Real-time Tissue Elastography 技術の開発

三竹 毅[†],松村 剛[†],脇 康治^{††},村山直之^{††},山本佳子^{†††}
[†]株式会社日立メディコ 技術研究所 〒277-0804 千葉県柏市新十余二 2-1
^{††}株式会社日立メディコ US システム本部
^{†††}株式会社日立メディコ US マーケティング本部
(2006 年 3 月 13 日受理)

Development of Real-time Tissue Elastography

Tsuyoshi MITAKE[†], Takeshi MATSUMURA[†], Kouji WAKI^{††}, Naoyuki MURAYAMA^{††}, and Yoshiko YAMAMOTO^{†††}

 [†]Research & Development Center, Hitachi Medical Corporation
^{††}Ultrasound System Division, Hitachi Medical Corporation
^{†††}Ultrasound System Marketing Department, Hitachi Medical Corporation
2-1 Shintoyofuta, Kashiwa, Chiba 277-0804, Japan (Received March 13, 2006)

Abstract : As the first step in cancer examination, the method to detect the lesion by perceiving information of local area stiffness from body surface, in other word, the palpation is widely practiced. However, in case the lesion is too small or it is located too deep, the palpation is difficult, and also, its diagnosis largely depends on the experience and subjectivity of each examiner. The authors have been developing the tissue elasticity imaging technology utilizing ultrasound as a means to overcome the limitation of palpation and to make objectively apparent the information obtained through palpation.

This technology offers, as a new diagnostic information, the stiffness of tissue as the tissue characterization, and it is suggesting the possibility for even less experienced examiner to give discriminative diagnosis with high accuracy rate. The authors named this technology "Real-time Tissue Elastography" and have incorporated this technology as a function into a high-end diagnostic digital ultrasound system HITACHI EUB-8500, the first system realized in the world market. This paper reports on the background of this development and the image-visualization technology, leaving the details of its clinical usefulness to be described in other reports

Key words: Elasticity Imaging, Strain Imaging, Tissue Characterization, Breast Cancer, Prostate Cancer

要旨

癌検診のファーストステップとして、体表から硬さの 情報を知覚して病巣を検出する方法、つまり触診が広く施 行されているが、腫瘍が小さい場合や病巣が深在性の場合 には触知困難であり、またその診断は検者の経験、主観に 大きく依存する。われわれはこの触診の限界を克服し、触 診から得る情報を客観的に画像化する手法として、超音波 を用いた組織弾性イメージング技術を開発した。本技術に より組織性状としての組織の硬さが新たな診断情報として 提供され、経験の浅い検者でも高い正診率で鑑別診断を行 える可能性も示唆されてきている。われわれは本技術を Real-time Tissue Elastography と命名し、最上位機種のデジ タル超音波診断装置(HITACHI EUB-8500)の機能のひと つとして搭載し、世界に先駆けて製品化した。臨床的な有 用性の詳細は別の報告に譲ることとし、本報告ではその開 発の背景や映像化技術等に関して報告する。

1. はじめに

一般的に癌はその進行に伴って硬さが増し、この硬化 は早期の癌であっても既に始まっているといわれる。乳癌 の硬さの研究は筑波大学臨床医学系の植野映先生らにより 初めてなされ、それを活用した診断方法として Dynamic test が報告された¹⁾.乳癌や前立腺癌の硬さに関しての研



究は、その後 Krouskop らによって行われ、それぞれ図1、 図2に示されるように、正常組織と比較して硬さが増加 することが報告されている²⁾.図1、図2のグラフ縦軸は 弾性係数という指標で表現されているが、弾性係数値が大 きい言うことは硬いということを意味している.また、触 診も硬さに着目した診断法方法であり、体表などから病変 を触知する手法であるが、その大きさや位置により検出困 難なことがあり、また、検査者の手技や経験に依存する部 分も大きい.

また上記に加えて、組織の硬さは筋組織や脂肪など組織 の組成や構造に依存するため病変部位のみならずその周囲 の組織性状の変化も、より早期の診断に有効な情報と成り 得ると考えられる.このため、体内組織の硬さ分布が可視 化できれば、鑑別診断や早期診断に有益な情報が得られる ものと期待される.

一方,超音波診断装置は、非侵襲でリアルタイム画像の 表示が可能であり、また、軟部組織の描出に適しているな どの利点から、多くの臨床の場で利用されている.この超 音波の特色を生かして生体内の硬さの分布を可視化できれ ば、触診の限界を克服し、臨床の場に有効な情報の提供が 可能になるのではないかと考えた.

そこでわれわれは、従来の組織形態を捉える超音波断層 像(以下, B-mode 画像)とは異なる硬さ情報を補完的に 提供することにより、非触知性の腫瘍の検出や良悪性鑑別 への可能性が大きく躍進することを期待して、超音波を用 いて組織の弾性分布をリアルタイムで映像化する組織弾性 イメージング技術を開発した.臨床的な有用性の詳細に関 しては別の報告に譲ることとし、本報告ではその開発の背 景や映像化技術などに関して報告する.

2. 開発の背景と過程

超音波による組織弾性の画像化すなわちTissue Elasticity Imagingの研究は, 1990年代にOphir らが提唱したElastographyなどがその始まりといえる³. この手法は, 体表から静圧を加えたときの組織の変形率, つまり歪み分



図3 組織弾性イメージングの原理

布の画像化を行ったものであり,図3に示す1次元バネ モデルで説明される.

硬いバネと軟らかいバネが1次元的に連結されたモデル を考える.この1次元バネを圧縮すると、各部の変位は図 のような変位分布となる.硬いバネはほとんど変形しない ため平行移動するが、軟らかいバネは大きく変形するため、 境界条件に応じて各部の変位に差異が生じる.そして、こ の変位分布の空間微分をとることで得られる歪みの大きさ により、硬さ、軟らかさの情報が得られる.

この歪み分布は、定量値であるべき弾性係数と異なり、 圧縮の程度に応じて変化する相対的な指標(歪み)である が、組織の弾性分布を反映しており、B-mode 画像のグレー スケールでは同じように描出される組織構造と対比するこ とで,腫瘍の検出などには有用であることが示唆されてい る.

更に定量化を目指す方向として弾性係数を推定する方法 も検討されているが、実際には体内での応力分布を直接測 定することはできないため、歪み分布と境界条件を用いて 逆問題的に弾性係数を推定することになる.しかし、その 多くは問題を簡単化するために組織が非圧縮性で歪み方向 が断面内のみ(平面歪み)と仮定したり、あるいは、応力 の方向が断面内のみ(平面応力)と仮定するなど、2次元 的なモデルに基づいて歪み分布から弾性係数分布を推定す る方法であり、弾性係数演算のための計算量の膨大さに加 えて、これらのモデルが臨床上での条件と必ずしも適合し ないため、現在の所実用化には至っていない. 表1に以上の説明を簡単にまとめる.

表1 超音波断層像と組織弾性イメージングの比較

	超音波断層像 (B-mode画像)	組織弾性イメージング	
		歪み画像	弹性係数画像
画像化する 物理量	音響インビーダンス の空間微分	変形率 (変位の空間微分)	弾性係数 (ヤング車)
診断情報	形態 (輪郭)	性状 (相対的硬さ)	性状 (固有な硬さ)
定量性	△ 少 (装置に依存)	0 中	◎ 大
処理量	◎少	0 中	△ 大

B-mode 画像, 歪み画像, 弾性係数画像と移行するにつ れ, 得られる情報の定量性はより向上するが, 同時にその 情報を得るために必要となる演算量は大幅に増大する.

このため、今回はまず相対的な硬さの関係を反映した量 である歪みを弾性画像として映像化し、臨床上の有用性を 検証することを試みた.しかしながら、従来技術では、歪み 画像による画像診断を臨床現場に適用するに至るまでにも、

などの技術的課題が立ちはだかり,超音波画像診断の簡便 性,実時間性が確保されない状況から脱することができず, 組織弾性イメージングの臨床的有用性を確立するまでには 至らなかった.

そのためわれわれは筑波大学との共同研究により,上記 課題①,②を克服することを当面の目標として掲げ,超音 波診断装置と外部 PC の組み合わせにより構成される組織 弾性イメージングシステムの試作を試みた⁴⁾.このプロト タイプシステムは,超音波診断装置から出力される超音波 エコー信号をキャプチャーボード内蔵の外部 PC で取込み, 外部 PC のソフトウェアで歪み画像を実時間で演算および 表示する方法を試みたものである.インテル社の Pentium などの高速プロセッサを使用した昨今の PC 技術の進歩と, 複数のプロセッサを搭載した PC 上での並列処理プログラ ミング手法などにより,汎用 PC でも 10 フレーム/秒程度 までの歪み画像のリアルタイム表示が実現できるように なった.また PC 上のソフトウェアベースで開発を行うこ とにより,演算結果の数値解析を行うことなども容易で. また,各行程での画像処理アルゴリズムを効率良く開発す ることが可能となり,フリーハンドでも安定した画像診断 が得ることができるようになった⁵⁾.

上記技術面の課題①,②を克服すると共に、プロトタイ プシステムによる臨床適用も加速し、症例数の蓄積が大幅 に効率化された.それに伴い、弾性スコアのような歪み画 像を基準とした新しい良悪性鑑別指標の導入も提案され、 歪み画像による組織弾性イメージングの臨床上の有用性も 確立されてきた⁶.

さらに外部 PC 上のソフトウェアベースで構築された組 織弾性イメージング技術を DSP(Digital Signal Processor) によるハードウェア構成により継承し,超音波診断装置本 体に搭載した.これにより超高速画像処理アーキテクチャ と高機能なユーザーインターフェイス機能が併せて付加さ れ,通常のルーチン検査の一環として違和感なく適用され 得る構成となり,本技術を Real-time Tissue Elastography と 命名して弊社最上位機種のデジタル超音波診断装置 EUB-8500 のオプション機能として製品を図った.

以下,開発した Real-time Tissue Elastography 技術に関し て詳しく説明する.

3. 弾性演算のアルゴリズム

本 Real-time Tissue Elastography 技術は,弾性画像に必要 なコア演算アルゴリズムとして,筑波大学大学院システム 情報工学研究科の椎名毅先生が考案されたドプラ法をベー スとした複合自己相関法を適用している⁷⁾.



図4 超音波による変位の計測

図4にその複合自己相関法の概要を示す.

図に示すように、本手法は、超音波受信信号を用いて弾 性情報の基となる変位の情報を得る方法であり、まず圧迫 前後の RF 信号のエンベロープ(包絡線)の情報を用い、 エイリアシングを生じないゾーンにおいて相関係数の演算 を行い、大まかに変位を検出する.次に位相差の情報を用 いて細かく変位を較正していく方法であり、効率的に高精 細な変位を演算できることを特徴としている⁸⁾.

4. 歪み画像の構築

われわれは, 歪み画像の情報を従来の組織形態を捉える B-mode 画像とは異なる視点から, 相補的にかつ効果的に 適用するための画像構築手法の必要性を強く認識した.

図5にわれわれが開発した弾性画像の構築手法を示す. 症例は浸潤性乳管癌(硬癌)である.

臨床現場での診断においては, B-mode 画像と歪み画像



図5 歪み画像の構築手法

の間で病変部の配置関係が即座に認識されることが重要で あるが,両画像をそれぞれ独立して表示した2画面の間で これを行うことは困難である.そこで,グレースケールの B-mode 画像にカラースケール(硬い:青色,軟らかい: 赤色)の歪み画像を半透明化して重畳する手法を試みた.

この方法により, B-mode 画像による病変部の低エコー 域と歪み画像による硬い領域の拡がり具合が一度に認識さ れ,臨床現場でも両画像間の対比を行うことが容易となっ た.

またこの画像構築手法と共に開発された映像安定化処理 技術の効果も加わり, 歪み画像による硬い領域の拡がり具 合がフリーハンドでも安定して評価できるようになり, 弾 性スコアリング手法による良悪性鑑別への道が拓けたと いってもよい⁶.

5. Real-time Tissue Elastography 技術の実機搭載

5.1 開発仕様

我々は, Real-time Tissue Elastography 技術を臨床の場に 提供するにあたり,

①高画質弾性画像がストレス無く容易に得られること
② B/W,カラードプラなどとの併用が容易なこと
③使い勝手のよいユーザーインターフェイス

を必須要素として最重要視し,最上位機種のデジタル超音 波診断装置 EUB-8500 のひとつの機能として,装置内に組 込むことを決定した.

特に上記①に関して,以下のように仕様を検討した.

有効に圧迫されうる乳房の厚さは一般に 30mm程度であ り,圧迫前後に取得される RF 信号のフレーム間で,歪み 画像の画質にとって好適な 1% の歪み量がこの対象に均一 に与えられることを考えると,圧迫前後のフレーム間隔に おいて,0.3mmの圧迫操作が加わればよい.一方,検者が ストレスなく自然な手技で対象を圧迫する際,その手を動 かす速度は,10 mm/秒以上であろうと思われる.

以上の推察により,自然な速度の圧迫操作で高画質な歪 み画像診断を効率よく遂行するためには,

(歪み画像診断に適切なフレームレート)
> 10 mm /秒} / {0.3 mm / (フレーム)}
≒ 33 (フレーム/秒)

の歪み画像演算(表示)レートが必要であろうと見積もられる.これにより,30フレーム/秒のフレームレートを開発の目標仕様として設定した.

5.2 Real-time Tissue Elastography 組込み装置

図6に開発した Real-time Tissue Elastography 機能を実装 したデジタル超音波診断装置 EUB-8500の外観を示す.本 機能には、アタッチメント式の圧迫板も準備されている. これは生体内部の広い領域に渡って均一な応力分布を生成 し、組織圧迫の際の計測面から mass が逃げるのを抑制す ることを目的としたものであり、高画質化に向けてその効 果が認められる.



図 6 Real-time Tissue Elastography 組込み装置

上記目標仕様の超高速演算を実現するために,

などを追求し、結果として目標仕様の 30 フレーム/秒の歪 み画像表示レートを達成することができた⁹⁾.この超高速 画像処理がもたらした効果は非常に大きく、検者の多少乱 暴な圧迫操作にも追従して、高画質な歪み画像を描出する.

さらに画質に相関する圧迫状況の適正を検者にフィード バックする手段として,圧迫速度をモニタリングする機能 を開発した.

図7にわれわれが提案する圧迫速度 Bar 表示を示す.



図7 圧迫速度 Bar 表示機能

装置画面右端に,圧迫速度の大きさに応じて長さが変化 する棒グラフをリアルタイムで表示し,検者の圧迫操作が 適切な速度になるように誘導している.この機能により, 初心者でも高画質な弾性画像が容易に取得されるように なった.

6. ファントムによる画像例

Real-time Tissue Elastography 機能の画質評価を目的とし

て,組織弾性イメージング用のファントムの開発も併せて 進めてきている.

図8に今回開発したファントムを利用して撮像した B-mode 画像と歪み画像を示す.



図8 ファントムによる歪み画像

ファントムのベースは比較的軟らかいゲル素材により構成され、内部に硬いゲル素材により形成された2本の円柱 形ターゲット(φ5mm, φ10mm)を内包している.ここで、 ベースと内包ターゲットの音響インピーダンスが等しくな るように設計しており、図の右画面に示すB-mode 画像で は両ターゲットとも検出することができない.一方、図の 左画面に示す歪み画像では、ベースとターゲット間の硬さ の違いを鮮明に検出しており、全く新しい診断情報として 生体組織の硬さの情報が提供され得ることが確認される.

7. 臨床適用例

7.1 乳腺

われわれは,臨床適用の第1ターゲットとして乳腺領域 を選択した.図9に非浸潤性乳管癌の臨床画像例を示す (筑波大学臨床医学系 植野映先生ご提供).



図9 非浸潤性乳管癌の症例

一般に非触知である非浸潤性乳管癌が乳腺症などの良性 疾患と鑑別されるようになれば、その有用性は非常に高い といわれる.図9の歪み画像では、非浸潤性乳管癌が硬 い領域として検出され、組織所見とも対応している(図中 の矢印箇所).また B-mode 画像で観測する腫瘍部の低エ コー域よりも歪み画像による硬い領域の方が、より拡がり をもって検出されていることが観測される⁶.

また,我々は筑波大学臨床医学系の植野助教授らと共に 図 10 に示す弾性スコアリング手法の提案を行っている. これにより,腫瘤内部の歪みをより客観性を持って観察頂 けると考えている.

スコア	弾性像	様子	画像
1	低エコー域全体に歪み		
2	低エコー域の一部に歪み なし		
3	低エコー域の辺縁部内に のみ歪み		
4	低エコー域全体に歪みなし		0
5	低エコー域とその周辺まで 歪みなし		

図10 弾性スコアリングの提案

7.2 定量化手法の検討

また, 定量化への第一歩として前記植野映先生らととも に皮下脂肪を参照体とした病変との歪み比(FLR)を算出 しる機能の開発を行った.乳房の脂肪部分と疑いのある腫 瘤内の歪みの比を計算して、診断の指標としようとする機 能である図11に乳腺に適用した例を示す.画像左が繊維 線種の症例でFLR=1.2と低値を示しており、病変部位の 歪みが脂肪とほぼ同等で、同じ程度の硬さであることが判 る.一方,画像右は浸潤性乳管がんの例で,病変部位は硬 いので歪みが小さい. その結果, FLR=8.9 と高値を示し 脂肪に比べるとかなり硬いことが判る. 前述の弾性スコア リング手法は腫瘤内部の硬さ分布や周辺への進展度の観察 に有効と考えられ、一方、この FLR は図 11 の円で示され た領域の歪みの平均値を元に計算を行っているので観察者 により依存しないある程度客観性のある指標を数値として 得ることができると考えている.本機能の有用性に関して は現在臨床評価が進行中であり、今後医学系の学会、論文 などでの発表を待ちたい.



図11 FLR 計測機能

8. まとめ

今回,組織性状として組織の硬さを新たな診断情報として映像化すべく,超音波を用いた組織弾性イメージング技術を開発した.本技術は,触診から得る情報を客観的に顕 在化する技術といってよく,この診断手法を適用すること により,経験の浅い技師や医師でも画像診断のベテランと 同等レベルの正診率をもって診断をくだせるようになる可 能性も示唆されており,現在,乳腺領域においてその鑑別 能が明確に検証されようとしている.

さらに本技術を Real-time Tissue Elastography と命名し, 最上位機種のデジタル超音波診断装置 EUB-8500 の1機能 として搭載し,世界に先駆けて製品化した.30 フレーム/ 秒の高速フレームレートと同時に,フリーハンドでも高画 質な弾性画像が容易に描出されるよう極限まで最適化され た設計が施され,集団検診の現場でもストレス無く使用す ることが可能である.

今後は,動脈硬化症の診断や前立腺領域での針生検サ ポートへの適用の可能性なども視野に入れることで,本技 術の将来的な適用範囲は更に大きく拡がる可能性をもって いるといえよう.

9. 謝辞

本機能の試作から実機搭載までの開発にあたり,工学 的な観点から共同研究をして頂いた筑波大学大学院 シス テム情報工学研究科 椎名毅先生,山川誠先生,そして, 臨床的な観点からのアドバイスおよび評価を頂いた筑波大 学臨床医学系 植野映先生,筑波大学附属病院放射線科 東 野英利子先生,日立総合病院外科 伊藤吾子先生に心より 感謝致します.

文 献

- [1] Ueno E, et al.: Dynamic tests in real-time breast echography. Ultrasound Med Biol, 14, 53-57, 1988.
- [2] Krouskop TA, et al.: Elastic Moduli of Breast and Prostate Tissue Under Compression. Ultrasonic Imaging, 20, 260-274, 1998.
- [3] Ophir J, et al.: Elastography: a quantitative method for imaging the elasticity of biological tissues. Ultrasonic Imaging, 13, 111-134, 1991.
- [4] Matsumura T, et al.: Development of Freehand Ultrasound Elasticity Imaging System and in vivo Results. First International Conference on the Ultrasonic Measurement and Imaging of Tissue Elasticity, 1, 80, 2002.
- [5] Matsumura T, et al.: Development of Freehand Ultrasound Elasticity Imaging System and in vivo Results. J. Med. Ultrasonics, 30, 470, 2003.
- [6] Itoh A, et al.: Clinical application of elastography to breast diseases. New wave of breast and thyroid sinology, 62, 50-51, 2003.
- [7] Shiina T, et al.: Strain Imaging Using Combined RF and Envelope Autocorrelation Processing. Proc. of 1996 IEEE Ultrasonics Symp, 4 : 1331-1336, 1996.
- [8] Yamakawa M, Shiina T, et al.: Strain estimation using the extended combined autocorrelation method. Jpn. J. Appl. Phys, 40, 3872-3876, 2001.
- [9] Murayama N, et al.: Development of Real-Time Tissue Elastography on EUB-8500. J. Med. Ultrasonics, 31, 113, 2004.
- [10] Matsumura T, et al.: Development of Realtime Ultrasound Elasticity Imaging System for Prostate Diagnosis. J. Med. Ultrasonics, 31, 114, 2004.

-74-