

(19)日本国特許庁 (J P)

(12) 公 開 特 許 公 報 (A) (11)特許出願公開番号

特開2003 - 334191

(P2003 - 334191A)

(43)公開日 平成15年11月25日(2003.11.25)

(51)Int.Cl⁷

識別記号

F I

テ-マコ-ト* (参考)

A 6 1 B 8/00

A 6 1 B 8/00

4 C 3 0 1

4 C 6 0 1

審査請求 未請求 請求項の数 2 O L (全 11数)

(21)出願番号 特願2002 - 146574(P2002 - 146574)

(22)出願日 平成14年5月21日(2002.5.21)

(71)出願人 390029791

アロカ株式会社

東京都三鷹市牟礼6丁目22番1号

(72)発明者 伊藤 壽夫

東京都三鷹市牟礼6丁目22番1号 アロカ株式会社内

(74)代理人 100075258

弁理士 吉田 研二 (外 2 名)

Fターム(参考) 4C301 CC02 EE13 FF18 FF19 KK27

4C601 EE11 FF03 FF04 FF05 KK12

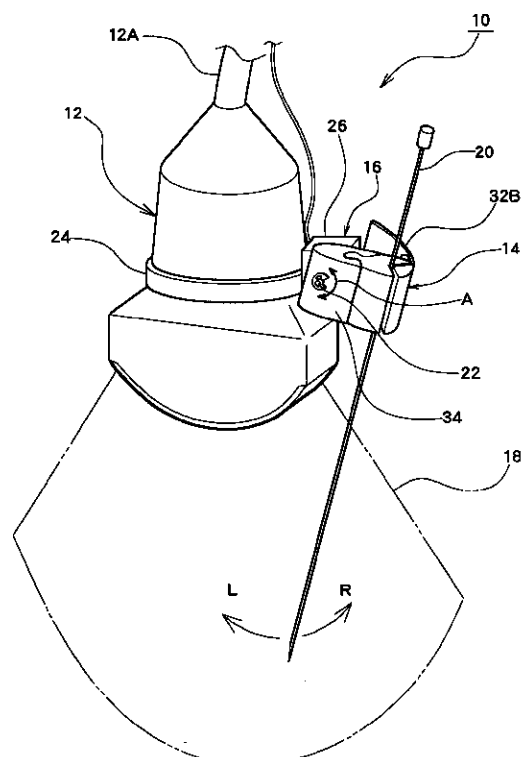
KK31

(54)【発明の名称】 穿刺用超音波診断装置及び穿刺用超音波探触子

(57)【要約】

【課題】 2次元超音波走査面において、穿刺経路を自在に設定することができるようにする。また、自在に設定された穿刺経路を穿刺前に2次元超音波画像上で確認することができるようにすることにある。

【解決手段】 穿刺用超音波探触子10は、探触子本体12と、穿刺針20を保持し、穿刺針20を穿刺方向に案内する穿刺アダプタ14と、探触子本体12に設けられ穿刺アダプタ14を回動可能に保持する姿勢調整部16と、穿刺アダプタ14の回動角度を検出する回動角度センサから構成されている。穿刺アダプタ14は、穿刺針20の穿刺経路が2次元超音波走査面内に形成されるよう調節されている。設定した回動角度は検出され、それに応じて超音波画像上にガイドラインが表示される。



【特許請求の範囲】

【請求項 1】 超音波探触子と装置本体を含む超音波診断装置において、

前記超音波探触子は、

超音波ビームを走査して超音波走査面を形成し、前記超音波走査面におけるエコーデータを取り込む探触子本体と、

穿刺針を保持し、前記穿刺針を穿刺方向に案内する穿刺アダプタと、

前記探触子本体に設けられ、前記穿刺針の穿刺経路が前記超音波走査面に形成されるように、前記穿刺アダプタを前記探触子本体に対して回動可能に保持する姿勢調整部と、

前記穿刺アダプタの回動角度を検出する検出部と、

を含み、

前記装置本体は、

前記エコーデータに基づいて 2 次元超音波画像を形成する画像形成手段と、

前記検出された前記穿刺アダプタの回動角度に基づい

て、前記穿刺針の穿刺経路を示す案内表示を前記 2 次元超音波画像上に合成表示する表示部と、

を含むことを特徴とする穿刺用超音波診断装置。

【請求項 2】 超音波ビームを走査して超音波走査面を形成し、前記超音波走査面におけるエコーデータを取り込む探触子本体と、

穿刺針を保持し、前記穿刺針を穿刺方向に案内する穿刺アダプタと、

前記探触子本体に設けられ、前記穿刺針の穿刺経路が前記超音波走査面に形成されるように、前記穿刺アダプタを前記探触子本体に対して回動自在に保持する姿勢調整部と、

前記穿刺アダプタの回動角度を検出する検出部と、

を含み、

前記エコーデータは 2 次元超音波画像の形成に用い、前記検出された回動角度は、前記穿刺針の穿刺経路を示す案内表示を前記 2 次元超音波画像上へ合成表示するのに用いることを特徴とする穿刺用超音波探触子。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は穿刺用超音波診断装置及び穿刺用超音波探触子に関し、特に 2 次元画像を用いて穿刺を行うための超音波診断装置及び超音波探触子に関する。

【0002】

【従来の技術及びその課題】超音波を用いた診断において穿刺を行う場合には、穿刺アダプタが装着された超音波探触子を体表面上に当接し、2 次元断層画像を見ながら超音波探触子の位置や姿勢が適宜調整され、穿刺アダプタを利用して穿刺針が体内に差し込まれる。この穿刺アダプタは、2 次元断層画像に対応する走査面に穿刺経

路が設定されるように、所定角度で穿刺針を保持し案内するものである。穿刺針を保持案内する所定角度は、走査面に対してあらかじめ設定された固定角度である。

【0003】また、従来の超音波診断装置は、穿刺を行う場合に、装置本体のディスプレイ上に 2 次元断層画像を表示し、その 2 次元断層画像上に穿刺経路をガイドラインとして表示する機能を有する。このとき、ガイドラインは、あらかじめ登録された位置に表示される。これは、走査面に対する穿刺針の穿刺経路があらかじめ設定された固定角度であるので、2 次元断層画像上におけるガイドラインの位置はあらかじめ決っており、ガイドラインはその 2 次元断層画像上の決められた位置に表示される。なお、従来においても、穿刺角度を段階的に切替可能な穿刺アダプタがあった。しかしながら、その切替可能な穿刺角度はあらかじめ設定された複数の固定角度である。したがって、ディスプレイ上におけるガイドラインの表示位置は決まっており、その複数の表示位置があらかじめ登録されている。

【0004】このような超音波診断装置を用いて穿刺を行う場合、まず、穿刺する対象組織を最も良好に表示されるように、体表面上の超音波探触子の姿勢を調整する。対象組織への穿刺に先立って、対象組織が表示されたディスプレイ上に、あらかじめ登録されているガイドラインを表示させる。ここで、対象組織への最適な穿刺経路は、対象組織の種類によって異なり、また被検体の体格等によっても微妙に異なる。したがって、調整された超音波探触子の姿勢においてあらかじめ登録されたガイドライン、すなわち固定された穿刺経路が最適な穿刺経路と異なる場合が少なくない。したがって、このような場合、最適な 2 次元超音波画像となる超音波探触子の姿勢では、最適な穿刺経路が選択することができなかった。

【0005】本発明は、上記課題に鑑みなされたものであり、その目的は、超音波走査面において、穿刺経路をより自在に設定できるようにすることにある。

【0006】また、本発明は、自在に設定された穿刺経路を穿刺前にあらかじめ 2 次元超音波画像上で確認することができるようにすることにある。

【0007】

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するために、本発明は超音波探触子と装置本体を含む超音波診断装置において、前記超音波探触子は、超音波ビームを走査して超音波走査面を形成し、前記超音波走査面におけるエコーデータを取り込む探触子本体と、穿刺針を保持し、前記穿刺針を穿刺方向に案内する穿刺アダプタと、前記探触子本体に設けられ、前記穿刺針の穿刺経路が前記超音波走査面に形成されるように、前記探触子本体に対して前記穿刺アダプタを回動可能に保持する姿勢調整部と、前記穿刺アダプタの回動角度を検出する検出部と、を含み、前記装置本体は、前記エコーデータに基づ

いて 2 次元超音波画像を形成する画像形成手段と、前記検出された前記穿刺アダプタの回転角度に基づいて、前記穿刺針の穿刺経路を示す案内表示を前記 2 次元超音波画像上に合成表示する表示部と、を含むことを特徴とする。

【0008】上記構成によれば、超音波ビームを走査することによって超音波走査面が形成される。装置本体の画像形成手段では、この超音波走査面から取り込まれたエコーデータに基づいて、2 次元断層画像やエコー画像等の 2 次元超音波画像が形成される。形成された 2 次元超音波画像は表示部に表示される。探触子本体には、姿勢調整部が設けられ、この姿勢調整部は穿刺アダプタを保持している。姿勢調整部によって、穿刺アダプタは探触子本体に対して回転可能であり、穿刺アダプタを任意の回転角度に設定することができる。ここで、穿刺アダプタが回転するにあたって、穿刺針の穿刺経路は超音波走査面内に形成されるように、穿刺アダプタの回転角度を任意に設定することが可能である。このときの回転角度は検出部によって検出される。この回転角度から超音波走査面に対する穿刺針の角度すなわち穿刺経路が算出され、その穿刺経路を示す案内表示が 2 次元超音波画像上に合成表示される。

【0009】上記目的を達成するために、更に、本発明は、超音波ビームを走査して超音波走査面を形成し、前記超音波走査面におけるエコーデータを取り込む探触子本体と、穿刺針を保持し、前記穿刺針を穿刺方向に案内する穿刺アダプタと、前記探触子本体に設けられ、前記穿刺針の穿刺経路が前記超音波走査面に形成されるように、前記探触子本体に対して前記穿刺アダプタを回転自在に保持する姿勢調整部と、前記穿刺アダプタの回転角度を検出する検出部と、を含み、前記エコーデータは 2 次元超音波画像の形成に用いられ、前記検出された回転角度は、前記穿刺針の穿刺経路を示す案内表示を前記 2 次元超音波画像上へ合成表示するのに用いられることを特徴とする。

【0010】

【発明の実施の形態】以下、本発明の好適な実施の形態（以下、実施形態という）について、図面を参照しながら説明する。

【0011】図 1 は、本発明に係る穿刺用超音波探触子の斜視図である。

【0012】本実施形態に係る穿刺用超音波探触子 10 は、探触子本体 12、穿刺アダプタ 14 及び姿勢調整部 16 により構成される。後述するように、回転角度センサは姿勢調整部 16 に内蔵されている。探触子本体 12 の内部にはアレイ振動子を構成する複数の振動子（図示せず）が配列されている。アレイ振動子によって超音波ビームが形成され、その超音波ビームが電子走査することによって超音波走査面 18 が形成される。本実施形態における探触子本体 12 は、オフセットセクタ電子走

査（コンベックス）方式を採用した探触子本体であるが、これに限らず例えばセクタ電子走査方式やリニア電子走査方式の探触子本体を用いてもよい。探触子本体 12 は、超音波走査面 18 におけるエコーデータを取り込む。エコーデータは、メインケーブル 12A を介して図示されていない装置本体に出力される。

【0013】穿刺アダプタ 14 は、穿刺針 20 を着脱可能に保持し、穿刺針 20 を穿刺する方向に案内する。

【0014】姿勢調整部 16 は、探触子本体 12 に設けられ、穿刺アダプタ 14 を保持している。姿勢調整部 16 は、大別して、ベースボックス 26 と、ベースボックス 26 を探触子本体 12 に着脱自在に固定する固定ベルト 24 と、ベースボックス 26 の側面から伸長し、ベースボックス 26 に回転可能に設けられている回転シャフト 22 と、回転シャフト 22 に固定され、穿刺アダプタ 14 を保持するホルダ 34 とから構成されている。これらの構成によって、回転シャフト 22 に固定されているホルダ 34 は、図中矢印 A に示すように、ベースボックス 26、すなわち探触子本体 12 に対して回転することが可能となっている。したがって、ホルダ 34 に保持されている穿刺アダプタ 14 は、探触子本体 12 に対して回転することができる。このとき、穿刺アダプタ 14 の回転角度を任意に設定することができるので、超音波走査面 18 上における全域にわたって、穿刺を行うポイントである穿刺ポイントを任意に設定することができる。ここで、いずれの回転角度においても超音波走査面 18 内に穿刺経路が形成されるように、ベースボックス 26 の位置が調整され、固定ベルト 24 によって探触子本体 12 に固定されている。なお、回転シャフト 22 が回転する際には、回転シャフト 22 にある程度の摩擦力が働く。したがって、穿刺アダプタ 14 を回転させてその姿勢を定めると、その決められた姿勢が保持され、そのときの回転シャフト 22 の回転角度が維持される。

【0015】回転角度センサは、探触子本体 12 に対する穿刺アダプタ 14 の回転角度を検出するセンサであるが、これについては、後に図 2 を参照しながら詳述する。

【0016】図 2 には、図 1 に示した超音波探触子 10 における穿刺アダプタ 14 及び姿勢調整部 16 の構成が、組み立て図として示されている。

【0017】穿刺アダプタ 14 は、主として、穿刺案内部 30 と穿刺針挟持部 32 とから構成されている。穿刺案内部 30 の一方の側面には、穿刺針 20 を穿刺方向に案内保持する案内溝 30A が形成されており、その断面は V 字形の形状を有している。

【0018】また、穿刺案内部 30 の他方の側面には、凸形状の被嵌合部 30C が形成されており、その断面はキノコ形状の形状を有している。この被嵌合部 30C は、後述するホルダ 34 の嵌合部 34C の形状に応じた形状を有しており、この嵌合部 34C に嵌り込むことが

可能になっている。

【0019】一方、穿刺針挟持部 32 には、断面が V 字形に突出した形状を有する挟持片 32A が鉛直方向に沿って形成されている。この挟持片 32A は、上述の案内溝 30A に適合する形状となっており、図示されていないパネによって案内溝 30A に嵌合した状態に保たれている。穿刺針挟持 32 には、レバー部 32B が形成されている。このレバー部 32B を押すことによって、挟持片 32A は、軸 38 周りに回転し、挟持片 32A は案内溝 30A から解除される。

【0020】ちなみに、穿刺針 20 を保持させる場合には、このレバー部 32B を押し、挟持片 32A と案内溝 30A との間に形成される隙間に穿刺針 20 を挿通させ、レバー部 32B を放すと、穿刺針 20 は、挟持片 32A によって案内溝 30A に押さえ込まれ挟持される。なお、この状態において、穿刺針 20 を案内溝 30A に沿って自在にスライドさせることができる。実際にこの穿刺アダプタ 14 を使用する際には、上述のように、穿刺針 20 32A と案内溝 30A によってされている状態において、穿刺針 20 を案内溝 30A に沿ってスライド 20 させることによって穿刺を行う。

【0021】なお、その穿刺針 20 をよりスムーズにスライドするために、挟持片 32A と案内溝 30A によって直接穿刺針 20 を挟持させるのではなく、以下に説明する穿刺ガイドを利用してもよい。穿刺ガイドとは穿刺針 20 に対して同軸外側に設けられる、管状形状を有する部材である。穿刺ガイドに穿刺針 20 を装着した状態においては、穿刺針 20 は、穿刺ガイドに対してその軸方向にスムーズにスライドすることができる。この穿刺ガイドを挟持片 32A と案内溝 30A で挟持させることにより、穿刺針 20 を穿刺アダプタ 14 に保持させることができるとともに、穿刺針 20 のスライドをよりスムーズにさせることができる。 30

【0022】次に、姿勢調整部 16 について説明する。姿勢調整部 16 の固定ベルト 24 は、上述したように、ベースボックス 26 を探触子本体 12 に着脱自在に固定する部材である（図 1 参照）。固定ベルト 24 は、探触子本体 12 に胸部に嵌合するループ状の形状を有している。この固定ベルト 24 には、図示されていない締め付け部が設けられており、これにより固定ベルトが探触子 40 本体 12 に締め付けられる。その結果、ベースボックス 26 は、探触子本体 12 に固定され、その状態が維持される。この固定ベルト 24 は、探触子本体 12 の胸部の形状に沿って変形し、その胸部に締め付けさせることができる。したがって、専用の穿刺用の探触子本体 12 に限らず、汎用の探触子本体 12 に対しても使用することができる。

【0023】ベースボックス 26 には、回転角度センサが内蔵されている。本実施形態では、回転角度センサとしてポテンシオメータ 36 を用いている。なお、上述の 50

回転シャフト 22 は、このポテンシオメータ 36 の回転シャフトである。回転シャフト 22 がベースボックス 26 を貫通している部分には、リング 40 が設けられている。これによって、ベースボックス 26 の内部が気密状態が保たれている。ポテンシオメータ 36 は、回転シャフト 22 が回転すると、その回転角度に応じた信号を出力する。この角度信号は、センサケーブル 39 を介して図示されていない穿刺用超音波診断装置の装置本体に出力される。一方、回転シャフト 22 の端部側には、ホルダ 34 が固定される。

【0024】ホルダ 34 の側面には、貫通孔 34D が形成されており、その貫通孔 34D を貫通した回転シャフト 22 をホルダ 34 に固定するために固定金具 28 が設けられている。これによって、ホルダ 34 は回転シャフト 22 に固定される。なお、本実施形態では、固定金具 28 として e リングが利用されている。ホルダ 34 には、その側面に沿って、断面が凹状形状を有する嵌合部 34C がその側面に沿って形成されている。この嵌合部 34C は、弾性部材で形成されている。したがって、嵌合部 34C に被嵌合部 30C をある程度以上の力で押し込むと、被嵌合部 30C は嵌合部 34C に嵌り込み、その嵌り込んだ状態が維持される。これによって、穿刺案内内部 30 がホルダ 34 に結合する。また穿刺案内内部 30 とホルダ 34 を分離する場合は、穿刺案内内部 30 とホルダ 34 を逆方向に引っ張れば、互いを引き離すことができる。

【0025】ここで、超音波診断を行いながら穿刺を行う場合には、探触子本体 12 が穿刺によって不必要に汚染されないように、弾力性を有する袋状の滅菌シートによって探触子本体 12 を覆った状態で、利用する場合がある。したがって、上述した穿刺案内内部 30 とホルダ 34 であれば、探触子本体 12 と姿勢調整部 16 とをその滅菌シートで覆い、被嵌合部 30C を滅菌シート越しに嵌合部 34 に嵌合させて穿刺案内内部 30 とホルダ 34 とを結合させることができる。これによって、探触子本体 12 と姿勢調整部 16 が汚染するのを防止することができる。とともに、穿刺針を保持している穿刺アダプタ 14 が滅菌シートから露出しているので、支障なく被検体に穿刺を行うことができる。ちなみに、滅菌シートは弾力性を有しているので、穿刺経路の角度の調節に伴って、穿刺アダプタ 14 が回転した場合でも、その回転に応じて滅菌シートが伸縮する。

【0026】その他、上述した穿刺案内内部 30 とホルダ 34 の構造であれば、例えば、必要に応じて、穿刺アダプタ 14 を変更することが可能である。被嵌合部 30C から案内溝 30A までの距離が異なる穿刺アダプタ 14 を複数用意して必要に応じて選択的に使い分けれる。このことにより、被検体表面における穿刺位置や穿刺経路の自由度を高めることができる。

【0027】本実施形態では、上述のような回転シャフ

ト22を利用した姿勢調整部16が用いられているため、簡易な構造でありながら、広い範囲にわたって穿刺角度の可変を行うことができる。また、簡易な構造ゆえに姿勢調整部16自体を小型化することができ、操作者の視野を不必要に妨げることがない。また、回動シャフト22が利用されているため、連続的な角度可変を行うことができる。

【0028】図3は、本実施形態に係る穿刺用超音波診断装置の全体構成を示す機能ブロック図である。穿刺用超音波診断装置は、大別して、穿刺用超音波探触子10と装置本体42とから構成されている。

【0029】穿刺用超音波探触子10は、上述のように探触子本体12と回動角度センサ11を含む構成を有している。探触子本体12は、上述のように超音波ビームを形成し、これを電子走査する。これにより超音波走査面18が形成され、この超音波走査面18におけるエコーデータを取り込んで探触子本体12に出力する。

【0030】また、回動角度センサ11は、図1に示すように穿刺針20を保持する穿刺アダプタ14の回動角度を検出し、その回動角度に応じた角度信号を装置本体42のガイドライン生成部44に出力する。

【0031】次に、装置本体42の説明をする。装置本体42は、穿刺用超音波探触子10がケーブルを介して接続されている。装置本体42は、探触子本体12で取り込まれたエコーデータに基づいて、2次元超音波画像を形成して表示するとともに、回動角度センサ11からの角度信号に基づいて、穿刺針の穿刺経路の案内表示としてのガイドラインを2次元超音波画像に合成表示する装置である。

【0032】装置本体42における電子走査制御部46は、超音波ビームを形成し、また超音波ビームを電子走査するための制御ユニットである。

【0033】送受信部48は、電子走査制御部46による制御に基づいて、探触子本体12内の各振動素子に対して送信信号を供給して超音波ビームを形成するとともに、探触子本体12からのエコーデータに対して整相加算処理を行って受信ビームを形成する機能を有する。整相加算処理されたエコーデータは、2次元画像形成部50に出力される。

【0034】2次元画像形成部50は、整相加算処理されたエコーデータに基づいて、2次元超音波画像を形成する。本実施形態における2次元画像形成部50では、被検体の2次元断層画像を形成する機能を有する。しかしこれに限らず、さらにドプラ画像をも形成する機能を有していてもよい。2次元画像形成部50において形成された2次元超音波画像は画像データとして表示処理部54に出力される。

【0035】一方、ガイドライン生成部44は、回動角度センサ11から出力される角度信号に基づいて、その回動角度に対応した位置に表示すべきガイドラインを生

成する。

【0036】表示処理部54は、2次元画像形成部50において形成された2次元超音波画像とガイドライン生成部44において生成されたガイドラインを合成し、その合成画像を表示部52に出力する。

【0037】次に、ガイドライン生成部44、表示処理部54及び表示部52の機能について図4を参照しながら詳述する。図4には、表示部52のディスプレイ56上に表示された2次元断層画像58が示されている。この2次元断層画像58は、穿刺用超音波探触子10を被検体の表面に当接させて超音波診断を行った際の、超音波走査面18に対応する断層画像である。この超音波走査面18には、穿刺対象である臓器60が含まれている。本実施形態における穿刺用超音波診断装置では、このような2次元断層画像58とともにディスプレイ56上に穿刺経路を示すガイドライン62を表示させることができる。なお、上述のように、図2に示される穿刺案内溝30Aには、その側面に伸長して形成された案内溝30Aがある。図4において位置Bに表示されたガイドライン62は、超音波走査面に対する現時点でのこの案内溝30Aの伸長方向を表している。したがって、穿刺アダプタ14を回動させると、案内溝30Aの伸長方向もまた探触子本体12に対して回動し、これに応じて2次元断層画像58上においてガイドライン62が案内溝30Aの伸長方向に対応した位置に表示される。ちなみに、穿刺に先立って、穿刺アダプタ14に穿刺針20を保持させた状態においては、この案内溝30Aの伸長方向と穿刺針20が向いている方向すなわち穿刺方向と一致し、2次元断層画像58上のガイドライン62は、その時点における超音波走査面に対する穿刺針20の穿刺方向を表す。

【0038】ここで、2次元断層画像58上に表示されている臓器60において、位置Pに表示されている穿刺対象、すなわちターゲット59に穿刺を行いたい場合を考える。このターゲット59は、ディスプレイ56上において、現在のガイドライン62の表示位置Bより左に位置している。したがって、探触子本体12の姿勢を維持したまま、穿刺アダプタ14に装着されている穿刺針20を手動によって操作し、穿刺針20の方向が図1中のL方向に向くように回動させる。これによって、穿刺針20を保持している穿刺アダプタ14が穿刺針20とともに回動する。なお、実際に穿刺針20を回動させる際には、この回動によって穿刺針20の先端部が不用意に被検体を穿刺することがないように、穿刺針20を穿刺アダプタ14によって保持させる際には、穿刺針20の先端部側の位置で保持させる。穿刺アダプタ14がL方向に回動することによって、回動シャフト22が回動する。このときの回動角度はポテンシオメータによって検出され、その回動角度に応じた角度信号が出力される。この角度信号は、図3に示されるガイドライン生成

部 44 に入力される。これにより、超音波走査面 18 に対する穿刺方向が演算され、ガイドライン 62 が生成される。このガイドライン 62 は、表示処理部 54 において 2 次元断層画像 58 と合成されるが、このときの合成画像において、2 次元断層画像 58 上のガイドライン 62 の位置は、その時の超音波走査面 18 に対する穿刺経路の相対位置と一致している。表示処理部 54 において合成された合成画像は、表示部 52 のディスプレイ 56 において表示される。穿刺針 20 を引き続き回転させると、それに応じて上述の信号処理が逐次実行され、ディスプレイ 56 上のガイドラインが図中矢印 D に示されるように左側に移動していく。穿刺針 20 を所定量回転させることにより、ガイドライン 62 は図中 C の位置まで移動し、ターゲット 59 と一致させることができる。

【0039】次に、穿刺用超音波診断装置を用いて穿刺を行う際の手順について図 5 を参照しながら説明する。

【0040】まず、図 1 に示す穿刺用超音波探触子 10 の穿刺アダプタ 14 に穿刺針 20 を装着する (S100)。このとき、穿刺針 20 は、その回転の際に、不用意に被検体を穿刺しないような位置で穿刺アダプタ 14 に保持させる。このときの穿刺針 20 の状態をオフセット状態とよぶ。穿刺針 20 をオフセット状態にセットしたら、S102 に進む。

【0041】S102 では、探触子本体 12 を被検体の表面に当接させて、超音波診断を開始する。これにより、被検体における 2 次元断層画像が装置本体 42 のディスプレイ 56 上に表示される。

【0042】次に、探触子本体 12 の位置や姿勢を調整し、ターゲット 59 が最も良好に表示されるように、探触子本体 12 の位置決めを行う (S104)。

【0043】その後、装置本体 42 を操作し、ガイドライン 62 を表示させる (S106)。これにより、現時点における探触子本体 12 に対する穿刺アダプタ 14 の相対的な角度が検出され、その時の超音波走査面 18 に対する穿刺方向に対応したガイドライン 62 が、2 次元断層画像 58 上に表示される。

【0044】次に、S104 において位置決めされた探触子本体 12 の姿勢を維持した状態のまま、ガイドライン 62 がターゲット 59 上に位置するように、穿刺針 20 を手動によって回転させ、穿刺アダプタ 14 の回転角度を調整する (S108)。

【0045】ガイドライン 62 をターゲット 59 の位置に合わせたら、穿刺針 20 を押し込む。穿刺針 20 は、案内溝 30A に沿ってスライドし、被検体に対して穿刺が行われる (S110)。このとき、穿刺している穿刺針 20 は 2 次元断層画像 58 上に映し出される。これにより、穿刺針 20 がガイドライン 62 に沿って穿刺されていることが 2 次元断層画像 58 によって確認することができる。

【0046】2 次元断層画像 58 を見ながら穿刺針 20

をスライドさせ、ディスプレイ 56 上でターゲット 59 に穿刺針 20 が達したのを確認したら、レバー部 32B を押し、穿刺アダプタ 14 から穿刺針 20 を解放させる (S112)。その後、穿刺針 20 を用いて所望の医療行為を行う。以上により、操作者は、超音波診断に伴って穿刺を行う際に、最適な 2 次元断層画像 58 において最適な穿刺経路を設定することができ、またその穿刺経路を穿刺に先立って 2 次元断層画像 58 上で確認することができる。

【0047】なお、穿刺を行う手順としては、上述の手順に限らない。具体的に言えば、本実施形態における穿刺用超音波探触子 10 の構成では、穿刺針 20 がセットされていない状態であっても、例えば穿刺アダプタ 14 の回転角度に応じたガイドライン 62 が、ディスプレイ 56 上に表示される。また、穿刺針 20 がセットされていない状態であっても、穿刺アダプタ 14 を手動で回転させることによって、穿刺アダプタ 14 の姿勢を調整する S108 を行うことができる。したがって、穿刺用超音波探触子 10 に穿刺針 20 をセットする S100 は、実際に穿刺を行う S110 に先立って行われれば、いずれの時期に行ってもよく、また、S106 のガイドライン 62 の表示に関しても S110 に先立って行われれば、いずれの時期に行ってもよい。さらに、例えば、S104 と S106 をはじめとする複数の手順を同時に並行して実行してもよい。

【0048】次に、本発明に係る穿刺用超音波探触子における第 2 の実施形態について図 6 及び図 7 を用いて説明する。図 6 には、本発明に係る第 2 の実施形態の穿刺用超音波探触子 64 が示されている。また、図 7 は、図 6 に示した穿刺用超音波探触子 64 における姿勢調整部 65 の構成を示す組み立て図である。この第 2 の実施形態の穿刺用超音波探触子 64 の構成は、回転角度センサ及び姿勢調整部を除き、上述の穿刺用超音波探触子 10 の構成と基本的に同一である。

【0049】本実施形態における穿刺用超音波探触子 64 において特徴的なことは、回転角度センサとして第 1 重力加速度センサ 66P 及び第 2 重力加速度センサ 66S を利用していることである。これらの第 1 重力加速度センサ 66P 及び第 2 重力加速度センサ 66S は、重力方向に対する傾斜角度を検出するセンサである。

【0050】第 1 重力加速度センサ 66P は、姿勢調整部 16 のホルダ 34 に内蔵されており、ホルダ 34 の重力方向に対する傾斜角度、すなわち第 1 傾斜角度を検出する。第 1 重力加速度センサ 66P は、検出した第 1 傾斜角度に応じた第 1 角度信号を出力する。なお、第 1 重力加速度センサ 66P から伸長しているセンサケーブル 39 は、図 7 に示されるように、中空の回転シャフト 68 の内部を貫通してベースボックス 26 から外部に引き出されているが、第 1 角度信号はこのセンサケーブル 39 を介して図 3 に示される装置本体 42 のガイドライン

生成部 44 に入力される。なお、ホルダ 34 からセンサケーブル 39 が直接引き出された態様であってもよい。

【0051】一方、第 2 重力加速度センサ 66 S は、探触子本体 12 に設けられており、探触子本体 12 の重力方向に対する傾斜角度、すなわち第 2 傾斜角度を検出する。第 2 重力加速度センサ 66 S は、検出した第 2 傾斜角度に応じた第 2 角度信号を出力する。この第 2 角度信号はこのメインケーブル 12 A を介して装置本体 42 のガイドライン生成部 44 に入力される。

【0052】ここで、第 1 傾斜角度と第 2 傾斜角度の差分をとることによって、ホルダ 34 の探触子本体 12 に対する相対角度を検出することができる。ガイドライン生成部 44 では、第 1 角度信号と第 2 角度信号からホルダ 34 の探触子本体 12 に対する相対角度を算出する。この相対角度から上述の実施形態と同様にガイドライン 62 を生成することができる。ここで、図 6 に示されるようにホルダ 34 に穿刺アダプタ 14 を結合させ、穿刺アダプタ 14 に穿刺針 20 をオフセット状態でセットし、穿刺針 20 を回転させると、その回転によるホルダ 34 の第 1 傾斜角度が検出され、この第 1 傾斜角度を第 2 傾斜角度から回転時における相対角度を検出する。この算出された回転角度に基づいてガイドライン 62 が形成され、図 4 に示されるように、ガイドライン 62 と 2 次元断層画像 58 との合成画像がディスプレイ 56 上に表示される。

【0053】なお、本実施形態では、重力加速度センサを 2 つ用いてガイドライン 62 を表示させているが、第 1 重力加速度センサ 66 P のみを用いてガイドライン 62 を表示させてもよい。さらに詳述すれば、重力加速度センサ 66 P を上述のようにホルダ 34 に設置するとともに、探触子本体 12 に対するホルダ 34 の回転の基準位置である基準回転位置を認識可能な形態であらかじめ設けておく。探触子本体 12 を被検体に当接し、最適な 2 次元断層画像 58 が得られるように探触子本体 12 の位置決めをする。位置決めをした後、ホルダ 34 を基準回転位置にセットし、そのときにおける第 1 傾斜角度を検出して、これを補正角度としてメモリ等に記憶させておく。次に、穿刺針 20 を手動によって回転させる。それに伴ってホルダ 34 が回転し、第 1 重力加速度センサ 66 P はそれに応じた第 1 角度信号を出力する。ガイドライン生成部 44 では、この第 1 角度信号と補正角度との差分をとり、穿刺アダプタ 14 の回転角度を算出する。これにより、穿刺針 20 の穿刺経路に対応したガイドラインを 2 次元断層画像 58 上に合成表示させることができる。

【0054】図 8 は、本発明に係る第 3 の実施形態の穿刺用超音波探触子 70 が示されている。この第 3 の実施形態の穿刺用超音波探触子 70 の構成は、回転角度センサ及び姿勢調整部を除き、上述の穿刺用超音波探触子 10 の構成と基本的に同一である。本実施形態において特

*徴的なことは、回転角度センサとして磁気センサ 72 を利用していることである。この磁気センサ 72 は探触子本体 12 に設けられている。また、穿刺アダプタ 14 には、磁気を発生する磁気発生器 74 が設けられている。磁気発生器 74 によってその周辺の空間に磁界が発生する。ここで、穿刺アダプタ 14 を回転すると、磁気センサ 72 はその移動に伴う磁界強度の変化分を検出することができる。したがって、この磁界強度の変化分から、磁気センサ 72 と磁気発生器 74 との間の距離を算出することができる。

【0055】ここで、磁気発生器 74 から回転シャフト 22 までの第 1 距離と、磁気センサ 72 から回転シャフト 22 までの第 2 距離は、あらかじめ定められた距離に設定されている。したがって、磁気発生器 74 から磁気センサ 72 までの距離を検出すれば、探触子本体 12 に対する穿刺アダプタ 14 の回転角度を得ることができる。その回転角度のデータに基づいて、ガイドライン 62 が生成され 2 次元断層画像 58 上に表示される。なお、本実施形態では、磁気発生器 74 は、穿刺アダプタ 14 に設けているが、ホルダ 34 に設けてもよい。また、磁気発生器 74 を探触子本体 12 側に設け、磁気センサ 72 を穿刺アダプタ 14 或いはホルダ 34 に設けてもよい。

【0056】ここで、本実施形態では、探触子本体 12 に対する穿刺アダプタ 14 の相対位置（距離）を磁気センサ 72 を用いて検出しているが、光センサ等の距離を検出することが可能な距離センサを用いてもよい。いずれの距離センサを用いても、同様の効果を得ることができる。

【0057】

【発明の効果】本発明によれば、超音波走査面において、穿刺経路をより自在に設定することが可能となる。また、本発明によれば、自在に設定された穿刺経路を穿刺前にあらかじめ 2 次元超音波画像上で確認することが可能となる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】 本発明に係る穿刺用超音波探触子の斜視図である。

【図 2】 図 1 に示した穿刺用超音波探触子における穿刺アダプタ及び姿勢調整部の構成を示す組み立て図である。

【図 3】 本実施形態に係る穿刺用超音波診断装置の全体構成を示す機能ブロック図である。

【図 4】 表示部のディスプレイ上に表示された 2 次元断層画像を示す図である。

【図 5】 穿刺用超音波診断装置を用いて穿刺を行う際の手順を説明する図である。

【図 6】 本発明に係る第 2 の実施形態の穿刺用超音波探触子を示す図である。

【図 7】 図 6 に示した穿刺用超音波探触子における姿

13

14

勢調整部の構成を示す組み立て図である。

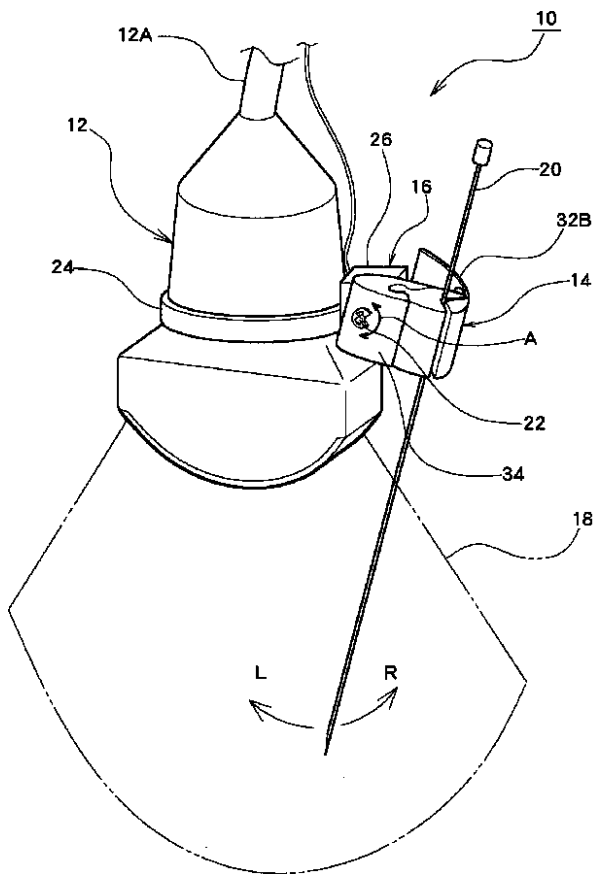
【図8】 本発明に係る第3の実施形態の穿刺用超音波探触子を示す図である。

【符号の説明】

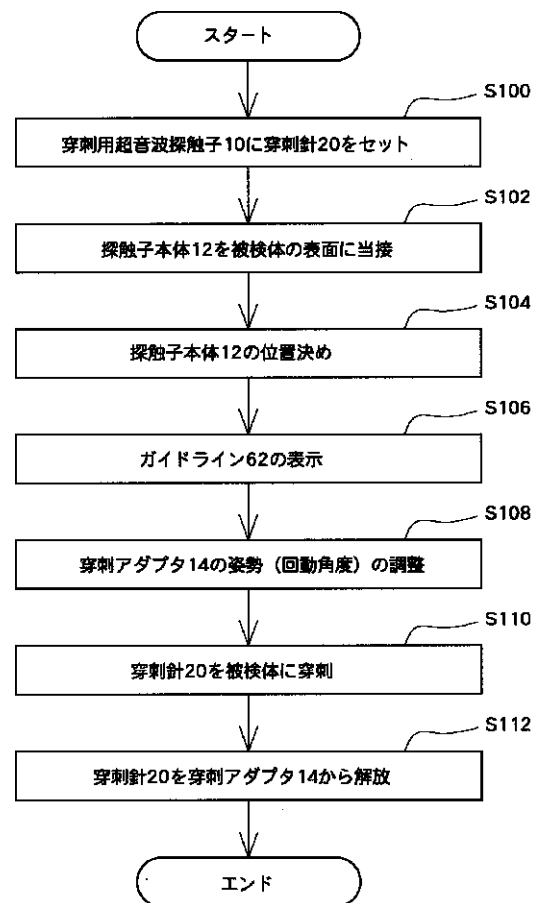
10 穿刺用超音波探触子、12 探触子本体、14 *

*穿刺アダプタ、16 姿勢調整部、18 超音波走査面、20 穿刺針、36 ポテンシオメータ、44 ガイドライン生成部、50 2次元画像形成部、52 表示部、54 表示処理部。

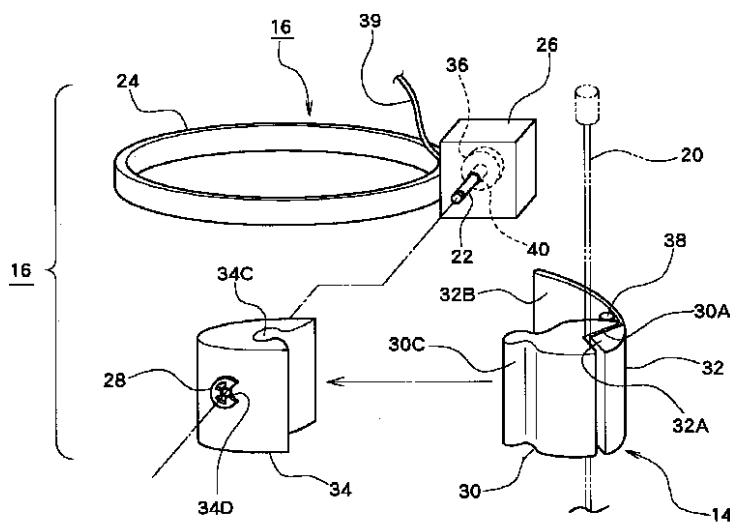
【図1】



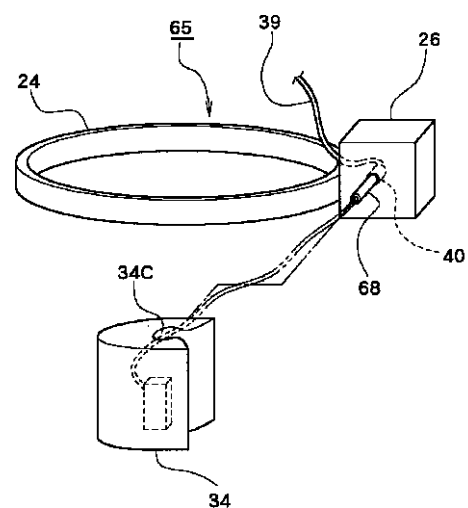
【図5】



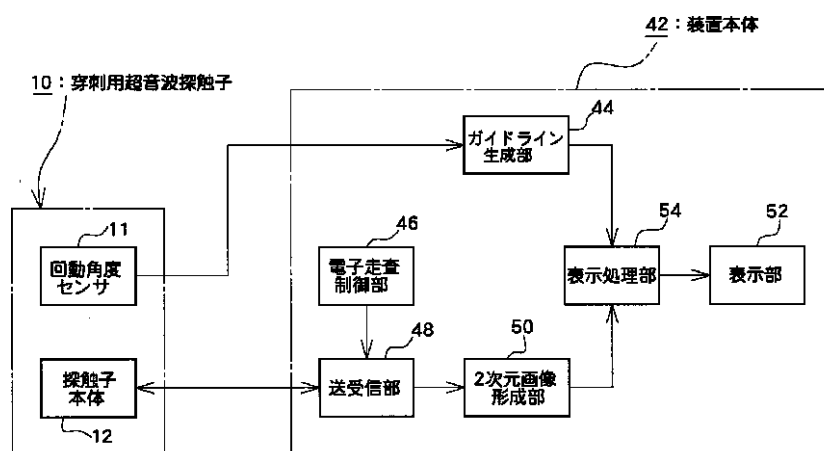
【図2】



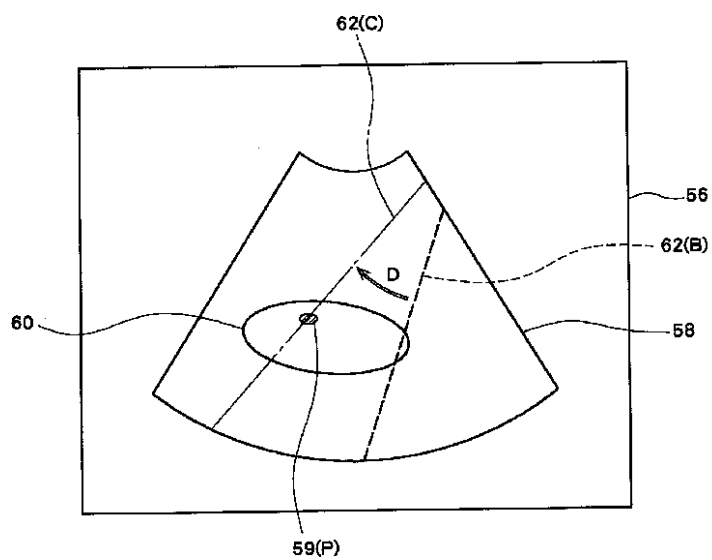
【図7】



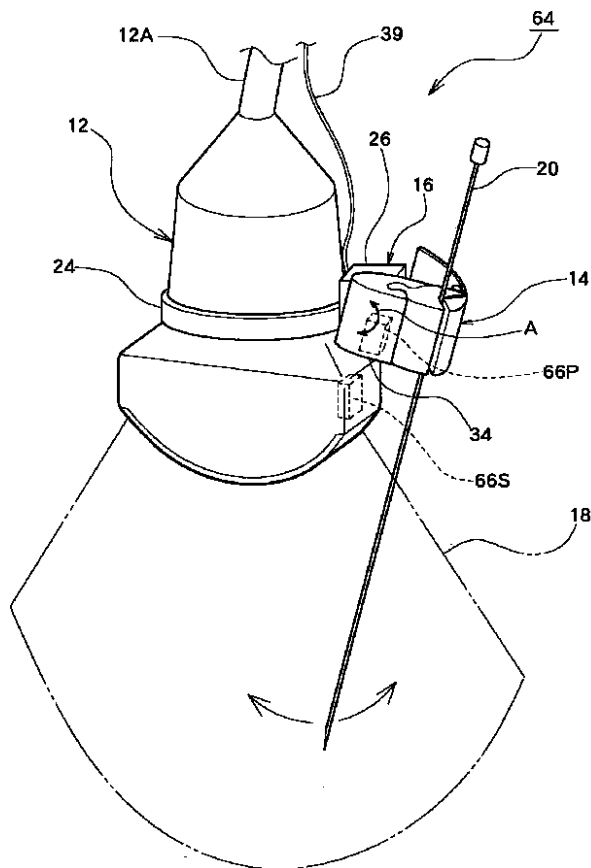
【図3】



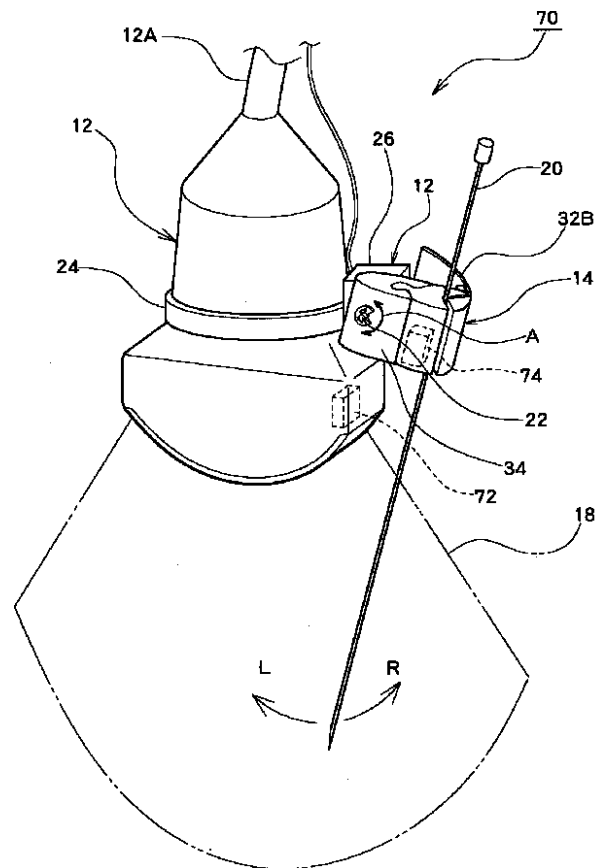
【図4】



【図6】



【図8】



【手続補正書】

【提出日】平成14年5月21日(2002.5.21)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0019

【補正方法】変更

【補正内容】

【0019】一方、穿刺針挟持部32には、断面がV字形に突出した形状を有する挟持片32Aが鉛直方向に沿って形成されている。この挟持片32Aは、上述の案内溝30Aに適合する形状となっており、図示されていないバネによって案内溝30Aに嵌合した状態に保たれている。穿刺針挟持部32には、レバー部32Bが形成されている。このレバー部32Bを押すことによって、挟持片32Aは、軸38周りに回転し、挟持片32Aは案内溝30Aから解除される。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0020

【補正方法】変更

【補正内容】

【0020】ちなみに、穿刺針20を保持させる場合には、このレバー部32Bを押し、挟持片32Aと案内溝30Aとの間に形成される隙間に穿刺針20を挿通させ、レバー部32Bを放すと、穿刺針20は、挟持片32Aによって案内溝30Aに押さえ込まれ挟持される。なお、この状態において、穿刺針20を案内溝30Aに沿って自在にスライドさせることができる。実際にこの穿刺アダプタ14を使用する際には、上述のように、穿刺針20が挟持片32Aと案内溝30Aによって挟持されている状態において、穿刺針20を案内溝30Aに沿ってスライドさせることによって穿刺を行う。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0025

【補正方法】変更

【補正内容】

【0025】ここで、超音波診断を行いながら穿刺を行う場合には、探触子本体12が穿刺によって不必要に汚染されないように、弾力性を有する袋状の滅菌シートによって探触子本体12を覆った状態で、利用する場合がある。したがって、上述した穿刺案内30とホルダ3

4であれば、探触子本体12と姿勢調整部16とをその滅菌シートで覆い、被嵌合部30Cを滅菌シート越しに嵌合部34に嵌合させて穿刺案内部30とホルダ34とを結合させることができる。これによって、探触子本体12と姿勢調整部16が汚染するのを防止することができるとともに、穿刺針を保持している穿刺アダプタ14

が滅菌シートから露出しているので、支障なく被検体に穿刺を行うことができる。ちなみに、滅菌シートは弾力性を有しているので、穿刺経路の角度の調節に伴って、穿刺アダプタ14が回転した場合でも、その回転に応じて滅菌シートが伸縮する。

专利名称(译)	穿刺用超音波诊断装置及び穿刺用超音波探触子		
公开(公告)号	JP2003334191A	公开(公告)日	2003-11-25
申请号	JP2002146574	申请日	2002-05-21
[标]申请(专利权)人(译)	日立阿洛卡医疗株式会社		
申请(专利权)人(译)	阿洛卡有限公司		
[标]发明人	伊藤 壽夫		
发明人	伊藤 壽夫		
IPC分类号	A61B8/00		
FI分类号	A61B8/00 A61B8/14		
F-TERM分类号	4C301/CC02 4C301/EE13 4C301/FF18 4C301/FF19 4C301/KK27 4C601/EE11 4C601/FF03 4C601/FF04 4C601/FF05 4C601/KK12 4C601/KK31		
其他公开文献	JP4388255B2		
外部链接	Espacenet		

摘要(译)

解决的问题：在二维超声扫描平面上自由设置穿刺路径。另外，能够在穿刺前在二维超声波图像上确认自由设定的穿刺路径。 解决方案：穿刺用超声波探头10设置在探头主体12中，该穿刺适配器14保持穿刺针20并沿穿刺方向引导穿刺针20，并且探头主体12设置在其中。姿势调节单元16可旋转地保持穿刺适配器14，以及用于检测穿刺适配器14的旋转角度的旋转角度传感器。调整穿刺适配器14，使得在二维超声波扫描面内形成穿刺针20的穿刺路径。检测到设置的旋转角度，并在超声波图像上相应显示指导线。

