



(12)发明专利

(10)授权公告号 CN 104918534 B

(45)授权公告日 2017.03.15

(21)申请号 201480004508.7

(72)发明人 南里美穗 长谷川润

(22)申请日 2014.02.19

(74)专利代理机构 北京三友知识产权代理有限公司 11127

(65)同一申请的已公布的文献号
申请公布号 CN 104918534 A

代理人 李辉 黄纶伟

(43)申请公布日 2015.09.16

(51)Int.Cl.

(30)优先权数据

A61B 1/04(2006.01)

2013-056907 2013.03.19 JP

A61B 1/00(2006.01)

A61B 1/307(2006.01)

(85)PCT国际申请进入国家阶段日
2015.07.10

(56)对比文件

(86)PCT国际申请的申请数据

PCT/JP2014/053942 2014.02.19

JP 特开2011-218135 A, 2011.11.04,

CN 1921797 A, 2007.02.28,

JP 特开2010-240000 A, 2010.10.28,

(87)PCT国际申请的公布数据

W02014/148184 JA 2014.09.25

WO 2008/004222 A2, 2008.01.10,

WO 2012/034973 A1, 2012.03.22,

JP 特开2011-50470 A, 2011.03.17,

(73)专利权人 奥林巴斯株式会社

地址 日本东京都

审查员 喻赛男

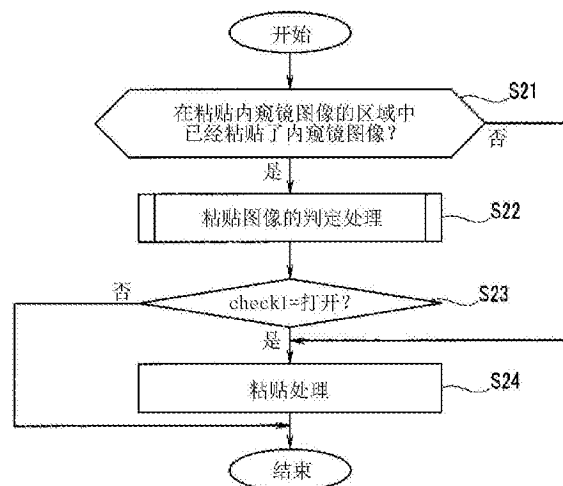
权利要求书1页 说明书18页 附图16页

(54)发明名称

内窥镜系统

(57)摘要

内窥镜系统(1)具有:插入部(2b),其插入到被检体内;物镜光学窗(11a),其设置在插入部(2)的前端侧,接收来自被检体的光;摄像元件(11),其对被检体内进行摄像;以及位置方向检测部(25),其取得物镜光学窗(11a)的位置信息。内窥镜系统(1)还具有:判定部,其根据由摄像元件(11)取得的被检体内图像的图像信息或位置信息,判定被检体图像是否是可粘贴图像;以及图像粘贴部,其将判定为可粘贴图像的图像粘贴在模型图像上。



1. 一种内窥镜系统,其特征在于,该内窥镜系统具有:
插入部,其插入到被检体内;
物镜光学窗,其设置在所述插入部的前端侧,接收来自所述被检体的光;
摄像部,其根据从所述物镜光学窗入射的光对所述被检体内进行摄像;
位置信息取得部,其取得所述物镜光学窗的位置方向信息;
存储部,其存储所述被检体内的规定脏器的模型图像;
记录部,其将由所述摄像部取得的被检体内图像与由所述位置信息取得部取得的位置方向信息关联起来记录在所述存储部中;

判定部,其根据所述位置方向信息判定所述摄像部是否正在以规定的移动速度以上的速度移动,在未以所述规定的移动速度以上的速度移动的情况下,判定为所述被检体内图像是可在所述物镜光学窗的位置方向信息与所述规定脏器的模型图像的坐标系的位置方向信息被对应起来的状态的规定脏器的模型图像上粘贴的图像;以及

图像粘贴部,其从所述存储部读出被所述判定部判定为可粘贴的所述被检体内图像,根据所述位置方向信息,在所述规定脏器的模型图像上粘贴所述被检体内图像。

2. 根据权利要求1所述的内窥镜系统,其特征在于,

所述内窥镜系统还具有照明部,该照明部以能够切换的方式对所述被检体照射白色光或具有规定波段的窄带光,

所述图像粘贴部设定多个所述规定脏器的模型图像,并且,在根据所述照明部的照明光的种类而设定的多个模型图像上粘贴所述被检体内图像。

3. 根据权利要求1所述的内窥镜系统,其特征在于,
所述被检体内图像是所述被检体的膀胱内的图像,
所述模型图像是膀胱的模型图像。

4. 根据权利要求3所述的内窥镜系统,其特征在于,
所述模型图像是2D的膀胱展开图。

5. 根据权利要求1所述的内窥镜系统,其特征在于,
所述模型图像是3D图像或2D图像。

内窥镜系统

技术领域

[0001] 本发明涉及内窥镜系统,特别涉及显示粘贴有内窥镜图像的脏器模型图像的内窥镜系统。

背景技术

[0002] 以往,内窥镜系统广泛利用于医疗领域和工业领域。例如,在医疗领域的内窥镜系统中,手术医生将内窥镜的插入部插入到被检体内,在显示装置中显示通过设置在插入部的前端部中的观察窗得到的内窥镜图像。观察所显示的内窥镜图像,手术医生能够进行内窥镜检查。进而,内窥镜系统还能够记录内窥镜图像。例如,手术医生能够利用所记录的病变部的内窥镜图像作为病历的一部分。

[0003] 并且,近年来,胶囊型内窥镜系统也已经实用化,当患者吞入该胶囊型内窥镜后,胶囊型内窥镜在体内移动的期间内对体内进行摄像,记录体内的图像。

[0004] 在胶囊内窥镜的情况下,由于取得庞大数量的图像,所以,提出了从所取得的多个图像中仅提取病变部等观察对象部位的图像的技术、如日本特开2010-240000号公报所公开的那样在将多个图像粘贴在3D模型上时根据特征参数使用优先顺位高的图像生成诊断用图像的技术。

[0005] 并且,在日本特开2008-220672号公报中还提出了对应于插入部的插入长度来存储内窥镜图像的内窥镜装置。

[0006] 但是,有时为了对上次的内窥镜检查中发现的病变部的状态进行观察而再次进行内窥镜检查,或者使用内窥镜对上次的内窥镜检查中发现的病变部进行处置。

[0007] 因此,手术医生将检查中发现的病变部的检查对象脏器中的位置记入病历中。例如,在检查对象脏器为膀胱的情况下,通过在病历中所描绘的膀胱展开图(图解)中附加标记,来指定病变部的位置。

[0008] 但是,有时很难得知上次的内窥镜检查中得到的内窥镜图像是对象脏器中的哪个位置的图像。

[0009] 在利用胶囊内窥镜的上述日本特开2010-240000号公报所公开的内窥镜系统中,内窥镜图像粘贴在对象脏器的3D模型上,但是,由于是胶囊型内窥镜,所以,手术医生根据所得到的内窥镜图像,无法容易地掌握脏器中的病变部的位置。

[0010] 并且,在具有插入部的内窥镜的情况下,例如也不容易掌握膀胱展开图中指定的位置和现实的膀胱中的位置的对应关系,对于手术医生来说,不容易将内窥镜检查中确认到的病变部的位置记入这种膀胱展开图中,而且,不容易根据这种病历的膀胱展开图中记录的位置掌握现实的膀胱中的位置。

[0011] 因此,即使存在上次检查中得到的病变部的内窥镜图像,手术医生也很少无死角地再次对脏器内进行观察而搜寻病变部。

[0012] 在上述日本特开2008-220672号公报所公开的内窥镜装置中,对应于插入长度来记录内窥镜图像,但是,如果病历中添加的内窥镜图像是抖动的图像等画质不好的图像,则

病历中添加的内窥镜图像不清楚,手术医生很难识别病变部、其周边区域和观察到的区域的状态。

[0013] 其结果,存在内窥镜的检查时间或处置时间变长的问题。

[0014] 因此,本发明的目的在于,提供如下的内窥镜系统:容易得知内窥镜图像在检查对象脏器中的位置,并且,在对象脏器的脏器模型图像上粘贴清楚的内窥镜图像。

发明内容

[0015] 用于解决课题的手段

[0016] 本发明的一个方式的内窥镜系统具有:插入部,其插入到被检体内;物镜光学窗,其设置在所述插入部的前端侧,接收来自所述被检体的光;摄像部,其根据从所述物镜光学窗入射的光对所述被检体内进行摄像;位置信息取得部,其取得所述物镜光学窗的位置方向信息;存储部,其存储所述被检体内的规定脏器的模型图像;记录部,其将由所述摄像部取得的被检体内图像与由所述位置信息取得部取得的位置方向信息关联起来记录在所述存储部中;判定部,其根据所述位置方向信息判定所述摄像部是否正在以规定的速度以上的速度移动,在未以所述规定的速度以上的速度移动的情况下,判定为所述被检体内图像是可在将所述物镜光学窗的位置方向信息与所述规定脏器的模型图像的坐标系的位置方向信息对应起来的状态的规定脏器的模型图像上粘贴的图像;以及图像粘贴部,其从所述存储部读出被所述判定部判定为可粘贴的所述被检体内图像,根据所述位置方向信息,在所述规定脏器的模型图像上粘贴所述被检体内图像。

附图说明

[0017] 图1是示出本发明的实施方式的内窥镜系统的结构的结构图。

[0018] 图2是示出本发明的实施方式的内窥镜系统1的结构的框图。

[0019] 图3是示出本发明的实施方式的在膀胱内的观察时在膀胱模型图像上粘贴内窥镜图像的粘贴处理的流程的例子的流程图。

[0020] 图4是示出本发明的实施方式的用于说明膀胱的各部名称的示意性的患者的膀胱的位置的图。

[0021] 图5是示出本发明的实施方式的用于说明膀胱的各部名称的示意性的膀胱的图。

[0022] 图6是示出本发明的实施方式的3D膀胱模型M1的图。

[0023] 图7是示出本发明的实施方式的膀胱B的二维模型M2的图。

[0024] 图8是示出膀胱展开图BE的图。

[0025] 图9是示出S8的图像粘贴处理的流程的例子的流程图。

[0026] 图10是示出S22的粘贴图像的判定处理的流程的例子的流程图。

[0027] 图11是示出S31的基于图像处理的判定处理的流程的例子的流程图。

[0028] 图12是示出S33的基于位置方向信息的判定处理的流程的例子的流程图。

[0029] 图13是示出S35的基于与膀胱壁之间的距离和视线方向的判定处理的流程的例子的流程图。

[0030] 图14是用于说明本发明的实施方式的膀胱壁面与前端部2d之间的距离 D_p 、阈值 $Thre_3$ 和 $Thre_4$ 的关系的图。

[0031] 图15是用于说明本发明的实施方式的膀胱壁面的法线方向与摄像元件11的视线方向所成的角度的关系的图。

[0032] 图16是示出本发明的实施方式的监视器6的画面上显示的内窥镜检查时的显示画面的例子的图。

[0033] 图17是示出本发明的实施方式的多个内窥镜图像粘贴在2D模型图像31a上的监视器6的画面上显示的显示画面的例子的图。

[0034] 图18是用于说明本发明的实施方式的磁场产生装置7的坐标系和床8上的患者P的膀胱B的坐标系的关系的图。

[0035] 图19是用于说明本发明的实施方式的投影在中间坐标系($X_1Y_1Z_1$)上的方向矢量的图。

[0036] 图20是用于说明本发明的实施方式的中间坐标系($X_1Y_1Z_1$)和第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)的关系的图。

[0037] 图21是用于在本发明的实施方式的第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)中说明球体的内表面上的坐标的图。

[0038] 图22是用于根据本发明的实施方式的前端部2d的位置和方向矢量说明第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)中的位置 P_2 和方向 V_2 的图。

[0039] 图23是用于说明本发明的实施方式的二维坐标系(U, V)中的坐标关系的图。

[0040] 图24是用于说明本发明的实施方式的对内窥镜图像的整体进行扫描并在第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)的球体的内表面上粘贴各像素的情况的图。

[0041] 图25是示出本发明的实施方式的监视器6的画面上显示的图像的另一个例子的图。

[0042] 图26是示出本发明的实施方式的使用了5轴传感器的情况下的监视器6的画面上显示的图像的例子的图。

[0043] 图27是示出本发明的实施方式的使用了5轴传感器的情况下的、仅将按压了释放按钮13时的内窥镜图像粘贴在2D模型图像31a上的图像的例子的图。

[0044] 图28是示出本发明的实施方式的对应于2个观察模式显示2个脏器模型的图像的情况下的显示画面的例子的图。

具体实施方式

[0045] 下面,参照附图对本发明的实施方式进行说明。下面,以取得膀胱内的内窥镜图像的情况为例对本发明的实施方式进行说明。

[0046] (结构)

[0047] 图1是示出本实施方式的内窥镜系统的结构的结构图。图2是示出内窥镜系统1的结构的框图。内窥镜系统1构成为包括内窥镜2、记录装置3、光源装置4、处理器5、监视器6、磁场产生装置7。内窥镜系统1具有通常光观察和特殊光观察这2个观察模式。作为检查者的手术医生对仰卧在床8上的患者P的膀胱B进行内窥镜检查。

[0048] 内窥镜2具有:操作部2a、具有挠性且插入到被检体内的插入部2b、通用缆线2c。内窥镜2是膀胱检查用的内窥镜。

[0049] 进而,虽然没有图示,但是,在通用缆线2c内贯穿插入有光导,内窥镜2构成为穿过

光导而从插入部2b的前端部2d射来自光源装置4的照明光。

[0050] 并且,如图2所示,在插入部2b的前端部2d中设有摄像元件11,摄像元件11经由物镜光学窗11a对由光源装置4的照明光照明的膀胱B内的部位进行摄像。物镜光学窗11a设置在插入部2的前端侧,接收来自被检体的光。即,摄像元件11构成插入到被检体内并根据从物镜光学窗11a入射的光对被检体内进行摄像的摄像部。由摄像元件11得到的摄像信号经由通用缆线2c内的信号线供给到处理器5,在处理器5中对摄像信号进行图像处理。

[0051] 处理器5具有用于切换观察模式的切换开关5a,处理器5生成与切换开关5a所指定的观察模式对应的内窥镜图像。

[0052] 并且,所生成的内窥镜图像从处理器5输出到监视器6,实时内窥镜图像显示在监视器6上。进行检查的手术医生(以下称为检查者)能够将插入部2b的前端部2d从患者P的尿道插入,对患者P的膀胱B(图1中虚线所示)内进行观察。

[0053] 进而,在插入部2b的前端部2d中配置有磁传感器12。具体而言,在前端部2d的物镜光学窗11a的附近设有具有2个线圈2e的磁传感器12。由此,磁传感器12是6轴传感器。磁传感器12的信号线2f从内窥镜2延伸出并与记录装置3连接。

[0054] 磁场产生装置7产生规定的磁场,磁传感器12检测磁场产生装置7产生的磁场。磁场的检测信号经由信号线2f从内窥镜2供给到记录装置3。

[0055] 在内窥镜2的操作部2a中设有释放按钮13。释放按钮13是用于在检查者记录内窥镜图像时进行按压的按钮。当按压了释放按钮13后,释放按钮操作信号被输入到处理器5,处理器5生成释放信号并将其供给到记录装置3。按压了释放按钮13时的内窥镜图像记录在记录装置3的后述存储器22中。

[0056] 记录装置3包括中央处理装置(以下称为CPU)21、存储器22、显示接口(以下简化为显示接口)23、图像取入部24、位置方向检测部25、驱动电路26。CPU 21、存储器22、显示接口(以下简化为显示接口)23、图像取入部24、位置方向检测部25、驱动电路26经由总线27相互连接。

[0057] CPU 21是对记录装置3内的各部的处理进行控制的控制部。

[0058] 存储器22是包含ROM、RAM、闪存等的存储部,存储由CPU 21执行的各种处理程序和各种数据,进而,如后所述,还存储内窥镜图像信息以及位置和方向的信息等。在存储器22的RAM中存储有通过摄像元件11进行摄像而得到的多个内窥镜图像的图像数据。

[0059] 并且,在存储器22中还存储有后述脏器的模型图像(以下称为脏器模型图像)的数据,如后所述,内窥镜图像粘贴在该脏器模型图像上。详细情况将在后面叙述,但是,CPU 21根据对内窥镜图像进行摄像时的前端部2d的位置方向信息,进行在预先存储的模型图像上粘贴内窥镜图像的处理,将粘贴了内窥镜图像的脏器模型图像存储在存储器22中。存储器22中存储的脏器模型图像被用作病历的一部分。

[0060] 存储器22中存储的脏器模型图像经由显示接口23输出,并显示在监视器6的画面上。

[0061] 进而,监视器6还与处理器5连接。监视器6具有PinP(Picture In Picture:画中画)功能,能够与通过CPU 21粘贴了内窥镜图像的脏器模型图像一起,显示由内窥镜2的摄像元件11进行摄像而得到的实时内窥镜图像。

[0062] 图像取入部24是以一定周期取入在处理器5中得到的图像的处理部。例如,根据内

窥镜2,从处理器5取得与帧率相同的每秒30张的内窥镜图像。并且,图像取入部24还接收来自处理器5的释放信号。另外,这里,图像取入部24每秒取入30张的内窥镜图像,但是,也可以以与帧率不同的例如每秒3张等更长的周期取得内窥镜图像。

[0063] 位置方向检测部25控制对磁场产生装置7进行驱动的驱动电路26,使磁场产生装置7产生规定的磁场,通过磁传感器12检测该磁场,根据该检测到的磁场的检测信号,实时生成物镜光学窗11a的位置坐标(x、y、z)和取向(即欧拉角(ψ 、 θ 、 ϕ))的数据、即位置方向信息。即,位置方向检测部25构成位置信息取得部,其取得来自磁传感器12的位置信息和方向信息而取得物镜光学窗11a的位置信息。

[0064] CPU 21将图像取入部24取入的图像与根据位置方向检测部25检测到的位置方向信息计算出的前端部2d的位置和方向的信息关联起来存储在存储器22中。

[0065] CPU 21还具有立体测量功能,具有根据从拍摄得到的2张帧图像测量到帧图像中的对象部位的各部的距离的功能。具体而言,CPU 21能够根据对2张帧图像进行摄像时的来自位置方向检测部25的位置方向信息,取得物镜光学窗11a的摄像位置信息,根据对2张帧图像进行摄像时的视差,计算从物镜光学窗11a到帧图像中的各部的距离。立体测量功能用的程序存储在存储器22中,CPU 21通过读出并执行该程序,能够进行立体测量。

[0066] 并且,光源装置4是能够射出通常光观察模式用的通常光和特殊光观察模式用的特殊光的光源装置,根据设置在处理器5中的用于切换观察模式的切换开关5a的状态,射出通常光和特殊光中的任意一方作为照明光。

[0067] 这里,特殊光观察模式是窄带观察模式。另外,特殊光观察模式也可以是红外光观察模式或荧光观察模式。由此,内窥镜系统1具有通常光观察模式和特殊光观察模式这2个观察模式,在切换开关5a为通常光观察模式时,光源装置4射出通常光的照明光,在切换开关5a为特殊光观察模式时,光源装置4射出规定波长的窄带光的照明光。即,光源装置4构成以能够切换的方式对被检体照射白色光或具有规定波段的特殊光的照明部。

[0068] 由此,在通常光观察模式时,处理器5生成对被摄体照射白色光而得到的被摄体的通常光观察图像,在特殊光观察模式时,处理器5生成对被摄体照射特殊光(这里为窄带光)而得到的被摄体的特殊光观察图像。

[0069] 另外,对通过照射通常光而得到的RGB的各图像进行分光估计处理也能够得到作为特殊光观察图像的窄带观察图像,所以,在窄带观察模式时,处理器5也可以通过分光估计来生成窄带观察图像。

[0070] (在脏器模型图像上粘贴内窥镜图像的粘贴处理)

[0071] 图3是示出在膀胱内的观察时在膀胱模型图像上粘贴内窥镜图像的粘贴处理的流程的例子流程图。通过由CPU 21读出并执行存储器22中存储的规定的程序,从检查者将插入部2b的前端部2d插入到尿道中时起,执行图3的处理。

[0072] CPU 21判定是否检测到前端部2d插入到膀胱B内(S1)。插入部2b的前端部2d插入到尿道内,穿过尿道进入膀胱B内。根据图像取入部24取得的内窥镜图像的亮度(内窥镜图像整体的平均亮度或内窥镜图像的规定的一部分区域的平均亮度)的变化量,进行前端部2d插入到膀胱B内的检测。即,CPU 21利用在前端部2d从尿道进入膀胱B内时内窥镜图像的亮度发生变化的性质,进行S1的判定。在内窥镜图像的亮度值从较高状态变成较低状态时,CPU 21判定为前端部2d进入膀胱B内。

[0073] 另外,这里,根据内窥镜图像的亮度进行前端部2d插入到膀胱B内的检测,但是,也可以根据内窥镜图像的色调的变化量或纹理的变化量来进行。例如,作为色调的变化,是从红色系到其他色系的颜色的变化,作为纹理的变化,是从无法识别血管等图案的图像的状态到能够识别血管等图案的状态的变化。

[0074] 当检测到插入到膀胱B内时(S1:是),记录进行了该检测时的位置方向检测部25的位置方向信息作为前端部2d(具体而言为物镜光学窗11a)的位置和方向的基准信息(S2)。

[0075] CPU 21进行将S2中记录的前端部2d的位置和方向分别设为三维膀胱模型(以下称为3D膀胱模型)M1的基准位置和基准方向的基准决定(S3)。通过S3的处理,CPU 21能够从以体外的磁场产生装置7为基准的第1坐标系($X_0Y_0Z_0$)转换为以膀胱B的入口(颈部)为基准的坐标系($X_1Y_1Z_1$),进而,能够从坐标系($X_1Y_1Z_1$)转换为以膀胱模型M1的中心为基准的坐标系($X_2Y_2Z_2$)。坐标系的转换在后面叙述。

[0076] 由此,S1~S3的处理构成如下的位置对齐部:根据被检体即患者P内的被检体内图像信息的变化量,使物镜光学窗11a的位置和患者P内的规定的脏器模型图像的坐标系中的位置一致。

[0077] 在患者仰卧的状态、且膀胱B内充满了规定的液体(例如生理盐水)的状态下进行膀胱B的检查。例如,如果是大人,则即使膀胱B的大小存在差异,也不会有很大差别,能够利用具有大致相同大小的球体形状对膀胱B进行模型化。

[0078] 图4是示出用于说明膀胱的各部的名称的示意性的患者的膀胱的位置的图。图4是从与患者P的正面对置的方向观察的图。图5是示出用于说明膀胱的各部的名称的示意性的膀胱的图。图5是从患者P的左侧观察时的膀胱的图。

[0079] 膀胱B被划分为作为尿道的开口部的针对膀胱B的入口即颈部RP、与颈部RP对置的顶部、腹部侧的前壁、后背侧的后壁、从患者P观察为右侧的右壁、从患者P观察为左侧的左壁这样的多个区域。由于在患者P仰卧的状态、且膀胱B内充满规定的液体的状态下进行膀胱B的检查,所以,检查者容易理解现实的膀胱B的整体的位置和方向。

[0080] 返回图3,在未检测到前端部2d插入到膀胱B内的情况下(S1:否),处理反复进行S1的处理。在检测到前端部2d插入到膀胱B内时(S1:是),前端部2d位于膀胱B的颈部RP的位置。由于磁传感器12生成6轴(即位置坐标(x, y, z)和取向(欧拉角(ψ, θ, ϕ)))的位置方向信息,所以,记录装置3记录检测到前端部2d插入到膀胱B内时的位置和方向,通过将记录的位置和方向设为物镜光学窗11a相对于3D膀胱模型M1的基准位置和基准方向,能够使基准位置和基准方向与3D膀胱模型M1中的颈部RP的位置和方向一致。

[0081] 如图5所示,设置在插入部2b的前端部2d中的摄像元件11在膀胱B内对视野角 θ 的内窥镜图像进行摄像。

[0082] 图6是示出3D膀胱模型M1的图。3D膀胱模型M1是大致球体形状,形成在三维坐标系 $X_2Y_2Z_2$ 内。坐标系 $X_2Y_2Z_2$ 是从坐标系 $X_1Y_1Z_1$ 转换的坐标系。另外,在图6中,为了示出膀胱B内的插入部2b的入口即颈部RP,一并示出插入部2b的图形。

[0083] 设穿过球体的中心O且从右壁到左壁方向的轴为 X_2 轴,设穿过球体的中心O且从颈部到顶部方向的轴为 Y_2 轴,设穿过球体的中心O且从后壁到前壁方向的轴为 Z_2 轴,形成3D膀胱模型M1。

[0084] 图7是示出膀胱B的二维模型(以下称为2D膀胱模型)M2的图。2D膀胱模型M2具有包

含2个圆形的形状,形成在二维坐标系UV内。2D膀胱模型M2是与图8所示的膀胱展开图(图解)BE大致相同的形状。图8是示出膀胱展开图BE的图。膀胱展开图BE是示出膀胱B内的各部的位置的图,如图8所示,膀胱B内的各部对应于膀胱展开图BE上的规定的各区域。

[0085] 膀胱B的2个尿道口位于图6和图7中 u_0 所示的位置。并且,例如,在图6中虚线所示的位置处在膀胱B内存在病变部AA时,图6的病变部AA的位置对应于图7中虚线所示的位置。

[0086] 再次返回图3,在S2中记录检测到前端部2d插入到膀胱B内时的前端部2d的位置和方向的信息作为基准信息,根据该基准信息所指定的位置和方向,导出3D膀胱模型M1的基准和2D膀胱模型M2的基准。

[0087] 接着,CPU 21进行释放的检测处理(S4)。该释放的检测处理是检测是否按压了内窥镜2的操作部2a的释放按钮13的处理。当按压了释放按钮13后,释放信号经由处理器5输入到图像取入部24。CPU 21通过监视输入到图像取入部24的释放信号的上升沿(或下降沿),能够检测是否按压了释放按钮13。

[0088] CPU 21从图像取入部24取得内窥镜图像(S5)。如上所述,这里,图像取入部24按照与帧率相同的三十分之一秒从处理器5取得内窥镜图像。

[0089] CPU 21取得插入部2b的前端部2d的位置和方向的信息(S6)。通过从位置方向检测部25读出位置方向信息,CPU 21能够取得前端部2d的位置和方向的信息。

[0090] 并且,在S6中,CPU 21根据S3中决定的基准信息将坐标系($X_0Y_0Z_0$)中的位置方向信息转换为三维坐标系($X_2Y_2Z_2$)中的位置方向信息。即,在S1~S3中使物镜光学窗11a的位置信息和规定的脏器模型图像即膀胱模型图像的坐标系一致后,在S6中,将位置方向检测部25中取得的前端部2d的位置和方向(即物镜光学窗11a的位置和方向)与膀胱模型图像的坐标系中的位置和方向对应起来。即,S6的处理构成将作为存储部的存储器22中记录的位置信息与被检体内的规定脏器的模型图像对应起来的对应部。

[0091] 然后,CPU 21执行将内窥镜图像、2D模型图像上的位置和方向以及有无释放信号的各信息记录在存储器22中的记录处理(S7)。即,S7的处理构成如下的记录部:将由摄像元件11取得的被检体内图像即内窥镜图像以及由位置方向检测部25取得的位置信息和方向信息关联起来进行记录。

[0092] 接着,CPU21进行图像粘贴处理(S8)。图像粘贴处理是如下处理:根据S6中取得并转换为三维坐标系($X_2Y_2Z_2$)的位置方向信息,将粘贴在球体即3D膀胱模型M1的内表面上的内窥镜图像粘贴在2D模型M2的图(以下称为2D模型图像)上。即,S8的处理构成根据位置信息在S6中对应的规定脏器的模型图像上粘贴被检体内图像的图像粘贴部。在S8的图像粘贴处理中,在存在多张粘贴在相同位置处的图像的情况下,从这些图像中选择没有抖动等的清楚的内窥镜图像,以该图像成为最前面的方式粘贴在2D模型图像上。S8的图像粘贴处理在后面叙述。

[0093] 由此,这里,在S7中,将由摄像元件11取得的全部被检体内图像与位置信息关联起来记录在存储器22中,在S8中,读出存储器22中记录的全部被检体图像和与各被检体内图像相关联的位置信息,判定被检体内图像是否是可粘贴图像。

[0094] 即,S8的处理构成如下的图像生成部,生成在通过构成位置对齐部的S1~S3将物镜光学窗11a的位置和3D模型图像的坐标系中的位置对应起来的规定的脏器的模型图像上粘贴被检体内图像而得到的图像。通过在二维坐标系(U,V)的2D膀胱模型M2的图像上的位

置处粘贴投影到三维坐标系($X_2Y_2Z_2$)中规定的3D膀胱模型M1的球体内表面上的内窥镜图像,进行S8的粘贴处理。

[0095] 如上所述决定粘贴在2D膀胱模型M2的图像上的内窥镜图像的位置和方向,要粘贴的内窥镜图像的大小例如根据前端部2d与膀胱B的摄像部位之间的距离而变更。

[0096] S3中决定的位置和方向的基准信息是以体外的磁场产生装置7为基准而决定的三维坐标系($X_0Y_0Z_0$)中的位置和方向,S8的图像粘贴处理中的位置和方向是以2D膀胱模型M2的颈部RP为基准的二维坐标系(U,V)中的位置和方向。

[0097] 由此,CPU 21从S3得到的基准信息中导出二维坐标系中的前端部2d的位置方向信息,根据该导出的位置方向信息,计算将内窥镜图像投影到2D模型图像上并进行粘贴的位置和倾斜度。

[0098] 在粘贴内窥镜图像的位置已经粘贴了内窥镜图像的情况下,以将后取得的图像重叠粘贴在先取得并粘贴的内窥镜图像上的方式,进行S8中的图像粘贴。

[0099] 图9是示出S8的图像粘贴处理的流程的例子的流程图。

[0100] 首先,CPU21判定在粘贴内窥镜图像的区域中是否已经粘贴了内窥镜图像(S21)。根据粘贴了S5中取得的内窥镜图像的区域是否具有与已经粘贴的内窥镜图像重合的区域,进行该判定。

[0101] 在粘贴内窥镜图像的区域中存在已经粘贴的内窥镜图像的情况下(S21:是),CPU21执行粘贴图像的判定处理(S22)。

[0102] 图10是示出S22的粘贴图像的判定处理的流程的例子的流程图。另外,由于图10的处理包括能够仅根据S5中取得的一张内窥镜图像的信息来执行的处理、以及使用包含已经取得的图像在内的多个内窥镜图像的信息来执行的处理,所以,在各内窥镜图像所需要的信息一致的情况下,针对各内窥镜图像执行图10的各处理。

[0103] 首先,CPU21执行基于图像处理的判定处理(S31),判定图像处理的判定信息即check2是否打开(ON)(S32)。基于图像处理的判定处理使用图11在后面叙述。如果check2打开,则CPU21执行基于位置方向信息的判定处理(S33)。即,S22的判定处理包括如下的判定处理:根据被检体内图像的图像信息,判定是否进行粘贴,其中,该被检体内图像的图像信息是通过由摄像元件11取得的被检体内图像进行图像处理而得到的。

[0104] 在S33的处理之后,CPU21判定位置方向信息的判定信息即判定信息check3是否打开(S34)。基于位置方向信息的判定处理使用图12在后面叙述。如果判定信息check3打开,则CPU21执行基于与膀胱壁面之间的距离和视线方向的判定处理(S35)。

[0105] 在S36的处理之后,CPU21判定与膀胱壁面之间的距离和视线方向的判定信息即判定信息check4是否打开(S36)。基于与膀胱壁面之间的距离和视线方向的判定处理使用图13在后面叙述。

[0106] 然后,在S36中,当判定信息check4打开时(S36:是),CPU21使判定信息check1打开(S37)。即,在S31、S33、S35的全部判定结果的判定信息check2、check3、check4打开时,判定信息check1打开。换言之,在S31、S33、S35的任意一方中任意一个各判定信息check2、check3、check4关闭(OFF)的情况下(S32:否;S34:否;S36:否),CPU21使判定信息check1关闭(S38)。

[0107] 如上所述,S22的处理构成如下的判定部:该判定部根据由摄像元件11取得的被检

体内图像的图像信息或位置信息,判定在图像粘贴处理中是否进行粘贴。

[0108] 返回图9,在S22的处理之后,CPU21针对得到判定信息check1的判定结果的内窥镜图像,判定判定信息check1是否打开(S23)。在判定信息check1打开的情况下(S23:是),CPU21进行粘贴处理。其结果,将判定信息check1打开的内窥镜图像投影到2D模型图像上进行粘贴。在判定信息check1未打开的情况下(S23:否),CPU21不进行粘贴处理。

[0109] 图11是示出S31的基于图像处理的判定处理的流程的例子流程图。首先,CPU21判定S5中取得的内窥镜图像是否是模糊图像(S41)。能够根据内窥镜图像中的边缘成分来判定是否是模糊图像。

[0110] 在内窥镜图像不是模糊图像的情况下(S41:否),CPU21判定所取得的内窥镜图像是否是偏红图像(赤玉画像)(S42)。能够根据内窥镜图像中的R像素的像素值来判定是否是偏红图像。

[0111] 在内窥镜图像不是偏红图像的情况下(S42:否),CPU21判定所取得的内窥镜图像是否是抖动图像(S43)。能够根据内窥镜图像中的边缘成分来判定是否是抖动图像。




[0112] 在内窥镜图像不是抖动图像的情况下(S43:否),CPU21判定在所取得的内窥镜图像中是否存在亮度变化急剧的部分(S44)。能够根据内窥镜图像中的亮度值的分布来判定内窥镜图像中是否存在亮度变化急剧的部分。内窥镜图像中存在亮度变化急剧的部分的情况例如是指前端部2d不是以适当角度朝向膀胱壁面的情况等。



[0113] 在内窥镜图像中不存在亮度变化急剧的部分的情况下(S44:否)、CPU21使判定信息check2打开(S45)。在内窥镜图像是模糊图像(S41:是)、偏红图像(S42:是)、抖动图像(S43:是)、或内窥镜图像中存在亮度变化急剧的部分的情况下(S44:是),CPU21使判定信息check2关闭(S46)。

[0114] 即,通过图像处理,针对模糊图像等的不清楚的内窥镜图像,将判定信息check2关闭。

[0115] 图12是示出S33的基于位置方向信息的判定处理的流程的例子流程图。首先,CPU21读出前图像的位置方向信息(S51)。这里,前图像的位置方向信息是在S5中取得的帧之前取得的2帧的位置方向信息。

[0116] 另外,例如在以每秒3张等的比帧率低的时间间隔进行图像粘贴的判定处理的情况下,图像取入部24以与帧率相同的帧率取入内窥镜图像,在S51中读出作为图像粘贴的判定对象的内窥镜图像的帧的前后帧的位置方向信息。

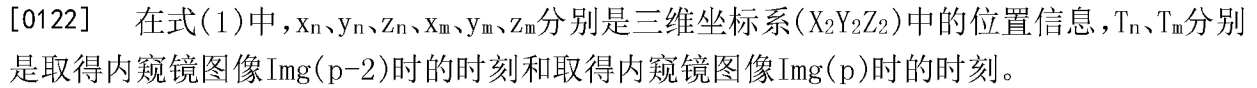
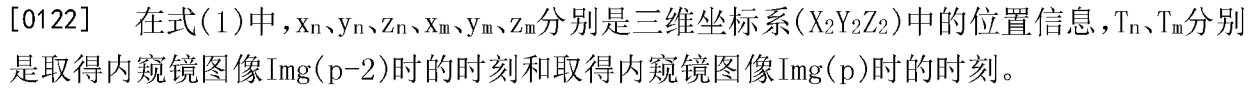
[0117] 当设S5中取得的第p帧为最新的内窥镜图像时,由于已经取得该帧之前取得的2张内窥镜图像和的位置方向信息,所以,读出这2个位置方向信息。

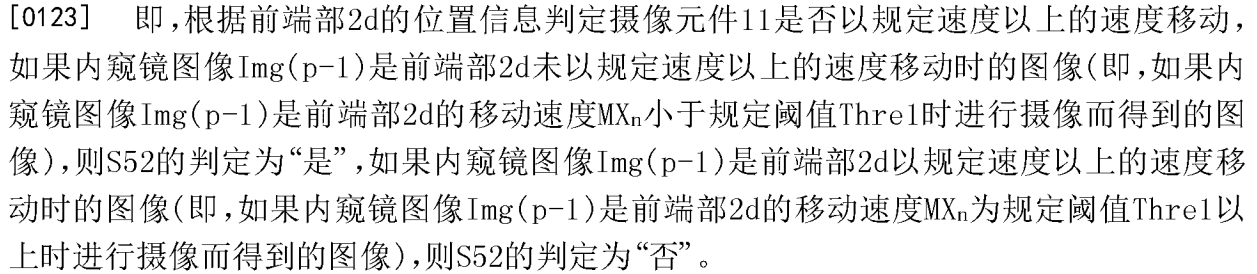
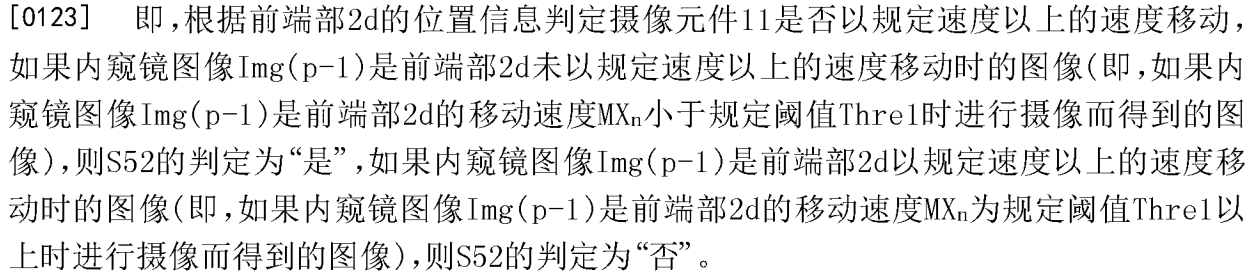
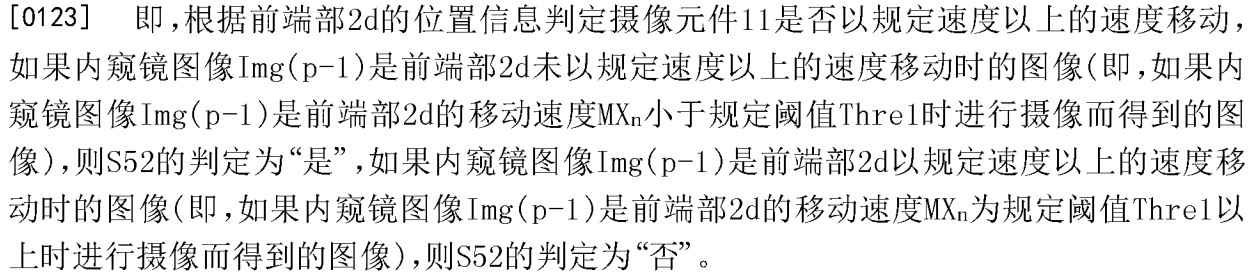
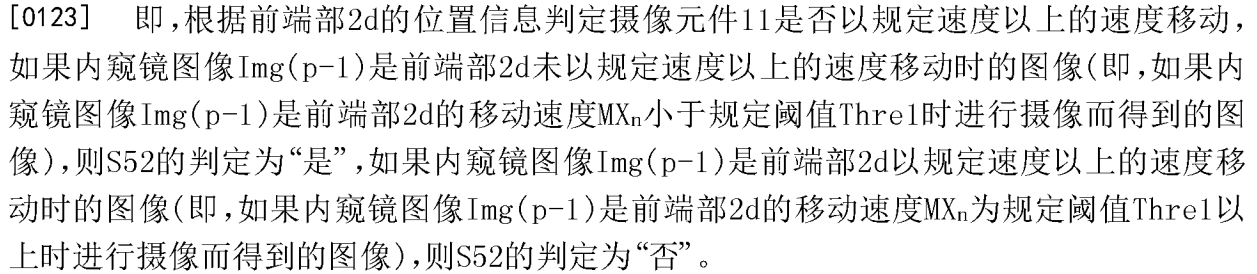
[0118] 另外,关于最初的内窥镜图像,不存在之前的2帧,关于接着的第2张内窥镜图像,不存在其前方的第2帧。由此,在取得第3张以后的内窥镜图像后,针对最新的内窥镜图像的前一个内窥镜图像执行S8的处理。

[0119] 接着,CPU21判定前端部2d的移动速度 MX_n 是否小于规定阈值Thre1(S52)。这里,在设n为(p-2)、m为p时, MX_n 由下式(1)表示。

[0120] [式1]

$$[0121] \quad MX_n = \frac{\sqrt{(X_n - X_m)^2 + (Y_n - Y_m)^2 + (Z_n - Z_m)^2}}{(T_n - T_m)} \quad \dots \text{式(1)}$$

[0122] 在式(1)中, $X_n, Y_n, Z_n, X_m, Y_m, Z_m$ 分别是三维坐标系($X_2Y_2Z_2$)中的位置信息, T_n, T_m 分别是取得内窥镜图像时的时刻和取得内窥镜图像时的时刻。

[0123] 即, 根据前端部2d的位置信息判定摄像元件11是否以规定速度以上的速度移动, 如果内窥镜图像是前端部2d未以规定速度以上的速度移动时的图像(即, 如果内窥镜图像是前端部2d的移动速度 MX_n 小于规定阈值 $Thre1$ 时进行摄像而得到的图像), 则S52的判定为“是”, 如果内窥镜图像是前端部2d以规定速度以上的速度移动时的图像(即, 如果内窥镜图像是前端部2d的移动速度 MX_n 为规定阈值 $Thre1$ 以上时进行摄像而得到的图像), 则S52的判定为“否”。

[0124] 由此, S22的判定处理包含如下的判定处理: 根据基于位置信息计算出的物镜光学窗11a的移动距离, 判定是否进行粘贴。

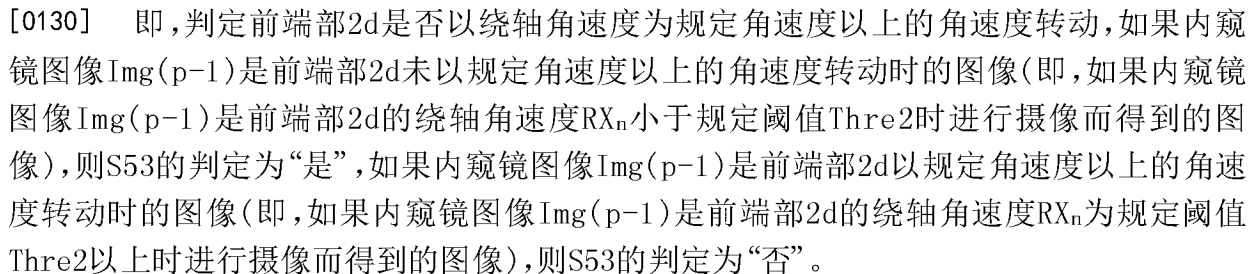
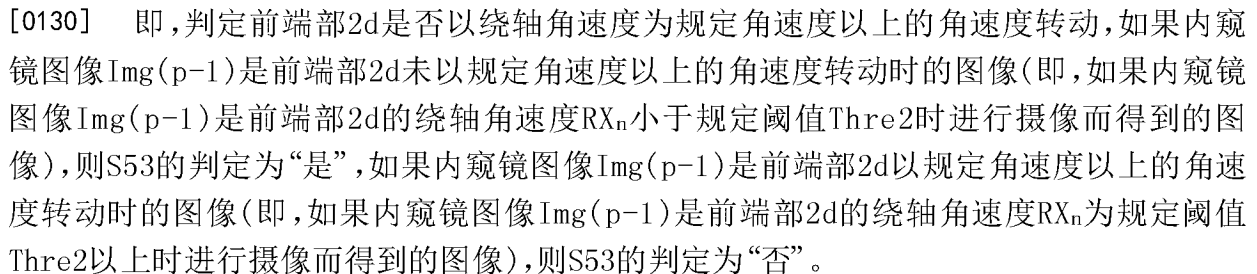
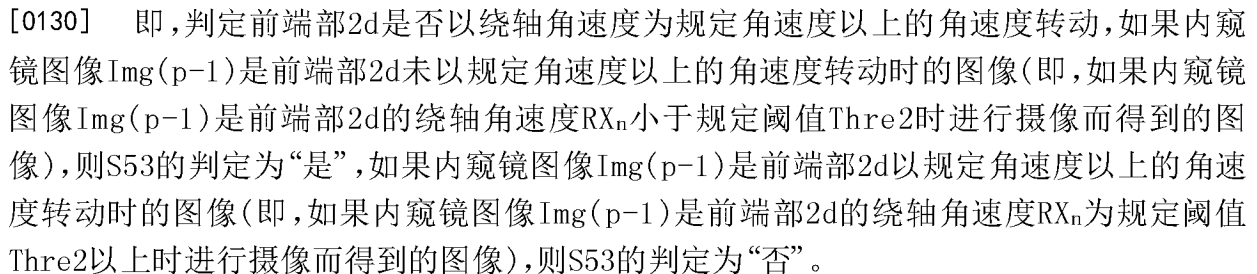
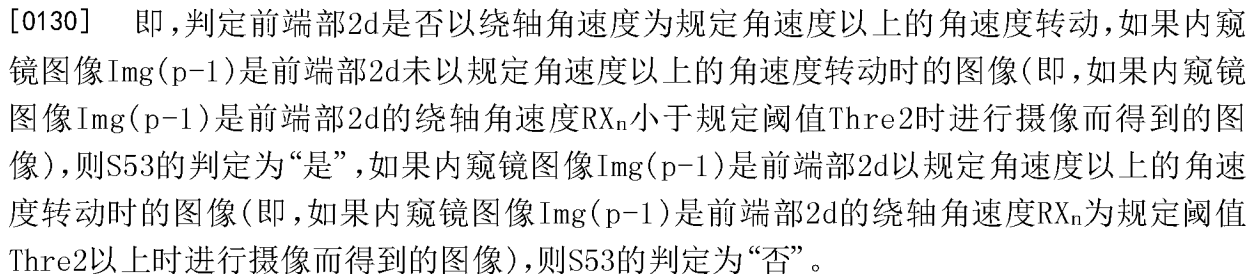
[0125] 接着, CPU21判定前端部2d的绕轴角速度 RX_n 是否小于规定阈值 $Thre2$ (S53)。这里, 在设 n 为 $(p-2)$ 、 m 为 p 时, RX_n 由下式(2)表示。

[0126] [式2]

$$[0127] \quad RX_n = \frac{|\gamma_n - \gamma_m|}{(T_n - T_m)} \quad \dots \text{式(2)}$$

[0128] 在式(2)中, γ_n, γ_m 分别是三维坐标系($X_2Y_2Z_2$)中的前端部2d的绕轴角度。

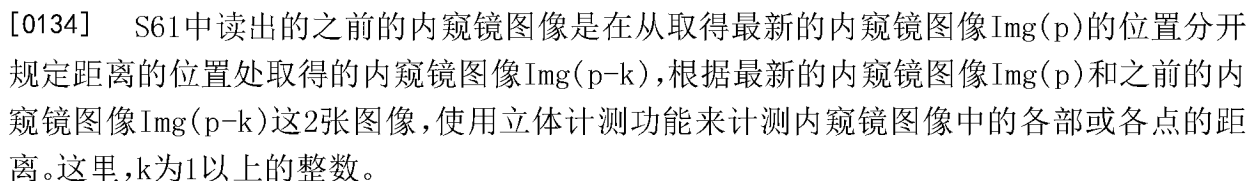
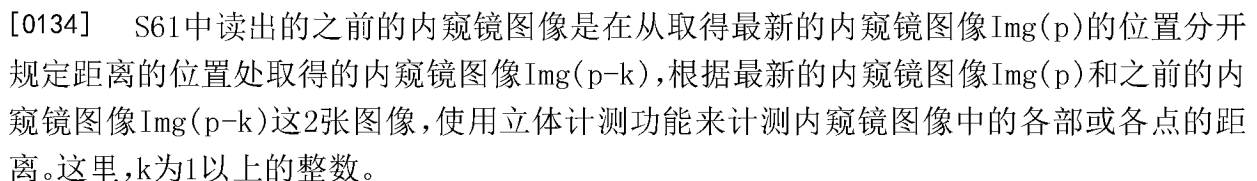
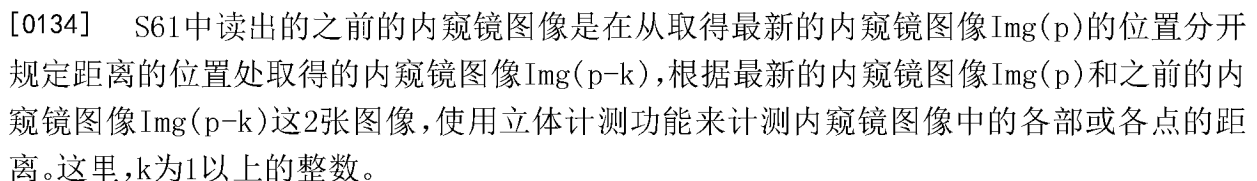
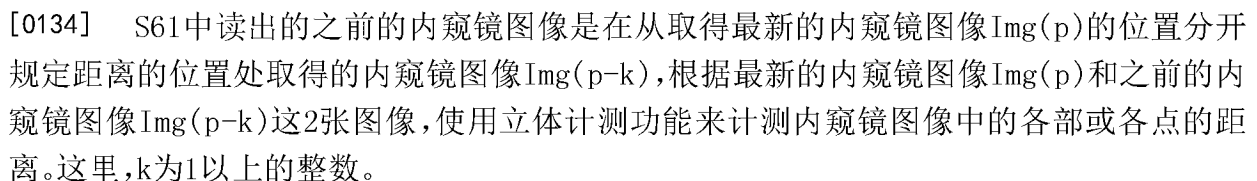
[0129] 另外, 在磁传感器12为5轴传感器的情况下, 省略S53的判定处理。

[0130] 即, 判定前端部2d是否以绕轴角速度为规定角速度以上的角速度转动, 如果内窥镜图像是前端部2d未以规定角速度以上的角速度转动时的图像(即, 如果内窥镜图像是前端部2d的绕轴角速度 RX_n 小于规定阈值 $Thre2$ 时进行摄像而得到的图像), 则S53的判定为“是”, 如果内窥镜图像是前端部2d以规定角速度以上的角速度转动时的图像(即, 如果内窥镜图像是前端部2d的绕轴角速度 RX_n 为规定阈值 $Thre2$ 以上时进行摄像而得到的图像), 则S53的判定为“否”。

[0131] 由此, S22的判定处理包含如下的判定处理: 根据基于位置信息计算出的物镜光学窗11a的角度信息, 判定是否进行粘贴。

[0132] 在S53为“是”的情况下(即, 在前端部2d的移动速度小于规定速度且前端部2d的绕轴角速度小于规定角速度的情况下), CPU21设判定信息 $check3$ 为打开(S54)。然后, 在前端部2d的移动速度为规定速度以上的情况下(S52: 否)、或前端部2d的绕轴角速度为规定角速度以上的情况下(S53: 否), CPU21将判定信息 $check3$ 设为关闭(S55)。

[0133] 图13是示出S35的基于与膀胱壁之间的距离和视线方向的判定处理的流程的例子流程图。首先, CPU21读出之前的内窥镜图像和最新的前端部2d的位置方向信息(S61)。

[0134] S61中读出的之前的内窥镜图像是在从取得最新的内窥镜图像的位置分开规定距离的位置处取得的内窥镜图像, 根据最新的内窥镜图像和之前的内窥镜图像这2张图像, 使用立体计测功能来计测内窥镜图像中的各部或各点的距离。这里, k 为1以上的整数。

[0135] 接着, CPU21估计膀胱壁面的各部或各点的三维位置(S62)。CPU21使用立体计测功

能计算从前端部2d到2张内窥镜图像的各部分或各点的距离,估计膀胱壁面的各部分或各点的三维位置。

[0136] 然后,CPU21计算S62中进行估计而得到的与膀胱壁面之间的距离 D_p 、以及内窥镜图像的中心膀胱壁面的点中的法线方向与摄像元件11的视线方向所成的角度 θ_p (S63)。

[0137] CPU21判定距离 D_p 是否位于规定阈值 $Thre3$ 和 $Thre4$ 内(S64)。当前端部2d相对于膀胱壁面过近或以某种程度以上过远时,通过摄像元件11进行摄像而得到的内窥镜图像未对焦或明亮度不当。因此,作为能够对焦点和明亮度适当的图像进行摄像的范围,预先设定距离 D_p 大于规定阈值 $Thre3$ 且小于规定阈值 $Thre4$ 的范围作为与被摄体之间的适当距离。

[0138] 图14是用于说明膀胱壁面与前端部2d之间的距离 D_p 、阈值 $Thre3$ 和 $Thre4$ 的关系的图。如图14中实线所示的前端部2d那样,在前端部2d与膀胱壁面w之间的距离 D_p 位于规定阈值 $Thre3$ 和 $Thre4$ 之间时,得到适当的内窥镜图像,但是,如双点划线所示的前端部2d那样,在前端部2d与膀胱壁面w之间的距离 D_p 为规定阈值 $Thre3$ 以下或规定阈值 $Thre4$ 以上时,未得到适当的内窥镜图像。在图14中,在前端部2d位于双点划线 $w1$ 与 $w2$ 之间时,得到适当的内窥镜图像。

[0139] 由此,S22的判定处理包含如下的判定处理:根据基于位置信息和被检体内图像计算出的从物镜光学窗11a到被检体的距离信息,判定是否进行粘贴。

[0140] 在前端部2d与膀胱壁面w之间的距离 D_p 位于规定阈值 $Thre3$ 和 $Thre4$ 之间时(S64:是),CPU21判定内窥镜图像的中心膀胱壁面的点中的法线方向与摄像元件11的视线方向所成的角度 θ_p 是否小于规定阈值 $Thre5$ (S65)。

[0141] 当粘贴膀胱壁面w的法线方向与摄像元件11的视线方向所成的角度 θ_p 小于规定阈值 $Thre5$ 时进行摄像而得到的内窥镜图像时,粘贴角度 θ_p 为大致恒定的角度的图像。

[0142] 图15是用于说明膀胱壁面的法线方向与物镜光学窗11a的视线方向所成的角度的关系的图。如图15所示,如果前端部2d的视线方向VS与内窥镜图像中的中心位置处的膀胱壁面w的法线方向NL所成的角度 θ_p 小于规定阈值 $Thre5$,则在2D膀胱模型M2的图像上仅粘贴角度 θ_p 小于规定阈值 $Thre5$ 的内窥镜图像。能够根据基于通过立体计测而得到的膀胱壁面w的各部或各点的距离求出的膀胱壁面w的距离来求出膀胱壁面w的法线方向NL。

[0143] 由此,S22的判定处理包含如下的判定处理:根据位置信息和被检体内图像对被检体的面进行近似,根据该面的法线矢量与摄像元件11的视线方向矢量所成的角度,判定是否进行粘贴。

[0144] 在膀胱壁面w的法线方向NL与摄像元件11的视线方向VS所成的角度 θ_p 小于规定阈值 $Thre5$ 时(S65:是),CPU21设判定信息check4为打开(S66)。

[0145] 并且,在前端部2d与膀胱壁面w之间的距离 D_p 不位于规定阈值 $Thre3$ 和 $Thre4$ 之间时(S64:否)、或膀胱壁面w的法线方向NL与摄像元件11的视线方向VS所成的角度 θ_p 为规定阈值 $Thre5$ 以上时(S65:否),CPU21将判定信息check4设为关闭(S67)。

[0146] 如上所述执行图像粘贴处理。

[0147] 另外,在上述例子中,在S7中将内窥镜图像与位置和方向的信息关联起来记录在存储器22中之后执行S8的图像粘贴处理,但是,也可以不记录在存储器22中而执行S8的图像粘贴处理。即,由摄像元件11取得的被检体图像不记录在存储器22中,在S8的图像粘贴处理中,将由摄像元件11取得的被检体图像直接粘贴在规定脏器的模型图像上。

[0148] 返回图3,接着,CPU 21执行最前面粘贴处理(S9)。最前面粘贴处理是如下的处理:在存在多个粘贴在2D模型图像上的内窥镜图像、且以整体或一部分相互重合的方式进行粘贴的情况下,存在释放信号的内窥镜图像配置在最前面,不会由于其他内窥镜图像而不进行显示。即,按压了内窥镜2的释放按钮13时的被检体内图像优先于其他被检体内图像而粘贴在规定的脏器的模型图像上的最前面。

[0149] 另外,在S9中,在存在释放信号的多个内窥镜图像的全部或部分重合的情况下,将后取得的图像重叠粘贴在先取得并粘贴的内窥镜图像上。

[0150] 由此,仅对在S8中粘贴的内窥镜图像的像素位置存在已经粘贴的其他内窥镜图像的像素的像素区域进行S9的处理。

[0151] CPU 21将进行了最前面粘贴处理的2D模型图像经由显示接口23显示在监视器6中(S10)。此时,CPU 21还生成3D模型图像,与2D模型图像一起显示。CPU21根据前端部2d的位置方向信息生成插入部2b的图像,通过将其重叠在3D模型图像上,生成3D模型图像。

[0152] 在S10中,CPU 21根据S6中取得的前端部2d的位置和方向的信息来估计插入部的形状,生成该估计出的形状的插入部2b的图像。由此,在S10的处理中,具有根据S6中取得的前端部2d的位置信息和方向信息以及尿道口RP的位置信息和朝向信息进行插入部2b的形状估计的形状估计部,在S10中,执行在与规定的脏器有关的3D模型图像上重叠由形状估计部估计出的形状信息即插入部图像的处理。

[0153] CPU 21判定是否从膀胱B中拔出了插入部2b的前端部2d(S11)。通过判定前端部2d的位置坐标是否从膀胱B的颈部移动到尿道内,能够进行S11的判定。

[0154] 在未从膀胱B内拔出前端部2d的情况下(S11:否),处理返回S4,CPU 21反复进行S4~S11的处理,直到从膀胱B内拔出前端部2d为止。

[0155] 图16是示出监视器6的画面上显示的内窥镜检查时的显示画面的例子的图。如图16所示,画面G1是由CPU 21生成的画面,包括2D模型图像显示部31、3D模型图像显示部32、显示实时内窥镜图像(以下称为实时图像)的实时图像显示部33。

[0156] 2D模型图像显示部31是显示与图7的2D模型对应的2D模型图像的区域。在2D模型图像显示部31中显示2D的膀胱展开图即2D模型图像31a、以及通过S7和S9的处理粘贴在2D模型图像31a上的被检体内图像即内窥镜图像31b。

[0157] 3D模型图像显示部32是显示与图6的3D模型对应的3D模型图像的区域。在3D模型图像显示部32中显示3D模型图像32a、以及表示3D模型中的插入部2b的前端部2d的位置和方向的插入部图像32b。如上所述,CPU 21根据前端部2d的当前位置方向信息生成插入部图像32b。

[0158] 图16的2D模型图像显示部31显示前端部2d进入膀胱B内并朝向顶部方向时最初进行摄像而得到的内窥镜图像粘贴在2D模型图像31a上时的图像。

[0159] 如上所述,与模型图像一起显示由摄像元件11取得的实时被检体内图像,进而,还与模型图像一起显示具有对实时被检体内图像进行摄像的摄像元件11的插入部2b的插入形状。

[0160] 实时图像显示部33是直接显示监视器6从处理器5取得的内窥镜图像的区域。实时图像显示部33例如通过监视器6的PinP功能而包含在画面G1内。

[0161] 另外,这里,利用监视器6的PinP功能将实时内窥镜显示在监视器6上,但是,也可

以通过记录装置3的CPU 21在画面G1中合成实时图像并将其输出到监视器6。

[0162] 图17是示出多个内窥镜图像粘贴在2D模型图像31a上的监视器6的画面上显示的显示画面的例子。图17的2D模型图像显示部31显示前端部2d移动并朝向各种方向进行摄像而得到的多个内窥镜图像31b粘贴在2D模型图像31a上的图像。粘贴在2D模型图像31a上的绝大部分图像在图像粘贴处理中是不存在模糊等的清楚的图像。

[0163] 通过以规定的周期(这里为三十分之一秒的周期)反复进行S4~S11的处理,通过S8的粘贴处理,S5中取得的多个内窥镜图像重叠不存在模糊等的清楚的图像,如图17所示,在2D模型图像显示部31中包含有多个内窥镜图像31b。粘贴有多个内窥镜图像的区域成为检查者观察的区域。由此,检查者仅看一下图17的图像,就能够简单地判别通过内窥镜观察的区域。

[0164] 并且,在反复进行S4~S11的处理的期间内,插入部2b的前端部2d的位置和方向变化。另外,在3D模型图像显示部32中,在3D模型图像32a上显示示出当前的前端部2d的视线方向的插入部图像32b,所以,检查者能够简单地理解当前正在观察何处。

[0165] 当从膀胱B内拔出前端部2d时(S11:是),监视器6中显示的画面G1的2D模型图像显示部31成为显示对最后取得的内窥镜图像进行了处理时的图像的状态。并且,在3D模型图像显示部32中仅显示有未显示插入部2b的插入部图像32b的3D模型图像32a,在实时图像显示部33中不显示膀胱B内的实时图像。

[0166] 检查者也可以将2D模型图像显示部31的图像作为患者的病历的数据记录在存储器22的非易失性存储器部中,也可以进行打印并粘贴在病历上。

[0167] 这里,对坐标系的转换和内窥镜图像的粘贴进行说明。

[0168] 图18是用于说明磁场产生装置7的坐标系和床8上的患者P的膀胱B的坐标系的关系的图。位置方向检测部25实时生成以磁场产生装置7的第1坐标系($X_0Y_0Z_0$)为基准的位置方向信息。

[0169] 因此,在S3中,如图18所示,CPU 21将膀胱B的入口的位置和方向决定为基准位置和基准方向,根据下式(3)和式(4),将位置方向检测部25的位置方向信息转换为以膀胱B的入口为基准的坐标系($X_1Y_1Z_1$)的位置方向信息。

[0170] $P_1 = R_{01}P_0 + M_{01}$...式(3)

[0171] $V_1 = R_{01}V_0$...式(4)

[0172] 这里, P_0 和 V_0 分别是以磁场产生装置7为基准的坐标系即第1坐标系($X_0Y_0Z_0$)中的位置和方向矢量。 R_{01} 是下式(5)所示的旋转矩阵, M_{01} 是下式(6)所示的平移矩阵。

[0173] [式5]

$$[0174] \quad R_{01} = \begin{pmatrix} r_{10} & r_{11} & r_{12} \\ r_{20} & r_{21} & r_{22} \\ r_{30} & r_{31} & r_{32} \end{pmatrix} \quad \dots \text{式(5)}$$

[0175] [式6]

$$[0176] \quad M_{01} = \begin{pmatrix} m_{x01} \\ m_{y01} \\ m_{z01} \end{pmatrix} \quad \dots \text{式(6)}$$

[0177] 由此,如下式(7)所示,第1坐标系($X_0Y_0Z_0$)上的点(x_0, y_0, z_0)被转换为中间坐标系

($X_1Y_1Z_1$)上的点(x_1, y_1, z_1)。

[0178] [式7]

$$[0179] \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} r_{00} & r_{01} & r_{02} \\ r_{10} & r_{11} & r_{12} \\ r_{20} & r_{21} & r_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_0 \\ y_0 \\ z_0 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} m_{x01} \\ m_{y01} \\ m_{z01} \end{bmatrix} \quad \dots \text{式(7)}$$

[0180] 当设检测到内窥镜的前端部2d插入到膀胱B内时的位置方向检测部25的位置和方向的矢量为 P'_0, V'_0 时,通过下式(8)求出平移矩阵(並進行列) M_{01} 。

$$[0181] M_{01} = -P'_0 \dots \text{式(8)}$$

[0182] 并且,以满足以下方式求出旋转矩阵 R_{01} 。图19是用于说明投影到中间坐标系($X_1Y_1Z_1$)上的方向矢量的图。旋转矩阵 R_{01} 要满足的条件为 Z_1 与重力方向平行,以及将 V'_0 投影到与 Z_1 垂直的 X_1Y_1 平面上,并设该投影的矢量方向为 Y_1 、与 Y_1Z_1 平面垂直的矢量为 X_1 。

[0183] 在S6中,进而,根据下式(9)和式(10),中间坐标系($X_1Y_1Z_1$)的位置和方向矢量被转换为以3D膀胱模型M1的中心为基准的第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)中的位置和方向矢量。图20是用于说明中间坐标系($X_1Y_1Z_1$)和第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)的关系的图。

$$[0184] P_2 = R_{12}P_1 + M_{02} \dots \text{式(9)}$$

$$[0185] V_2 = R_{12}V_1 \dots \text{式(10)}$$

[0186] 这里, P_1 和 V_1 分别是中间坐标系($X_1Y_1Z_1$)中的位置和方向矢量, P_2 和 V_2 分别是第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)中的位置和方向矢量。 V_2 是第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)中的内窥镜图像的中心的像素的方向矢量。 R_{12} 是下式(11)所示的旋转矩阵, M_{02} 是下式(12)所示的平移矩阵。

[0187] [式11]

$$[0188] R_{12} = \begin{bmatrix} r'_{00} & r'_{01} & r'_{02} \\ r'_{10} & r'_{11} & r'_{12} \\ r'_{20} & r'_{21} & r'_{22} \end{bmatrix} \quad \dots \text{式(11)}$$

[0189] [式12]

$$[0190] M_{02} = \begin{bmatrix} m_{x12} \\ m_{y12} \\ m_{z12} \end{bmatrix} \quad \dots \text{式(12)}$$

[0191] 由此,如下式(13)所示,中间坐标系($X_1Y_1Z_1$)上的点(x_1, y_1, z_1)被转换为第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)上的点(x_2, y_2, z_2)。

[0192] [式13]

$$[0193] \begin{bmatrix} x_2 \\ y_2 \\ z_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} r'_{00} & r'_{01} & r'_{02} \\ r'_{10} & r'_{11} & r'_{12} \\ r'_{20} & r'_{21} & r'_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ y_1 \\ z_1 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} m_{x12} \\ m_{y12} \\ m_{z12} \end{bmatrix} \quad \dots \text{式(13)}$$

[0194] 在使 $X_1Y_1Z_1$ 坐标系在 Y_1 轴方向上移动 R_2 的情况下,平移 M_{12} 和旋转 R_{12} 分别成为式(14)和式(15)。

[0195] [式14]

$$[0196] M_{12} = \begin{bmatrix} m_{x12} \\ m_{y12} \\ m_{z12} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ -R_2 \\ 0 \end{bmatrix} \quad \dots \text{式(14)}$$

[0197] [式15]

$$[0198] \quad R_{12} = \begin{bmatrix} r_{10} & r_{11} & r_{12} \\ r_{20} & r_{21} & r_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \quad \cdots \text{式(15)}$$

[0199] 如上所述,通过式(7)和式(13),磁场产生装置7的第1坐标系($X_0Y_0Z_0$)的位置 P_0 被转换为以3D模型的中心为基准的第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)的位置 P_2 ,根据下式(16),第1坐标系($X_0Y_0Z_0$)中的方向 V_0 被转换为第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)的方向 V_2 。

$$[0200] \quad V_2 = R_{12}R_{01}V_0 \quad \cdots \text{式(16)}$$

[0201] 并且,在S7的内窥镜图像的粘贴处理中,在第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)中,对在3D膀胱模型M1的内表面上粘贴内窥镜图像的情况下的坐标的计算进行说明。

[0202] 3D模型M1将膀胱B的形状假设为半径 R_2 的球体。内窥镜图像粘贴在该球体的内表面上。图21是用于在第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)中说明球体的内表面上的坐标的图。图22是用于根据前端部2d的位置和方向矢量说明第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)中的位置 P_2 和方向 V_2 的图。

[0203] 当决定了前端部2d的第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)中的位置 P_2 和方向 V_2 后,求出所得到的内窥镜图像的球体的内表面上的坐标。因此,计算满足下式(17)和式(18)的系数 k ,求出第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)中的坐标 P_{21} 。

$$[0204] \quad P_{21} = P_2 + kV_2 \quad \cdots \text{式(17)}$$

$$[0205] \quad |P_{21}| = R_2 \quad \cdots \text{式(18)}$$

[0206] 内窥镜图像被投影到所求出的坐标 P_{21} 的位置并进行粘贴。

[0207] 接着,第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)中的位置被投影到2D模型的坐标系上。首先,在膀胱B的腹侧的半球的情况下($0 \leq Z_2$),二维膀胱模型左右反转,所以, u 方向的值如下式(19)所示, v 方向的值如下式(20)所示。

$$[0208] \quad u = -x_{21} \quad \cdots \text{式(19)}$$

$$[0209] \quad v = y_{21} + R_2 \quad \cdots \text{式(20)}$$

[0210] 并且,在膀胱B的后背侧的半球的情况下($Z_2 < 0$),二维膀胱模型左右反转,所以, u 方向的值如下式(21)所示, v 方向的值如下式(22)所示。

$$[0211] \quad u = -x_{21} \quad \cdots \text{式(21)}$$

$$[0212] \quad v = -y_{21} - R_2 \quad \cdots \text{式(22)}$$

[0213] 图23是用于说明二维坐标系(U, V)中的坐标关系的图。

[0214] 如上所述,方向矢量 V_2 是第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)中的内窥镜图像的图像中心的像素的方向矢量。由此,针对内窥镜图像中的图像中心的像素以外的像素求出各像素的方向矢量,通过反复进行上述式(17)~式(22)的转换运算,能够将内窥镜图像的整体粘贴在第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)的球体的内表面上。

[0215] 图24是用于说明对内窥镜图像的整体进行扫描并在第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)的球体的内表面上粘贴各像素的情况的图。如虚线所示,在规定的方向上扫描内窥镜图像EI的各像素,并且在第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)的球体的内表面上粘贴各像素。在图24中, V_2' 表示内窥镜图像EI的各像素的粘贴矢量, P_{21}' 表示第2坐标系($X_2Y_2Z_2$)的球体的内表面的粘贴矢量。

[0216] 如上所述,根据本实施方式,对膀胱B内进行检查的部分的内窥镜图像重叠在2D模型图像31a上,并且按压了释放按钮13时的内窥镜图像在2D模型图像31a上重叠显示在最前

面,所以,检查者能够简单地确认在膀胱B内确认的区域,能够清楚看到病变部或关注部位的图像。

[0217] 另外,在2D模型图像31a上粘贴内窥镜图像的情况下,也可以仅粘贴按压了释放按钮13时的内窥镜图像。

[0218] 图25是示出监视器6的画面上显示的图像的另一个例子的图。在2D模型图像显示部31中,仅按压了释放按钮13时的内窥镜图像粘贴在2D模型图像31a上。检查者也可以将图25的2D模型图像显示部31的图像作为患者的病历的数据记录在存储器22的非易失性存储器部中,还可以进行打印并粘贴在病历上。

[0219] 在上述例子中,由于磁传感器12是6轴传感器,所以,以使粘贴在2D模型图像上的多个内窥镜图像的上下左右方向一致的方式进行粘贴。但是,磁传感器12也可以是5轴传感器。

[0220] 图26是示出使用了5轴传感器的情况下的监视器6的画面上显示的图像的例子的图。图27是示出使用了5轴传感器的情况下的仅按压了释放按钮13时的内窥镜图像粘贴在2D模型图像31a上的图像的例子的图。图26对应于图17,图27对应于图25。

[0221] 在磁传感器12为5轴传感器时,无法检测插入部2b的绕轴的转动角度,但是,如图26和图27所示,各内窥镜图像31b以与插入部2b的绕轴转动无关的规定的角度粘贴在2D模型图像31a上。

[0222] 即使使用5轴传感器,也能够得到与上述实施方式相同的效果。

[0223] 进而,在上述例子中,通常光观察模式中的内窥镜图像粘贴在脏器模型图像上,但是,也可以将特殊光观察模式中的内窥镜图像粘贴在脏器模型图像上。

[0224] 该情况下,在上述图17、图25~图27中,内窥镜图像31b不是通常光的内窥镜图像,而是特殊光(这里为窄带光)的内窥镜图像。

[0225] 并且,也可以显示2个脏器模型图像,在一方上粘贴通常光的内窥镜图像,在另一方上粘贴特殊光的内窥镜图像。

[0226] 图28是示出对应于2个观察模式显示2个脏器模型的图像的情况下的显示画面的例子的图。

[0227] 在图28中,对与图17、图25~图27中相同的结构要素标注相同标号并省略说明。另外,图28示出使用了6轴传感器的情况下的例子。

[0228] 在图28中,除了通常光的内窥镜图像的脏器模型图像以外,在画面上追加用于粘贴特殊光的内窥镜图像的2D模型图像显示部34。

[0229] 在2D模型图像显示部34中显示2D模型图像34a、以及通过S7和S9的处理粘贴在2D模型图像34a上的特殊光的内窥镜图像34b。

[0230] 由于在2D模型图像显示部31中显示通常光的内窥镜图像,在2D模型图像显示部34中显示窄带光的内窥镜图像,所以,检查者能够对双方进行比较来进行检查等,并且,在此后的检查中,如果在病历中添加双方的图像,则检查者能够更加详细地得知上次检查中的脏器的状态。

[0231] 由此,在构成图像生成部的S7中,设定多个模型图像,并且,在根据照明部即光源装置4的照明光的种类而设定的多个模型上粘贴与照明光的种类对应的内窥镜图像。

[0232] 另外,与通常光的内窥镜图像相比,窄带光的内窥镜图像示出更加细致的粘膜表

面内部的纹理,所以,也可以在2D模型图像显示部31的2D模型图像31a上,在最前面粘贴按压了释放按钮时的窄带光的内窥镜图像,生成在1个2D模型图像显示部上粘贴通常光的内窥镜图像和窄带光的内窥镜图像双方的图像。

[0233] 进而,观察内窥镜图像的检查者通过监视器6中显示的内窥镜图像的变化而得知前端部2d进入膀胱内,所以,检查者通过在前端部2d进入膀胱B内时在操作部2a或处理器5的操作面板中进行规定的操作,也可以记录基准的位置和方向。即,也可以根据检查者进行规定的操作输入,进行物镜光学窗11a的位置和方向以及脏器模型图像的坐标系的位置对齐。

[0234] 并且,检查者在体腔外指定从尿道进入膀胱的位置,设定包含该位置的平面(与以膀胱B的入口为基准的坐标系 $(X_1Y_1Z_1)$ 的 Y_1 方向垂直的平面)。也可以记录将内窥镜插入到尿道中并穿过该平面时的位置和朝向作为基准的位置和方向。即,也可以根据相对于预先设定的基准平面的位置信息,进行物镜光学窗11a的位置和方向以及脏器模型图像的坐标系的位置对齐。

[0235] 如上所述,根据上述本实施方式的内窥镜系统,能够实现如下的内窥镜系统和内窥镜图像处理方法:检查者容易得知内窥镜图像的检查对象脏器中的位置,并且,在对象脏器的脏器模型图像上粘贴清楚的内窥镜图像。

[0236] 进而,根据上述本实施方式的内窥镜系统,能够容易地确认膀胱B内的病变部的位置和正在观察的区域,所以,能够防止病变部的遗漏,能够降低再检查率,并且能够降低针对病历的记载错误。

[0237] 另外,在上述实施方式中,由摄像元件11进行摄像而得到的内窥镜图像临时存储在存储器22中,在将该记录的内窥镜图像粘贴在模型图像上时,仅选择清楚的图像,但是,在将由摄像元件11进行摄像而得到的内窥镜图像存储在存储器22中时,也可以仅选择清楚的图像。

[0238] 即,在S7的记录处理之前进行S22中的判定,在S7的记录处理中,将判定为可粘贴图像的被检体内图像和根据位置信息取得部取得的位置信息关联起来记录在存储器22中,然后,执行基于S24的图像粘贴处理。

[0239] 例如,在存储从摄像元件11得到的内窥镜图像的记录处理(S7)中,执行S22中执行的基于图10~图13的处理的判定处理。该情况下,记录处理中执行的S22的处理构成根据由摄像元件11取得的被检体内图像的图像信息或位置信息判定在记录处理中是否进行记录的判定部。

[0240] 这样,即使在记录处理中执行仅选择清楚的图像的处理,也能够得到与上述实施方式相同的效果,进而,由于存储器22中存储的内窥镜图像的数量减少,所以,还具有存储器22的存储容量较小即可的效果。

[0241] 进而,也可以在S7的记录处理中执行选择清楚的内窥镜图像的各种处理的一部分,在图像粘贴处理中执行其余的处理。例如,在S7的记录处理中执行基于图像处理的判定处理,在S8的图像粘贴处理中执行基于位置方向信息的判定处理以及基于与膀胱壁面之间的距离和视线方向的判定处理。

[0242] 进而,在上述实施方式中,内窥镜图像粘贴在二维脏器模型图像上,但是,也可以粘贴在3D图像即三维脏器模型的图像上。即,模型图像不仅可以是2D图像,还可以是3D图

像。

[0243] 进而,在上述实施方式中,将膀胱内的内窥镜图像粘贴在膀胱的2D模型图像上,但是,上述实施方式的内窥镜系统也可以应用于膀胱以外的其他脏器、例如胃、子宫。

[0244] 在胃的情况下从食道进入胃时,在肺的情况下在气管下方最初分支为左右支气管时,在子宫的情况下从子宫颈部进入子宫内时等,能够根据图像的变化来决定基准信息,能够粘贴在脏器模型图像上。

[0245] 并且,在上述实施方式中,内窥镜2是具备具有挠性的插入部的软性镜,但是,本发明也可以应用于硬性镜或扫描型内窥镜等其他类型的内窥镜,进而,还能够应用于插入部具有将入射到前端部的物镜光学窗的光引导到基端部的导光部件的内窥镜。

[0246] 进而,上述内窥镜系统用于记录或显示脏器内的内窥镜图像的位置,但是,也能够利用于随机活体组织检查中的活检位置的记录。

[0247] 本发明不限于上述实施方式,能够在不改变本发明主旨的范围内进行各种变更、改变等。

[0248] 本申请以2013年3月19日在日本申请的日本特愿2013-56907号为优先权主张的基础进行申请,上述公开内容被引用到本申请说明书、权利要求书中。

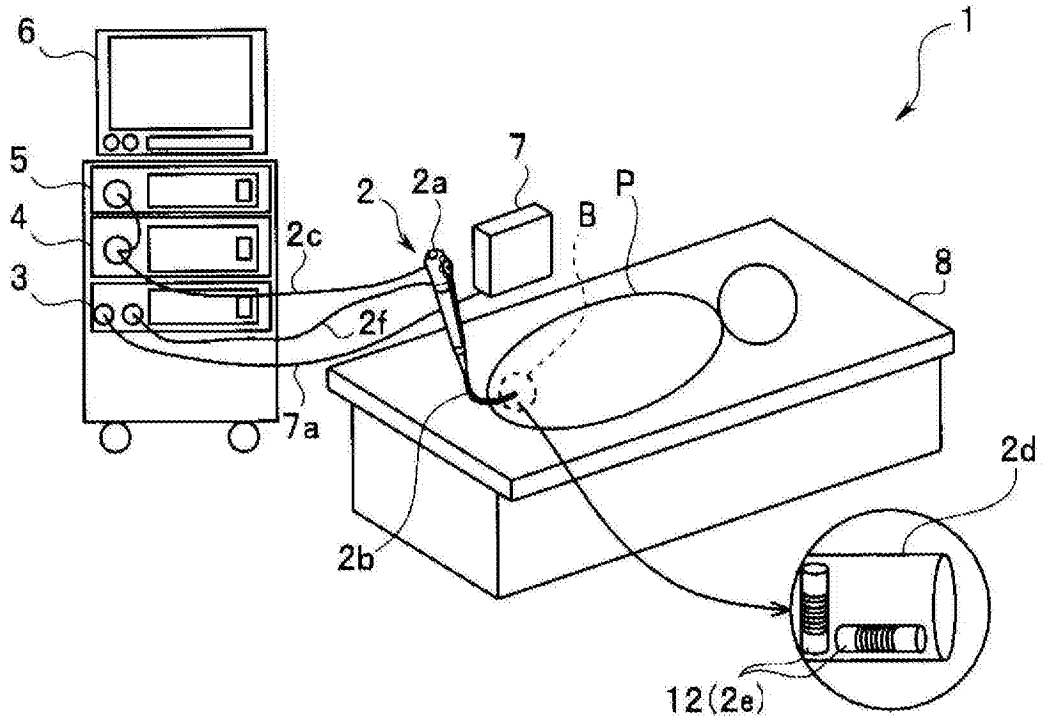


图1

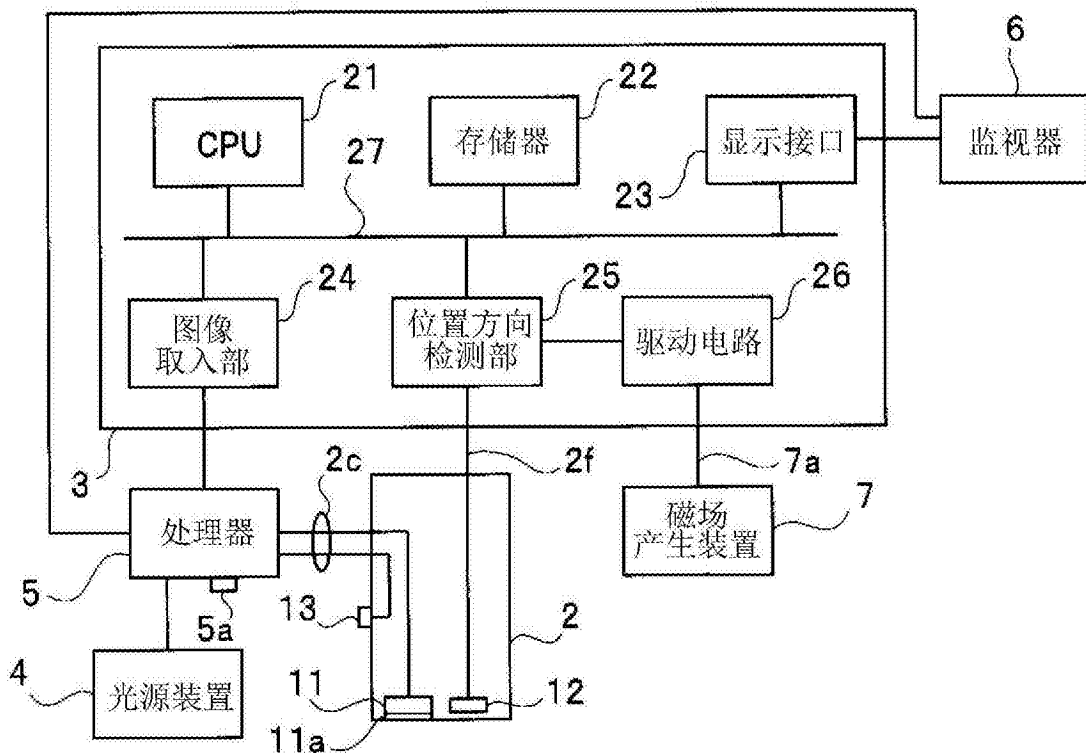


图2

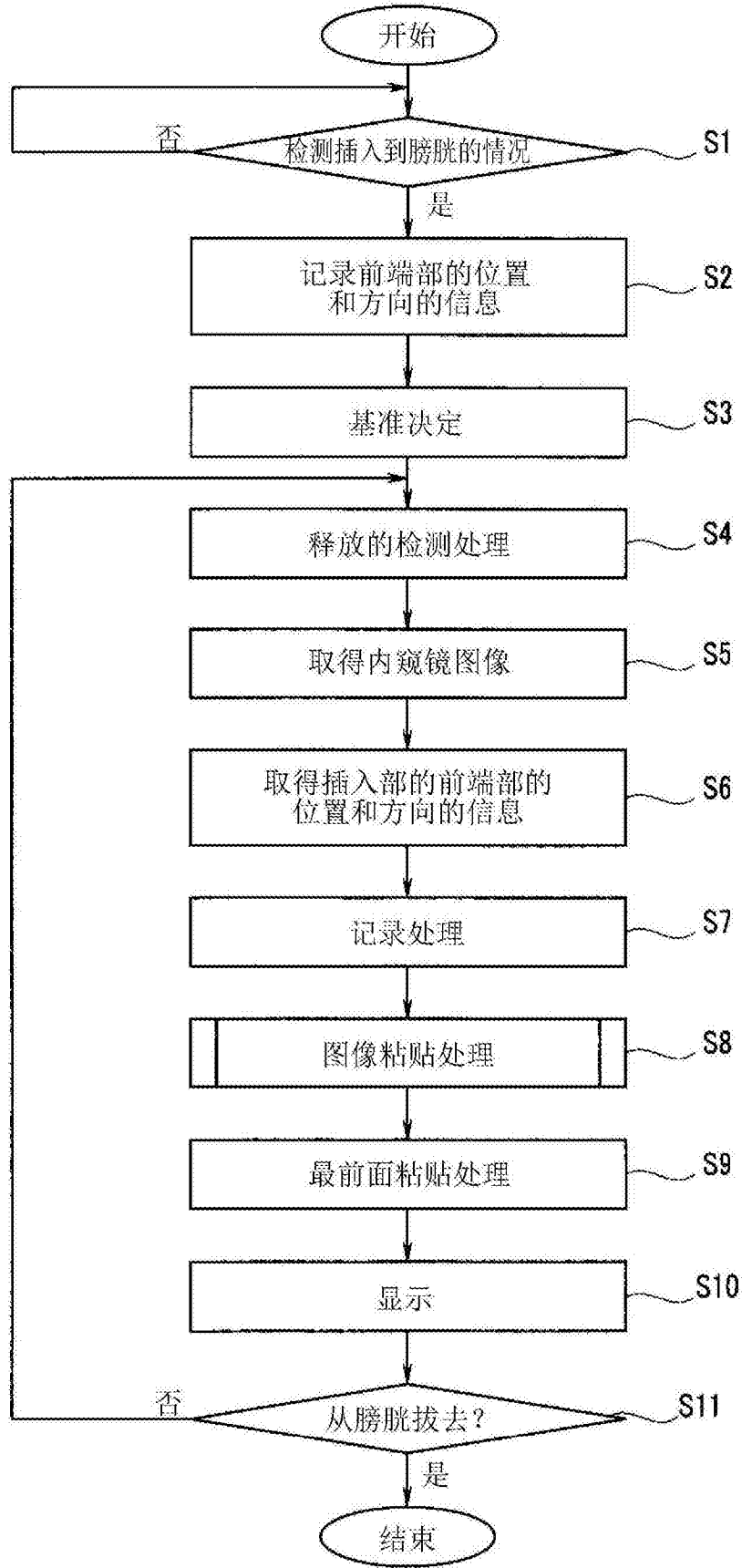


图3

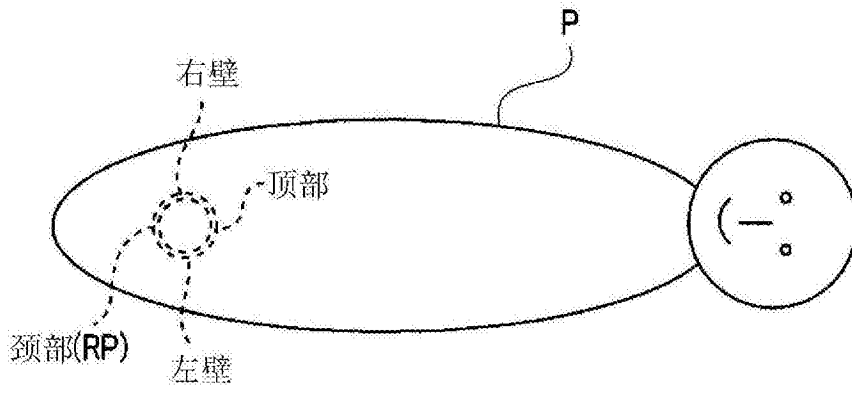


图4

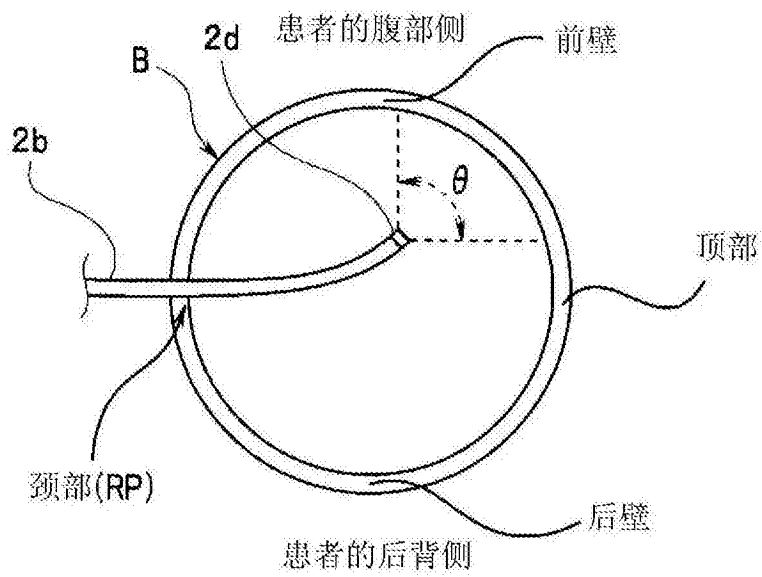


图5

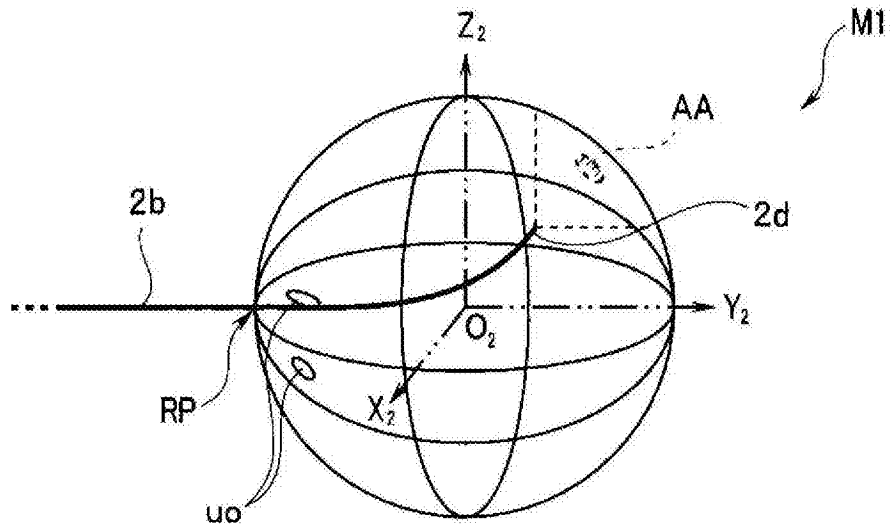


图6

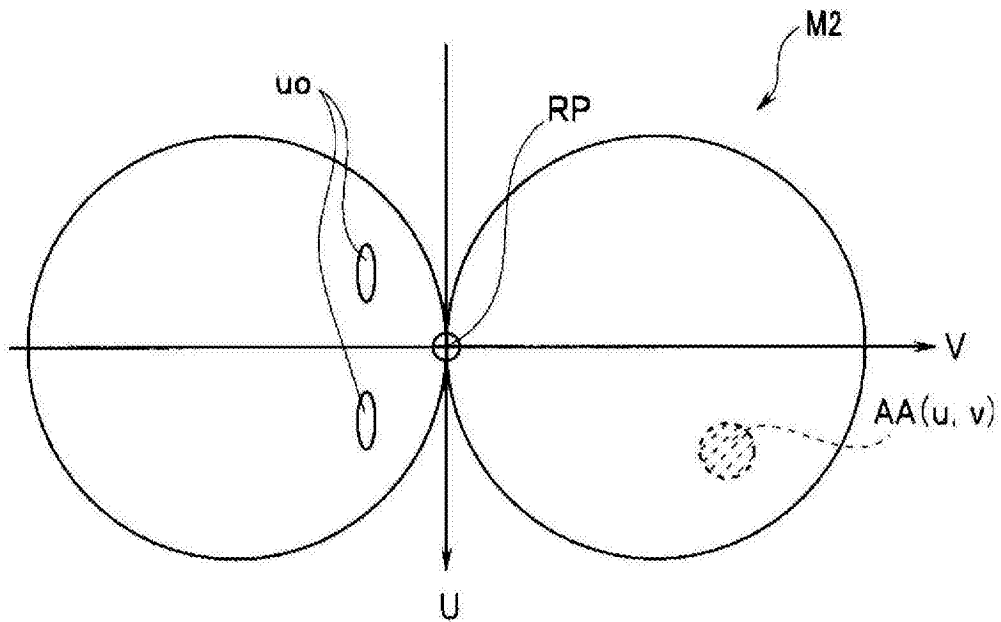


图7

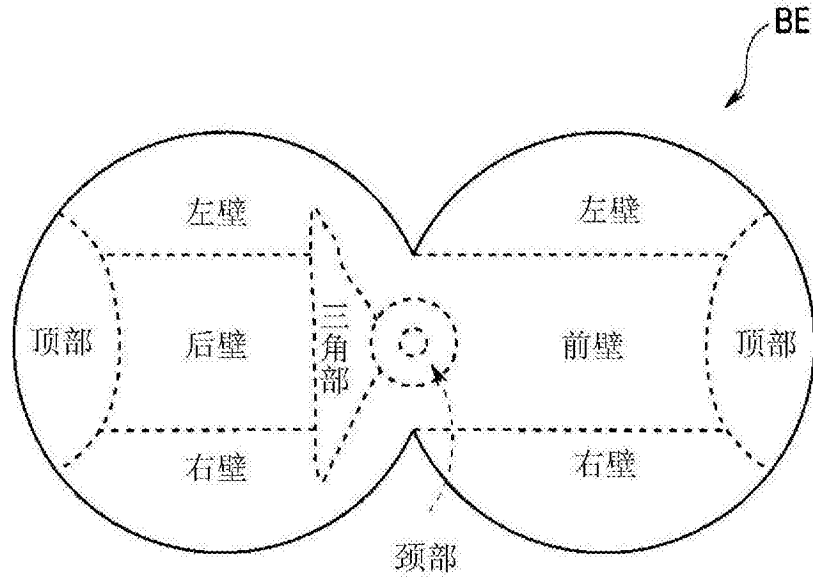


图8

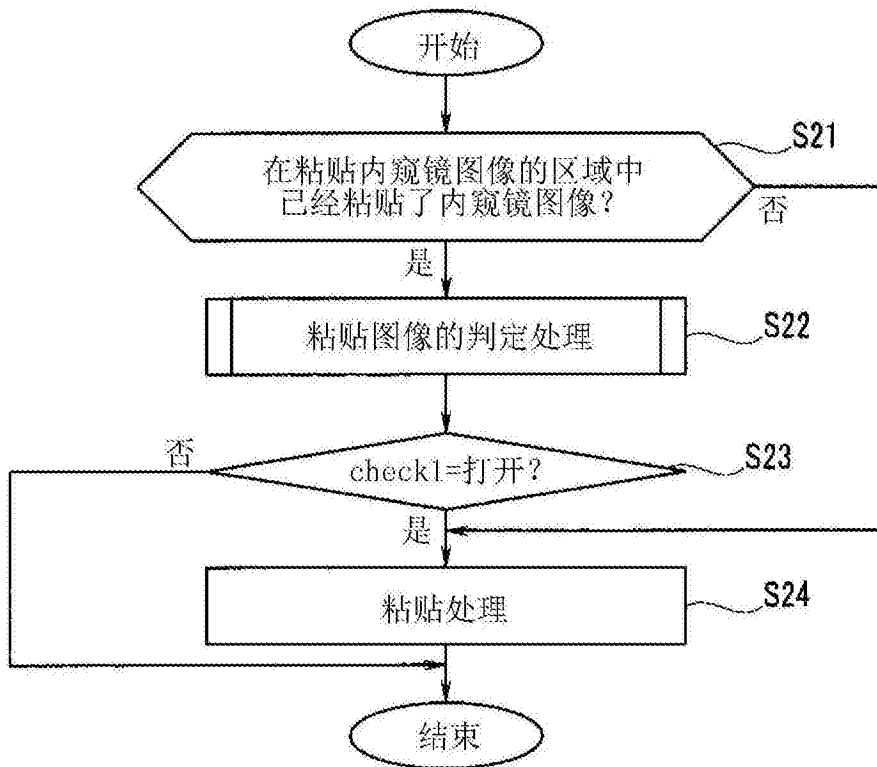


图9

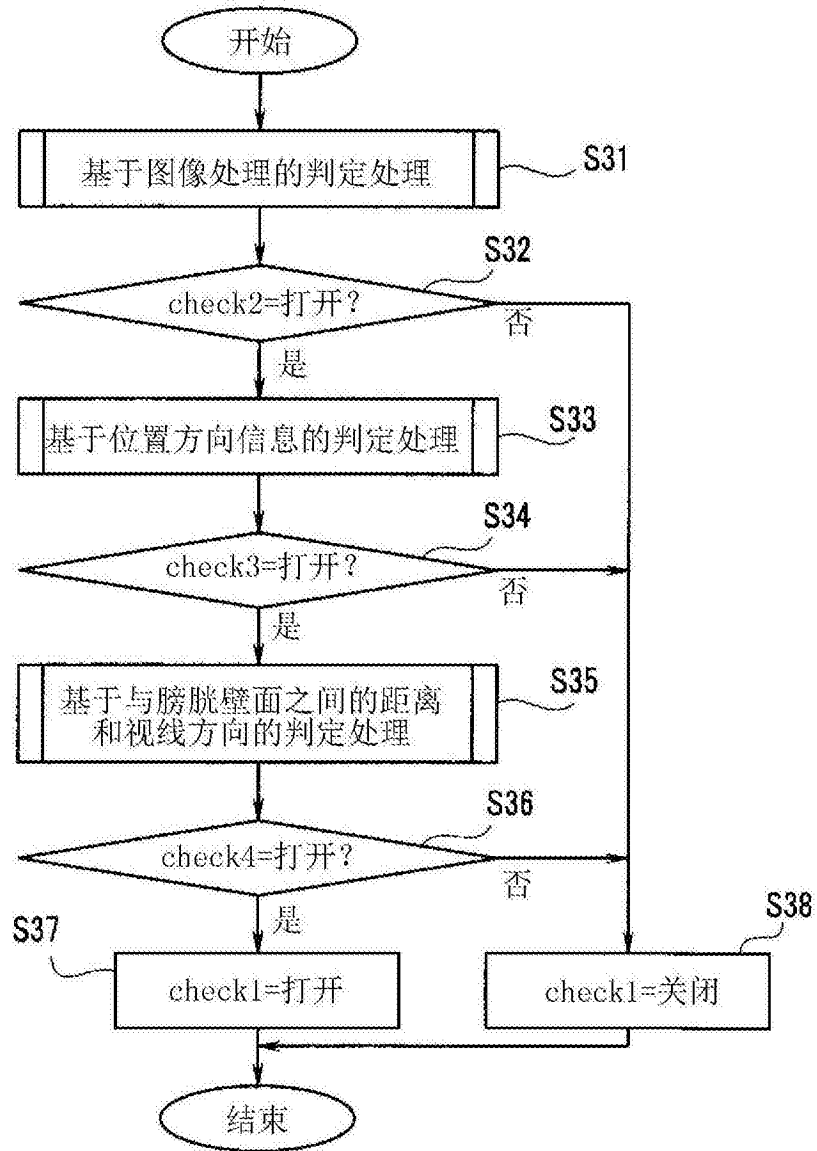


图10

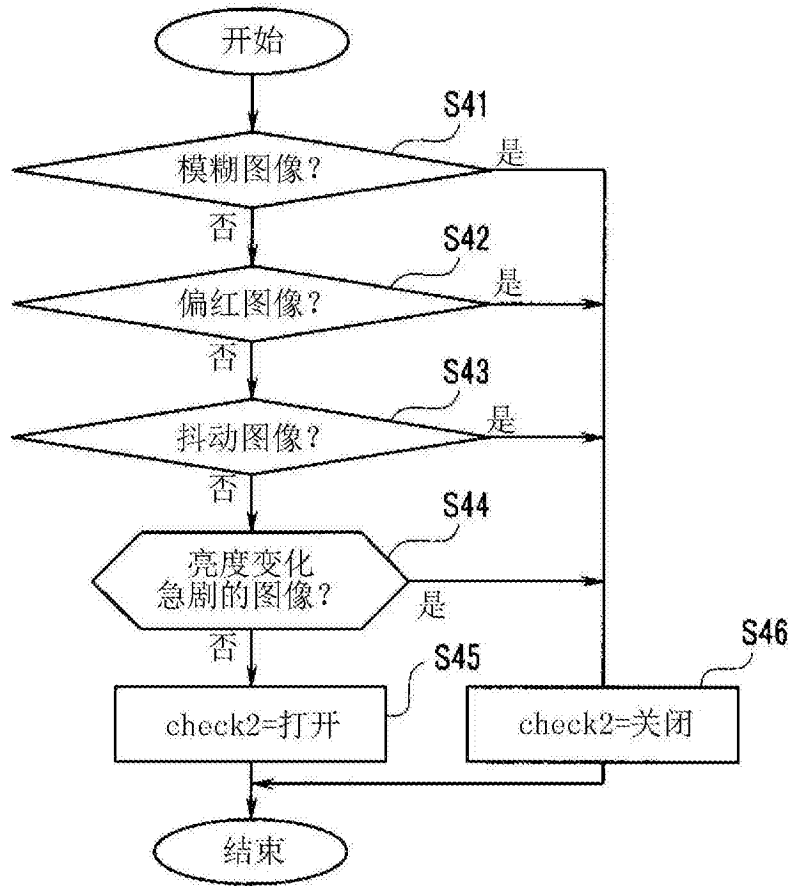


图11

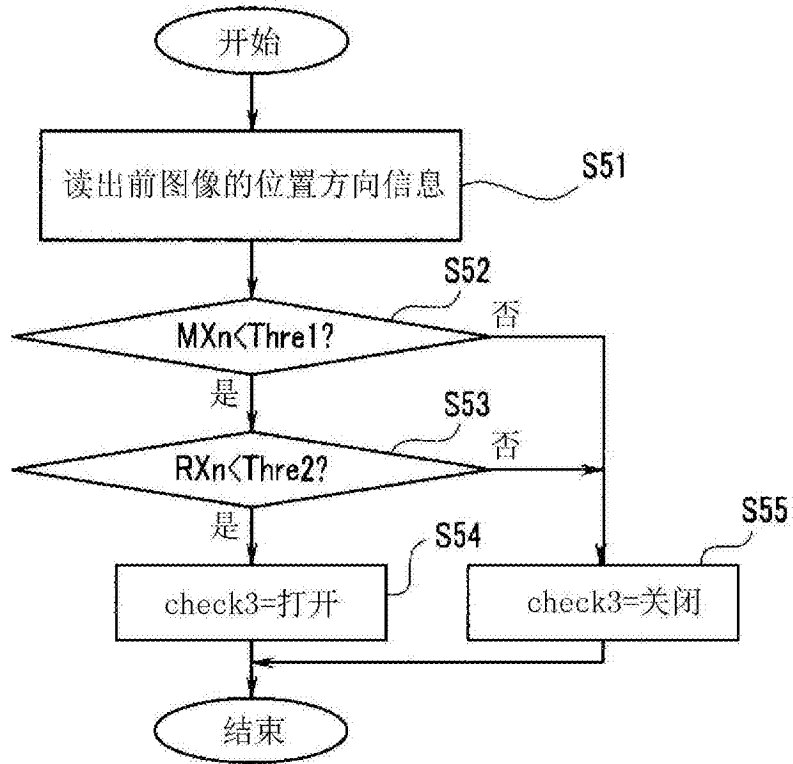


图12

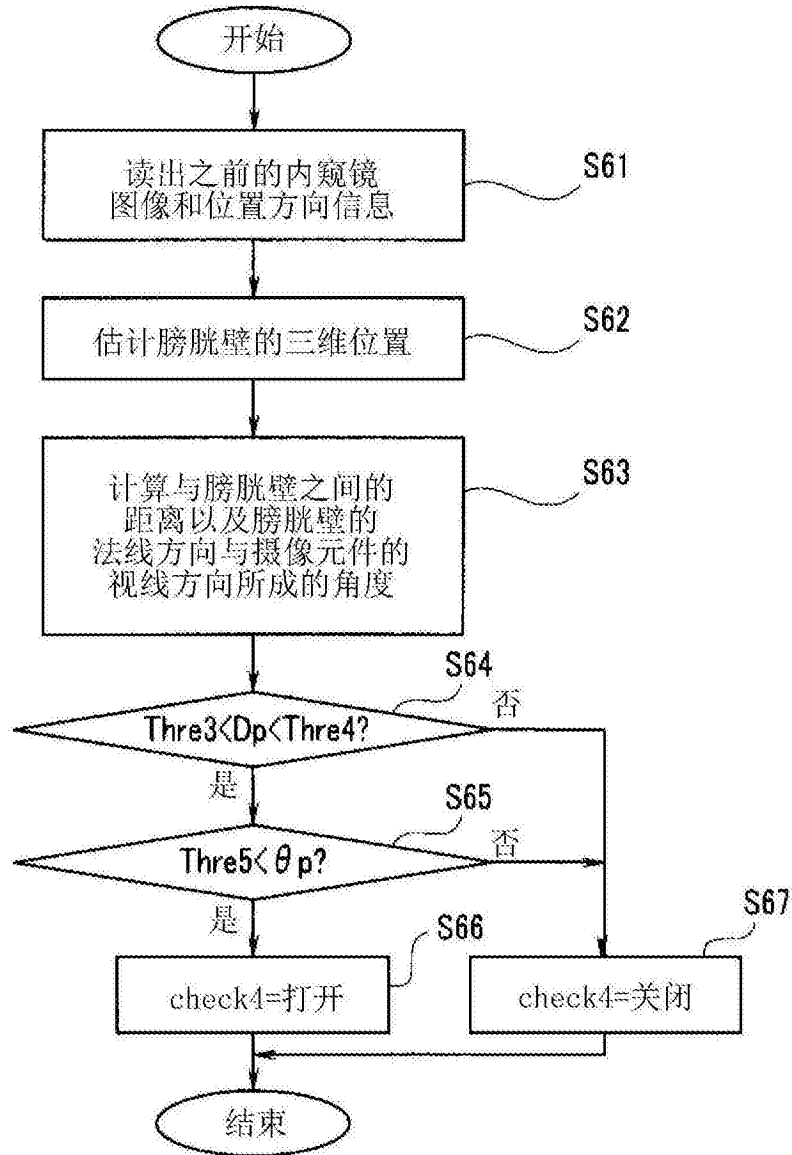


图13

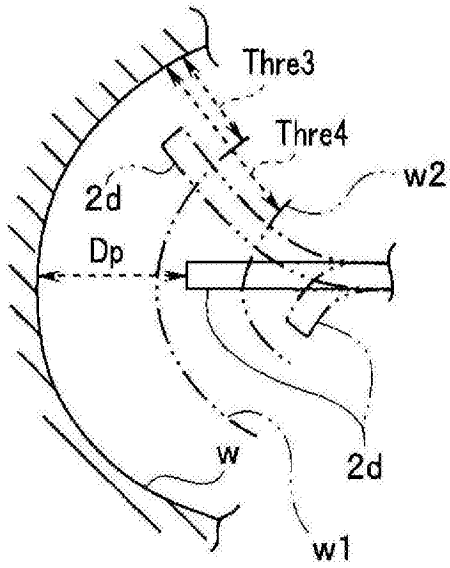


图14

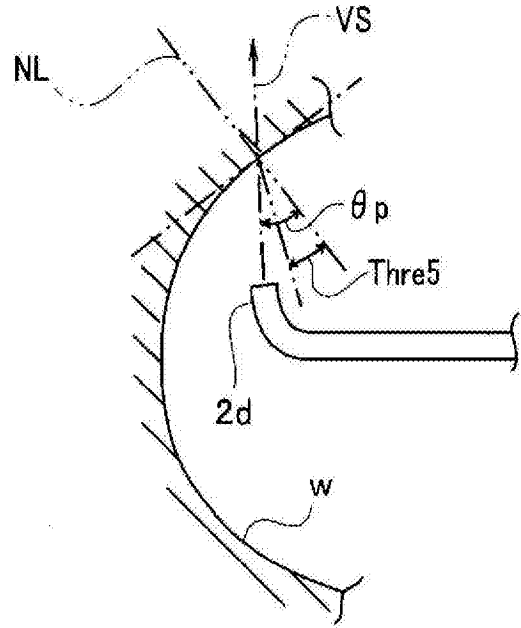


图15

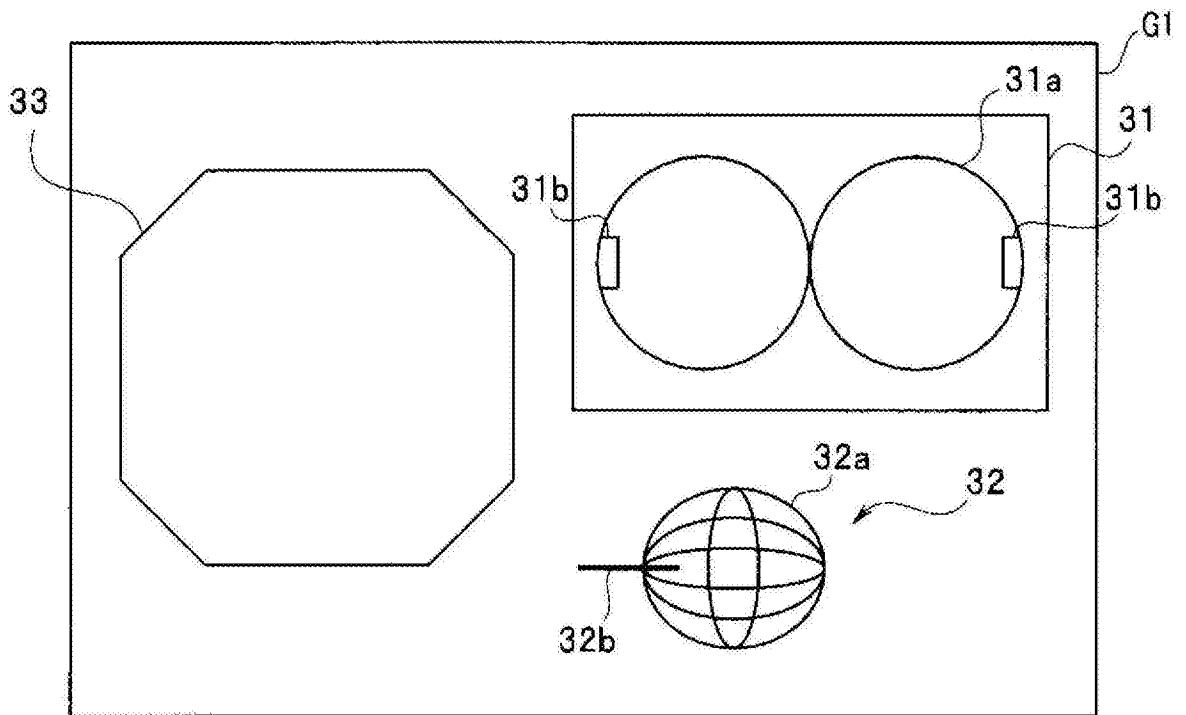


图16

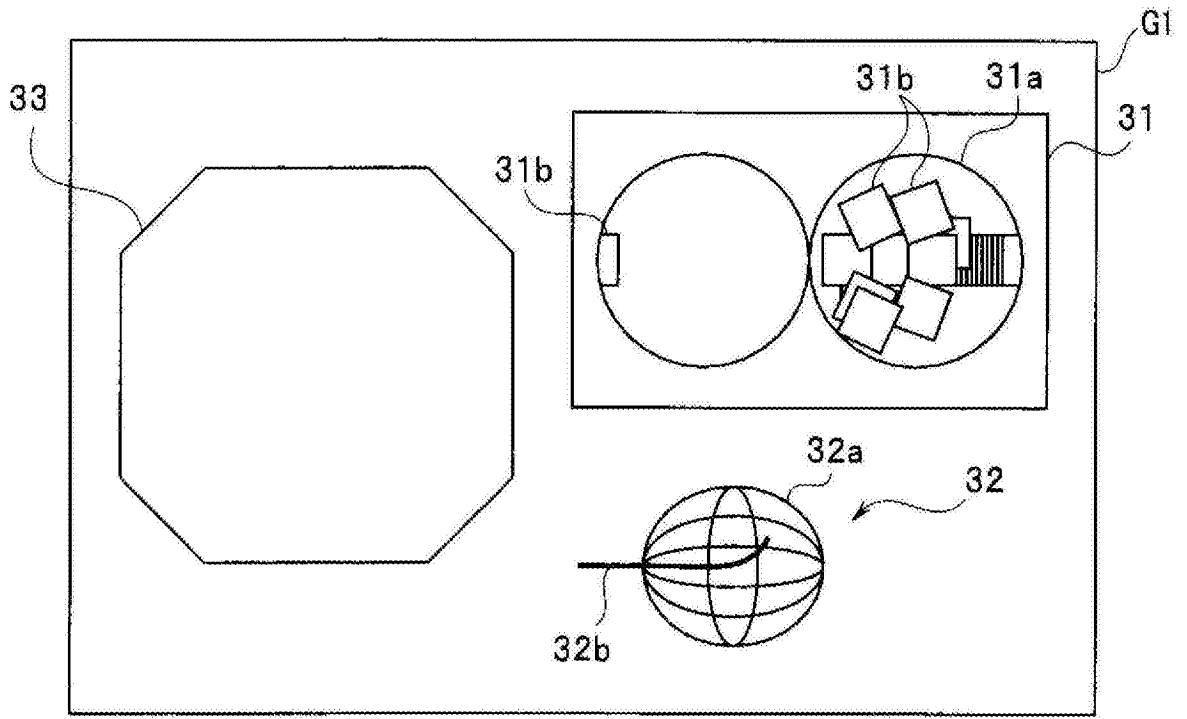


图17

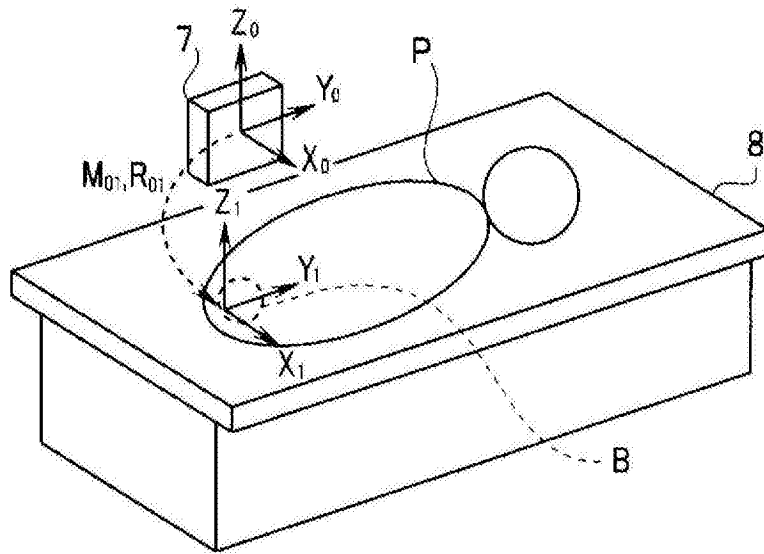


图18

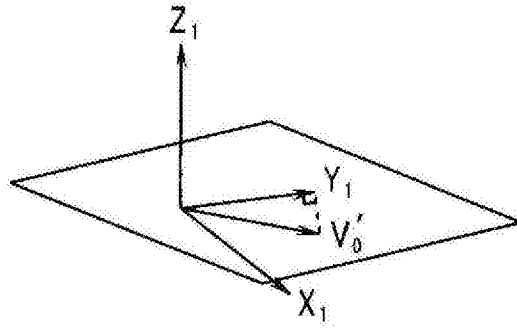


图19

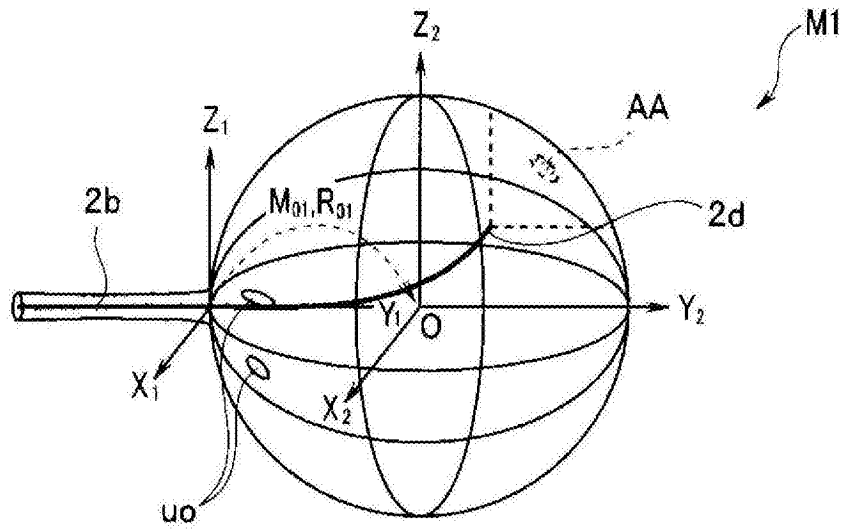


图20

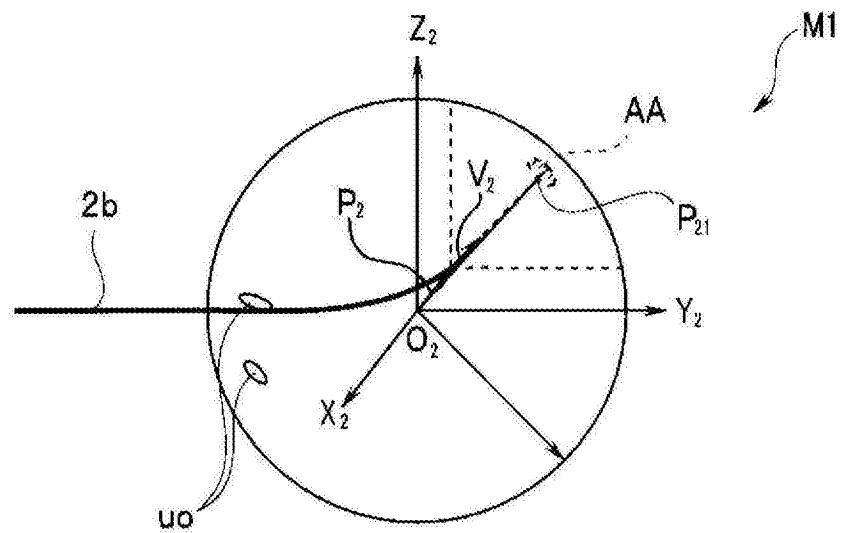


图21

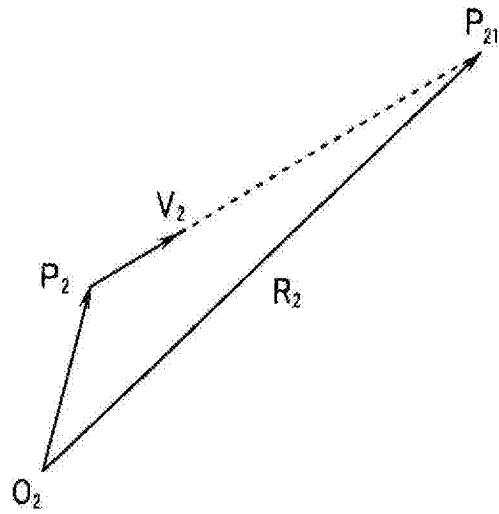


图22

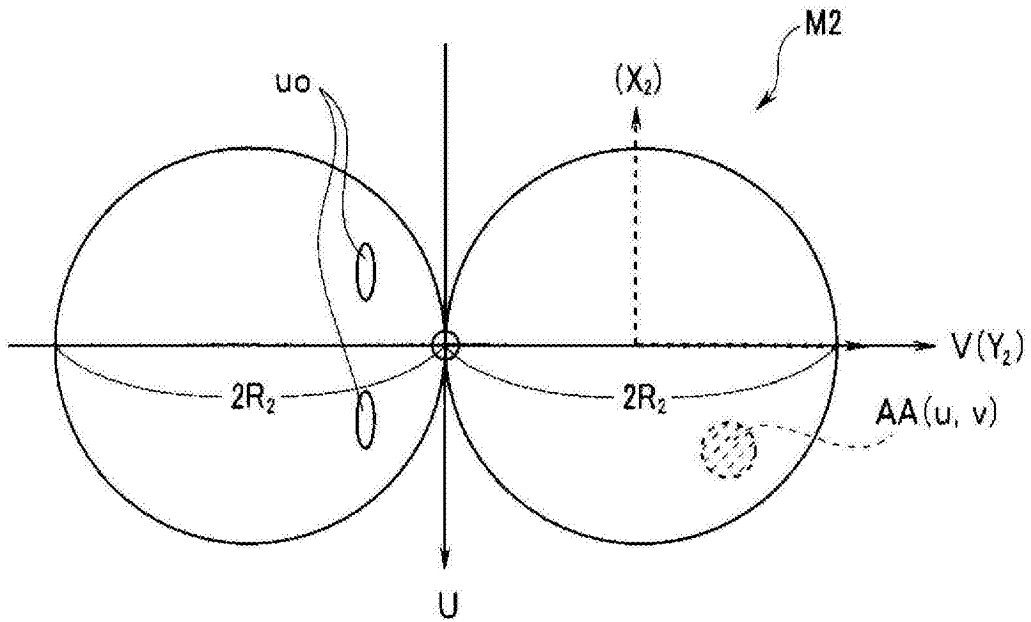


图23

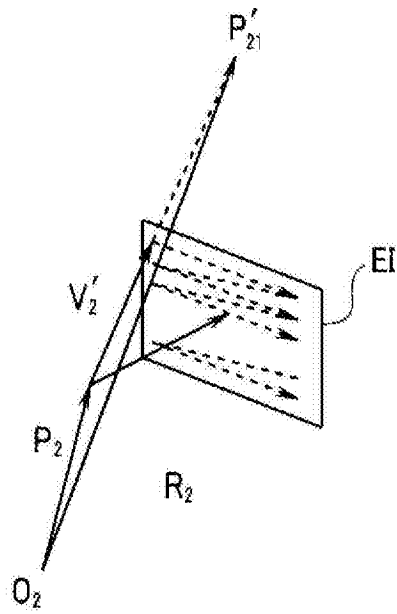


图24

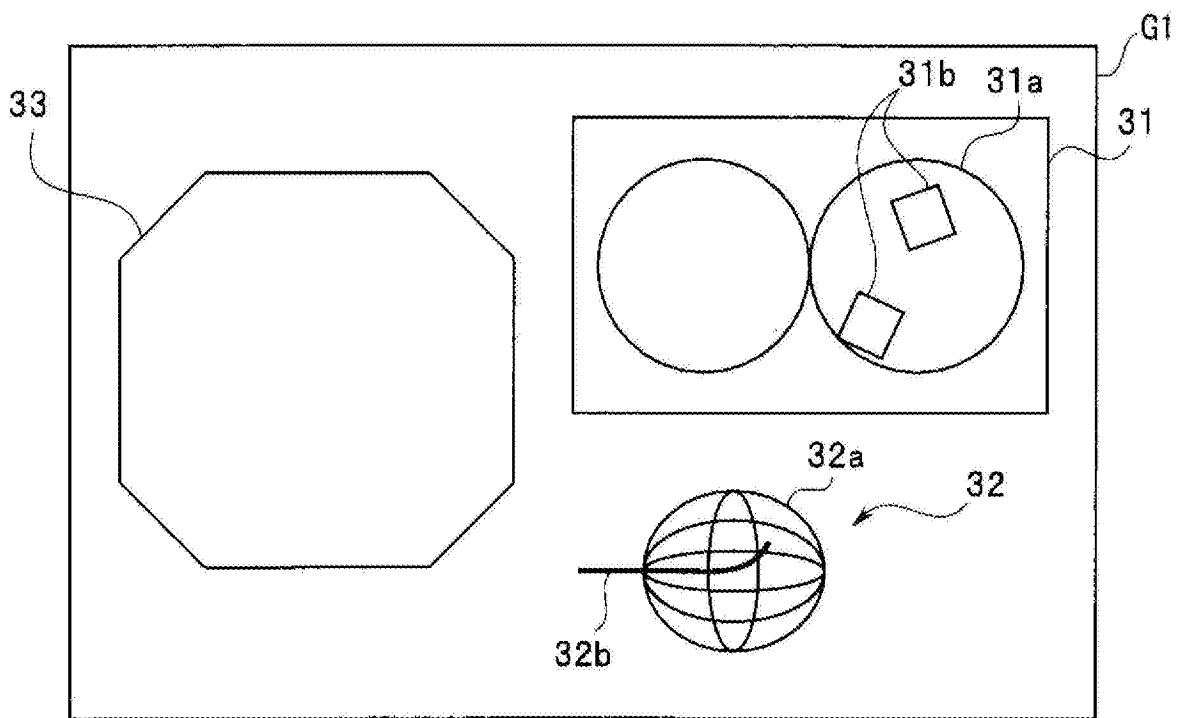


图25

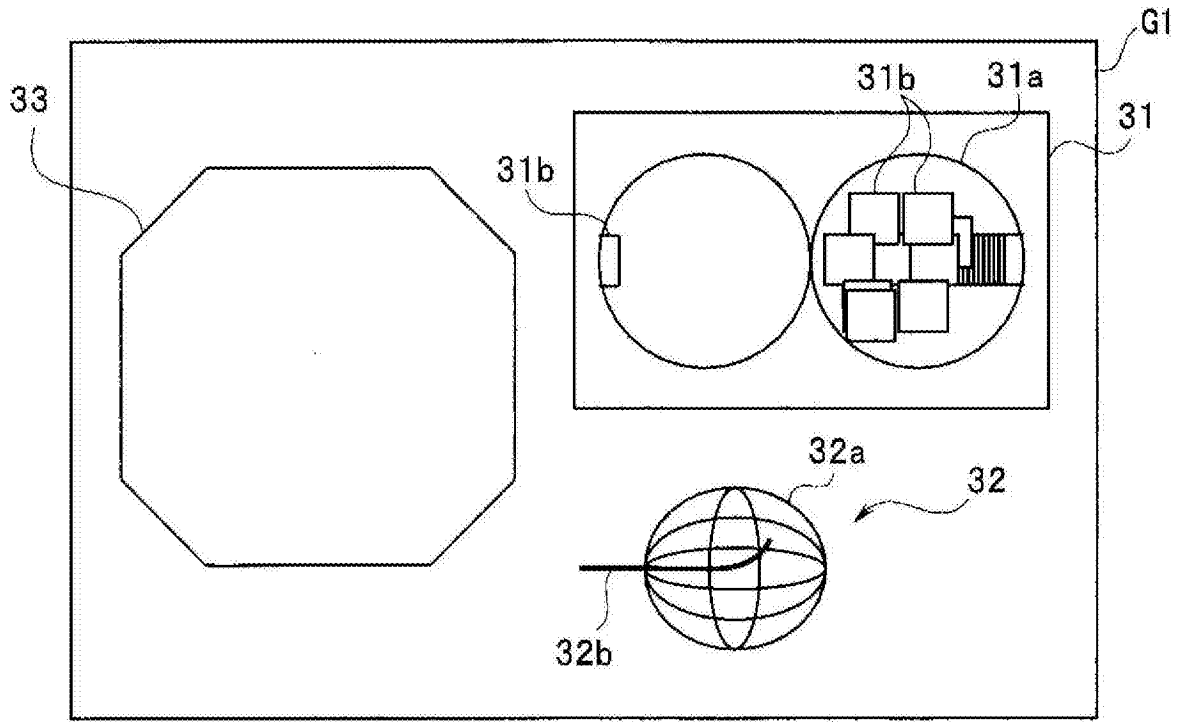


图26

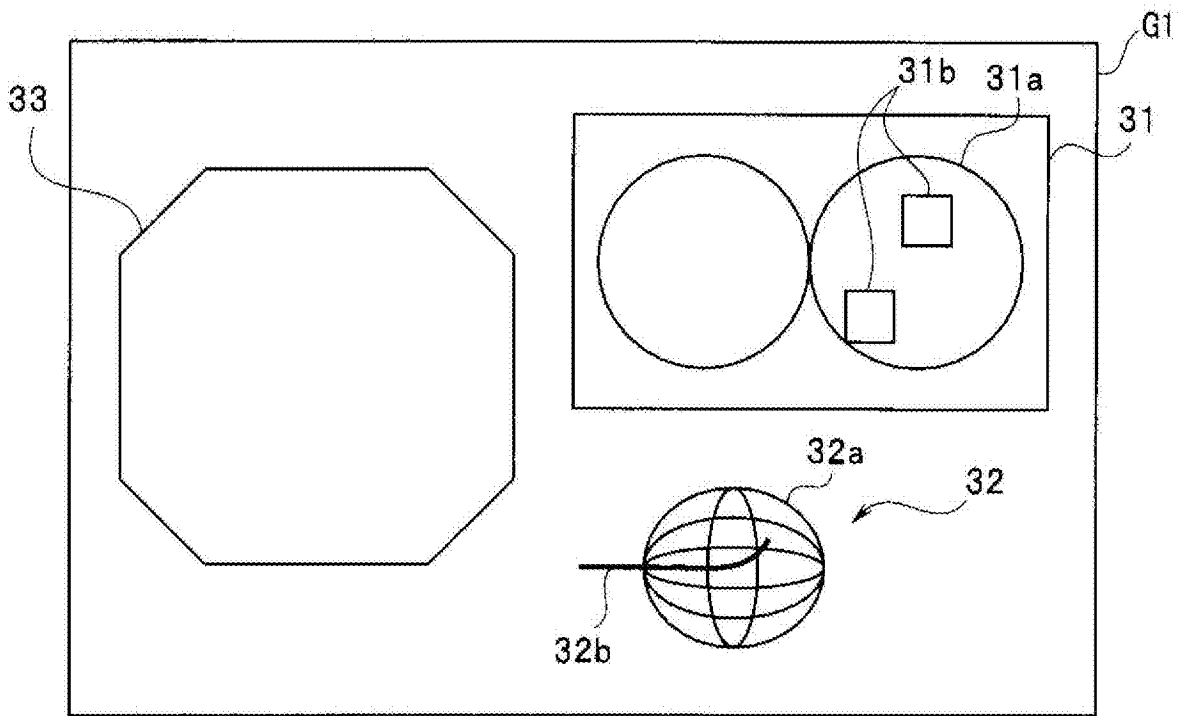


图27

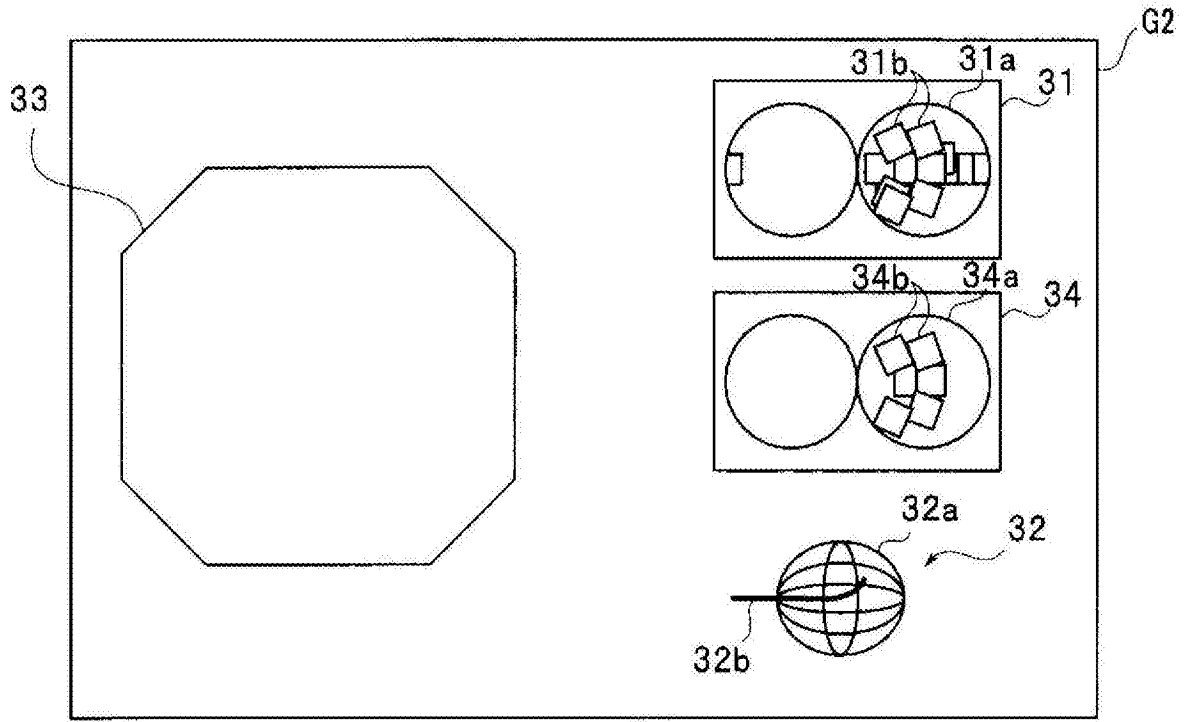


图28

专利名称(译)	内窥镜系统		
公开(公告)号	CN104918534B	公开(公告)日	2017-03-15
申请号	CN201480004508.7	申请日	2014-02-19
[标]申请(专利权)人(译)	奥林巴斯株式会社		
申请(专利权)人(译)	奥林巴斯株式会社		
当前申请(专利权)人(译)	奥林巴斯株式会社		
[标]发明人	南里美穗 长谷川润		
发明人	南里美穗 长谷川润		
IPC分类号	A61B1/04 A61B1/00 A61B1/307		
CPC分类号	A61B1/00096 A61B1/00009 A61B1/0005 A61B1/00064 A61B1/00193 A61B1/005 A61B1/0051 A61B1/04 A61B1/307 A61B2034/2051 G06T7/00 G06T2207/10068 G06T2207/30004 G06T2207/30168 H04N1/00183		
代理人(译)	李辉		
优先权	2013056907 2013-03-19 JP		
其他公开文献	CN104918534A		
外部链接	Espacenet SIPO		

摘要(译)

内窥镜系统(1)具有：插入部(2b)，其插入到被检体内；物镜光学窗(11a)，其设置在插入部(2)的前端侧，接收来自被检体的光；摄像元件(11)，其对被检体内进行摄像；以及位置方向检测部(25)，其取得物镜光学窗(11a)的位置信息。内窥镜系统(1)还具有：判定部，其根据由摄像元件(11)取得的被检体内图像的图像信息或位置信息，判定被检体图像是否是可粘贴图像；以及图像粘贴部，其将判定为可粘贴图像的图像粘贴在模型图像上。

