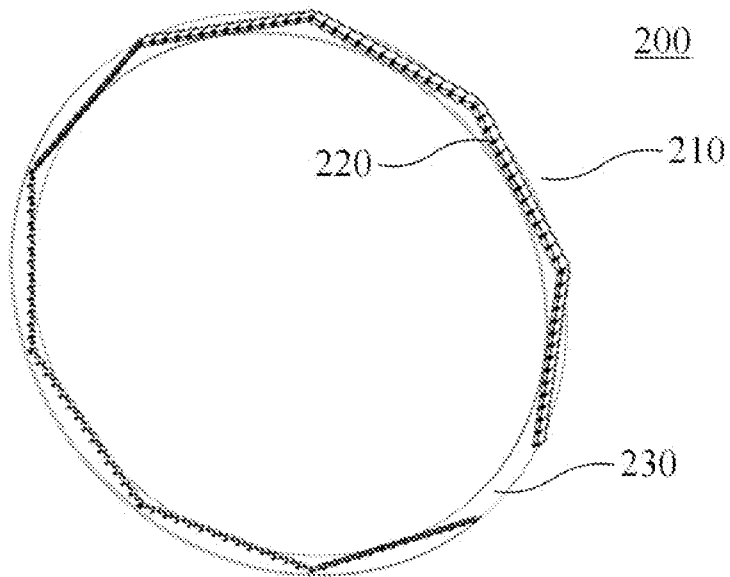


图 7

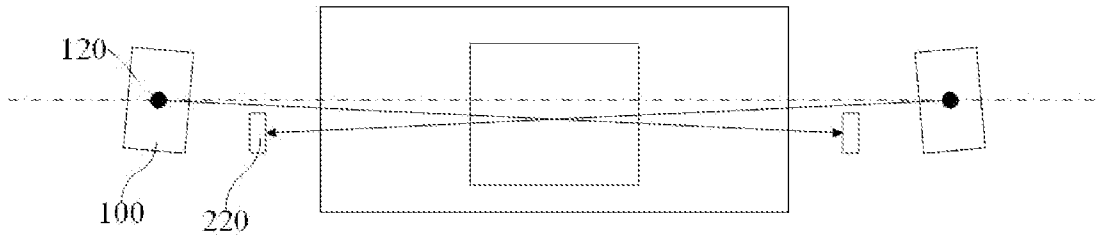


图 8

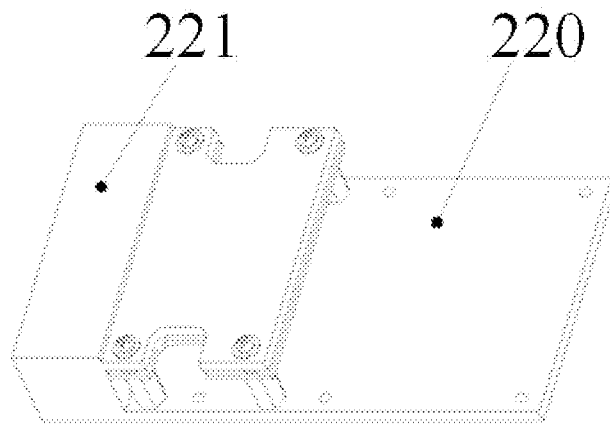


图 9

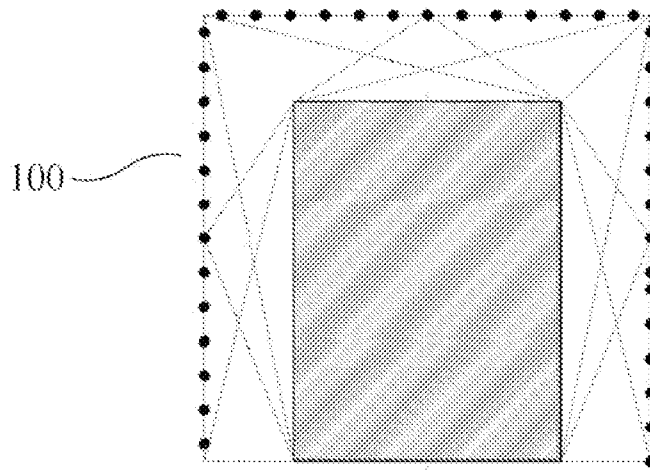


图 10A

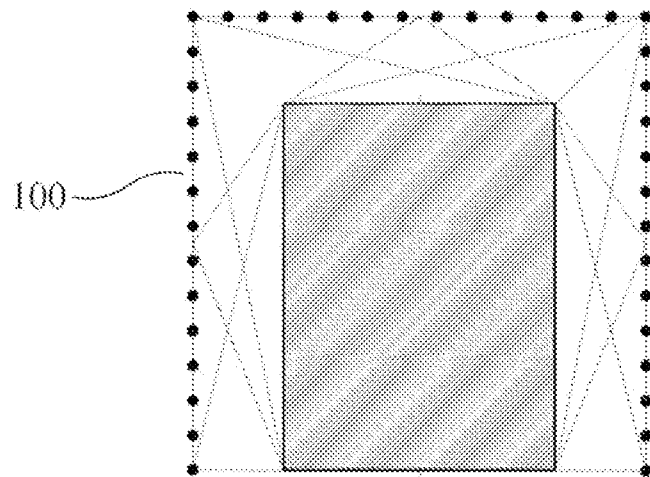


图 10B

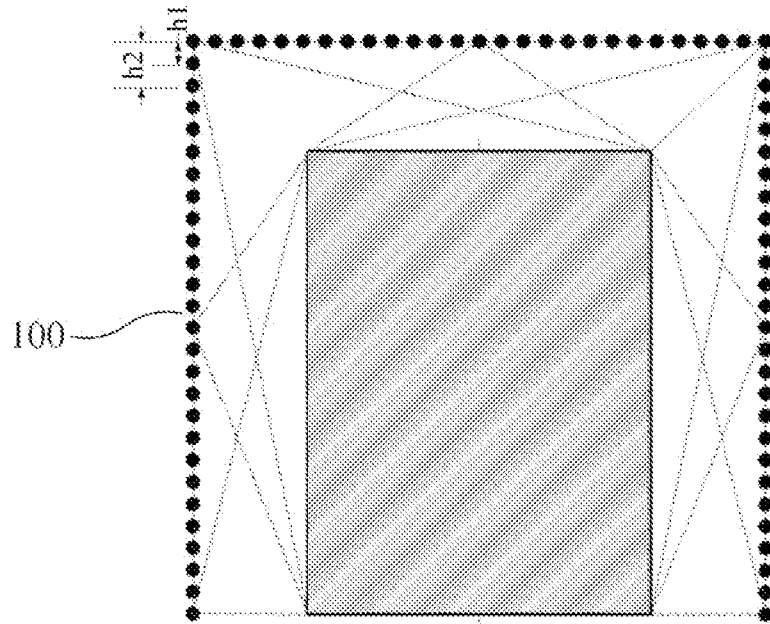


图 10C

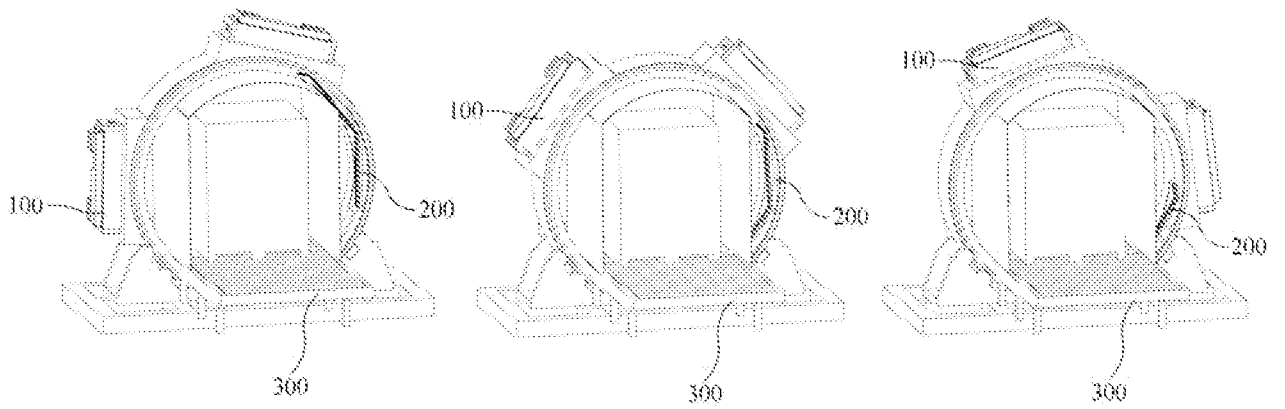


图 11A

图 11B

图 11C

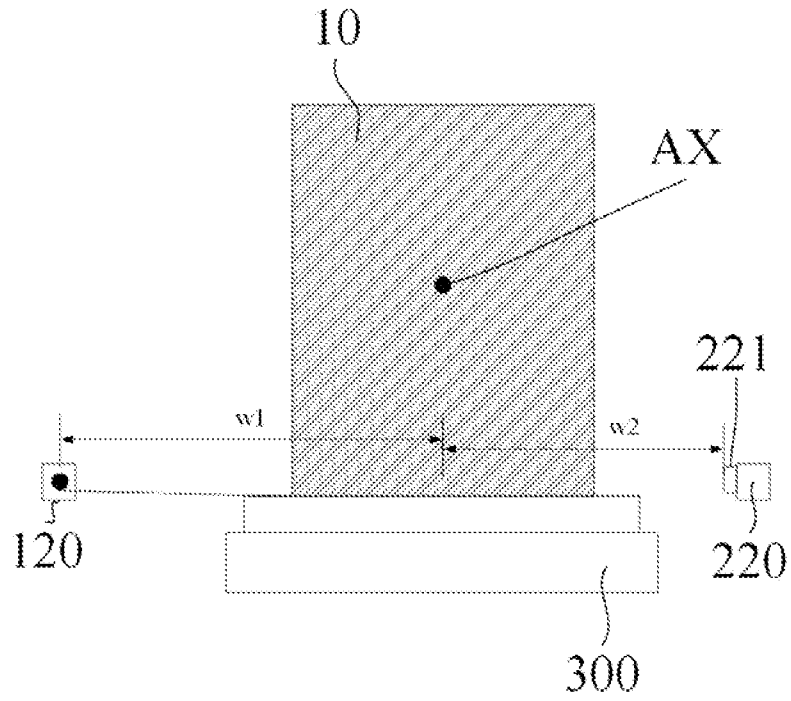


图 12

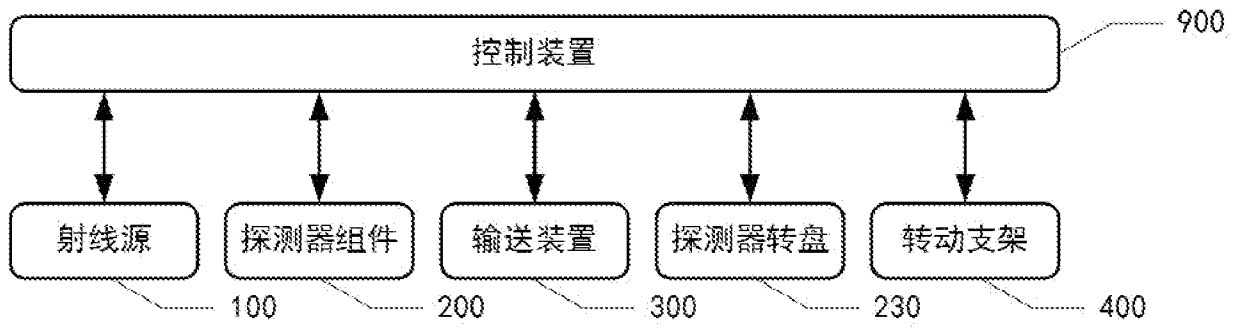


图 13

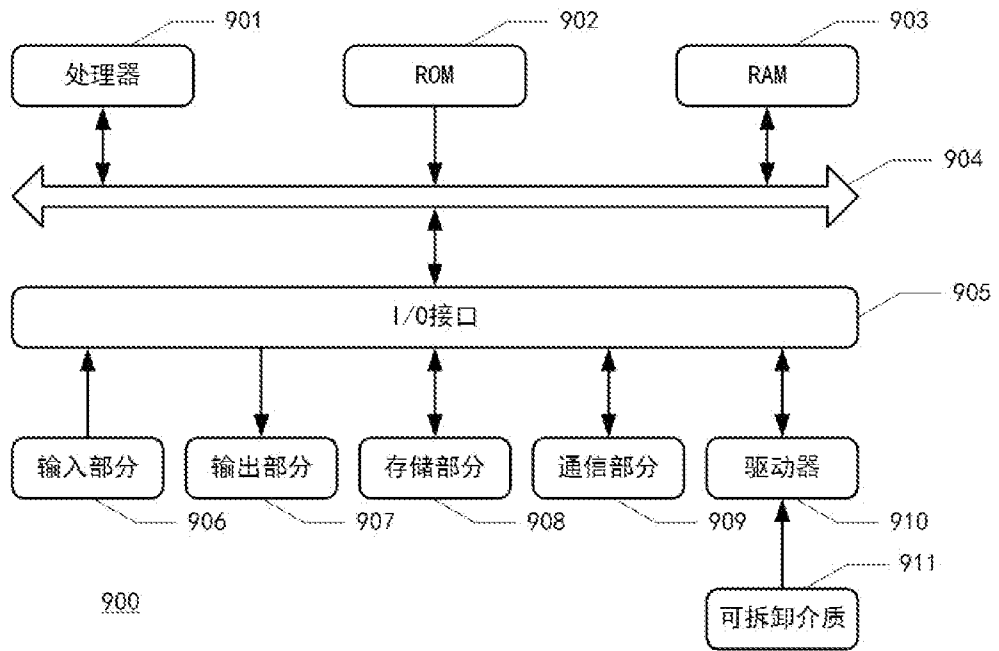


图 14

## INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/CN2022/104150

<b>A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER</b>		
G01N 23/04(2018.01)i		
According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC		
<b>B. FIELDS SEARCHED</b>		
Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)		
G01N		
Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched		
Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)		
CNPAT, CNKI, EPODOC, WPI: 陈志强, 张丽, 黄清萍, 周勇, 丁辉, 金鑫, 季超, 清华大学, 同方威视, X射线, 靶点, CT, 托盘, 集装箱, 货盘, 卡板, 平移, 移动, 升降, 转动, X ray, target point, container, pallet, translat+, shift+, mov+, lift+, rotat+		
<b>C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT</b>		
Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	CN 101231254 A (TSINGHUA UNIVERSITY et al.) 30 July 2008 (2008-07-30) description, pages 4-5, and figures 1-5	1-42
A	CN 105445294 A (TSINGHUA UNIVERSITY et al.) 30 March 2016 (2016-03-30) entire document	1-42
A	CN 1627061 A (TSINGHUA NUCTECH CO., LTD. et al.) 15 June 2005 (2005-06-15) entire document	1-42
A	CN 101382507 A (NUCTECH CO., LTD. et al.) 11 March 2009 (2009-03-11) entire document	1-42
A	US 5237598 A (ALBERT, R. D.) 17 August 1993 (1993-08-17) entire document	1-42
A	US 4989225 A (BIO-IMAGING RESEARCH, INC.) 29 January 1991 (1991-01-29) entire document	1-42
A	金鑫等 (JIN, Xin et al.). "一种基于双平面扫描方式的双能静态CT系统 (A Dual-energy Stationary CT System Based on Dual-plane Scanning Mode)" <i>CT理论与应用研究 (Computerized Tomography Theory and Applications)</i> , Vol. 29, No. 1, 15 February 2020 (2020-02-15), pp. 31-37	1-42
<input type="checkbox"/> Further documents are listed in the continuation of Box C. <input checked="" type="checkbox"/> 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		Date of mailing of the international search report
19 August 2022		25 August 2022
Name and mailing address of the ISA/CN		Authorized officer
China National Intellectual Property Administration (ISA/CN) No. 6, Xitucheng Road, Jimenqiao, Haidian District, Beijing 100088, China		
Facsimile No. (86-10)62019451		Telephone No.

**INTERNATIONAL SEARCH REPORT**  
**Information on patent family members**

International application No.

**PCT/CN2022/104150**

Patent document cited in search report			Publication date (day/month/year)	Patent family member(s)			Publication date (day/month/year)
CN	101231254	A	30 July 2008	CN	101231254	B	11 August 2010
CN	105445294	A	30 March 2016	US	2016061989	A1	03 March 2016
				HK	1222906	A1	14 July 2017
				CA	2902952	A1	02 March 2016
				EP	2993495	A1	09 March 2016
				WO	2016034101	A2	10 March 2016
				US	9897716	B2	20 February 2018
				CA	2902952	C	17 October 2017
				MX	360055	B	19 October 2018
				CN	105445294	B	22 February 2019
				EP	2993495	B1	19 June 2019
				MX	2016009995	A1	27 April 2017
CN	1627061	A	15 June 2005	DE	112004001870	T5	09 November 2006
				WO	2005057196	A1	23 June 2005
				US	2007110215	A1	17 May 2007
				GB	2423910	A	06 September 2006
				GB	2423910	B	24 October 2007
				US	7352843	B2	01 April 2008
				DE	112004001870	B4	29 March 2012
CN	101382507	A	11 March 2009	JP	2009063572	A	26 March 2009
				DE	102008046416	A1	12 March 2009
				RU	2008135769	A	10 March 2010
				US	2009060129	A1	05 March 2009
				GB	2453627	A	15 April 2009
				US	7722251	B2	25 May 2010
				RU	2390761	C1	27 May 2010
				GB	2453627	B	10 November 2010
				JP	4876110	B2	15 February 2012
				DE	102008046416	B4	24 May 2017
US	5237598	A	17 August 1993	JP	H06222484	A	12 August 1994
				DE	69323232	D1	11 March 1999
				EP	0567320	A2	27 October 1993
				EP	0567320	B1	27 January 1999
US	4989225	A	29 January 1991		None		

国际检索报告

国际申请号

PCT/CN2022/104150

<p><b>A. 主题的分类</b></p> <p>G01N 23/04 (2018.01) i</p> <p>按照国际专利分类(IPC)或者同时按照国家分类和IPC两种分类</p>																										
<p><b>B. 检索领域</b></p> <p>检索的最低限度文献(标明分类系统和分类号)</p> <p>G01N</p> <p>包含在检索领域中的除最低限度文献以外的检索文献</p> <p>在国际检索时查阅的电子数据库(数据库的名称, 和使用的检索词(如使用))</p> <p>CNPAT, CNKI, EPODOC, WPI: 陈志强, 张丽, 黄清萍, 周勇, 丁辉, 金鑫, 季超, 清华大学, 同方威视, X射线, 靶点, CT, 托盘, 集装箱, 货盘, 卡板, 平移, 移动, 升降, 转动, X ray, target point, container, pallet, translat+, shift+, mov+, lift+, rotat+</p>																										
<p><b>C. 相关文件</b></p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>类型*</th> <th>引用文件, 必要时, 指明相关段落</th> <th>相关的权利要求</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>A</td> <td>CN 101231254 A (清华大学 等) 2008年7月30日 (2008 - 07 - 30) 说明书第4-5页、图1-5</td> <td>1-42</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>CN 105445294 A (清华大学 等) 2016年3月30日 (2016 - 03 - 30) 全文</td> <td>1-42</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>CN 1627061 A (清华同方威视技术股份有限公司 等) 2005年6月15日 (2005 - 06 - 15) 全文</td> <td>1-42</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>CN 101382507 A (同方威视技术股份有限公司 等) 2009年3月11日 (2009 - 03 - 11) 全文</td> <td>1-42</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>US 5237598 A (ALBERT, Richard D.) 1993年8月17日 (1993 - 08 - 17) 全文</td> <td>1-42</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>US 4989225 A (BIO-IMAGING RESEARCH, INC.) 1991年1月29日 (1991 - 01 - 29) 全文</td> <td>1-42</td> </tr> <tr> <td>A</td> <td>金鑫 等. "一种基于双平面扫描方式的双能静态CT系统" CT理论与应用研究, 第29卷, 第1期, 2020年2月15日 (2020 - 02 - 15), 第31-37页</td> <td>1-42</td> </tr> </tbody> </table>			类型*	引用文件, 必要时, 指明相关段落	相关的权利要求	A	CN 101231254 A (清华大学 等) 2008年7月30日 (2008 - 07 - 30) 说明书第4-5页、图1-5	1-42	A	CN 105445294 A (清华大学 等) 2016年3月30日 (2016 - 03 - 30) 全文	1-42	A	CN 1627061 A (清华同方威视技术股份有限公司 等) 2005年6月15日 (2005 - 06 - 15) 全文	1-42	A	CN 101382507 A (同方威视技术股份有限公司 等) 2009年3月11日 (2009 - 03 - 11) 全文	1-42	A	US 5237598 A (ALBERT, Richard D.) 1993年8月17日 (1993 - 08 - 17) 全文	1-42	A	US 4989225 A (BIO-IMAGING RESEARCH, INC.) 1991年1月29日 (1991 - 01 - 29) 全文	1-42	A	金鑫 等. "一种基于双平面扫描方式的双能静态CT系统" CT理论与应用研究, 第29卷, 第1期, 2020年2月15日 (2020 - 02 - 15), 第31-37页	1-42
类型*	引用文件, 必要时, 指明相关段落	相关的权利要求																								
A	CN 101231254 A (清华大学 等) 2008年7月30日 (2008 - 07 - 30) 说明书第4-5页、图1-5	1-42																								
A	CN 105445294 A (清华大学 等) 2016年3月30日 (2016 - 03 - 30) 全文	1-42																								
A	CN 1627061 A (清华同方威视技术股份有限公司 等) 2005年6月15日 (2005 - 06 - 15) 全文	1-42																								
A	CN 101382507 A (同方威视技术股份有限公司 等) 2009年3月11日 (2009 - 03 - 11) 全文	1-42																								
A	US 5237598 A (ALBERT, Richard D.) 1993年8月17日 (1993 - 08 - 17) 全文	1-42																								
A	US 4989225 A (BIO-IMAGING RESEARCH, INC.) 1991年1月29日 (1991 - 01 - 29) 全文	1-42																								
A	金鑫 等. "一种基于双平面扫描方式的双能静态CT系统" CT理论与应用研究, 第29卷, 第1期, 2020年2月15日 (2020 - 02 - 15), 第31-37页	1-42																								
<p><input type="checkbox"/> 其余文件在C栏的续页中列出。 <input checked="" type="checkbox"/> 见同族专利附件。</p>																										
<p>* 引用文件的具体类型:</p> <p>"A" 认为不特别相关的表示了现有技术一般状态的文件</p> <p>"E" 在国际申请日的当天或之后公布的在先申请或专利</p> <p>"L" 可能对优先权要求构成怀疑的文件, 或为确定另一篇引用文件的公布日而引用的或者因其他特殊理由而引用的文件(如具体说明的)</p> <p>"O" 涉及口头公开、使用、展览或其他方式公开的文件</p> <p>"P" 公布日先于国际申请日但迟于所要求的优先权日的文件</p> <p>"T" 在申请日或优先权日之后公布, 与申请不相抵触, 但为了理解发明之理论或原理的在后文件</p> <p>"X" 特别相关的文件, 单独考虑该文件, 认定要求保护的发明不是新颖的或不具有创造性</p> <p>"Y" 特别相关的文件, 当该文件与另一篇或者多篇该类文件结合并且这种结合对于本领域技术人员为显而易见时, 要求保护的发明不具有创造性</p> <p>"&amp;" 同族专利的文件</p>																										
<p>国际检索实际完成的日期</p> <p>2022年8月19日</p>		<p>国际检索报告邮寄日期</p> <p>2022年8月25日</p>																								
<p>ISA/CN的名称和邮寄地址</p> <p>中国国家知识产权局(ISA/CN) 中国北京市海淀区蓟门桥西土城路6号 100088</p> <p>传真号 (86-10)62019451</p>		<p>授权官员</p> <p>马燕</p> <p>电话号码 86-(10)-53962505</p>																								

国际检索报告  
关于同族专利的信息

国际申请号

PCT/CN2022/104150

检索报告引用的专利文件			公布日 (年/月/日)	同族专利			公布日 (年/月/日)
CN	101231254	A	2008年7月30日	CN	101231254	B	2010年8月11日
CN	105445294	A	2016年3月30日	US	2016061989	A1	2016年3月3日
				HK	1222906	A1	2017年7月14日
				CA	2902952	A1	2016年3月2日
				EP	2993495	A1	2016年3月9日
				WO	2016034101	A2	2016年3月10日
				US	9897716	B2	2018年2月20日
				CA	2902952	C	2017年10月17日
				MX	360055	B	2018年10月19日
				CN	105445294	B	2019年2月22日
				EP	2993495	B1	2019年6月19日
				MX	2016009995	A1	2017年4月27日
CN	1627061	A	2005年6月15日	DE	112004001870	T5	2006年11月9日
				WO	2005057196	A1	2005年6月23日
				US	2007110215	A1	2007年5月17日
				GB	2423910	A	2006年9月6日
				GB	2423910	B	2007年10月24日
				US	7352843	B2	2008年4月1日
				DE	112004001870	B4	2012年3月29日
CN	101382507	A	2009年3月11日	JP	2009063572	A	2009年3月26日
				DE	102008046416	A1	2009年3月12日
				RU	2008135769	A	2010年3月10日
				US	2009060129	A1	2009年3月5日
				GB	2453627	A	2009年4月15日
				US	7722251	B2	2010年5月25日
				RU	2390761	C1	2010年5月27日
				GB	2453627	B	2010年11月10日
				JP	4876110	B2	2012年2月15日
				DE	102008046416	B4	2017年5月24日
US	5237598	A	1993年8月17日	JP	H06222484	A	1994年8月12日
				DE	69323232	D1	1999年3月11日
				EP	0567320	A2	1993年10月27日
				EP	0567320	B1	1999年1月27日
US	4989225	A	1991年1月29日			无	