

Experimental Study of High-Resolution Ultrasound Imaging Algorithm with Adaptive Smoothing Techniques

佐保 賢志	木村 智樹	木寺 正平	瀧 宏文	阪本 卓也	佐藤 亨
Kenshi Saho	Tomoki Kimura	Shouhei Kidera	Hirofumi Taki	Takuya Sakamoto	Toru Sato

京都大学情報学研究科 Graduate School of Informatics, Kyoto University

1 はじめに

製品検査への応用が期待される超音波イメージングで は高解像度と実時間性の双方が要求される.近年,近距 離レーダ画像化手法である SEABED 法及び Envelope 法が開発され,実時間処理での高解像度イメージングが 実証されている[1].これらは原理的に超音波イメージ ングにも応用可能であり,我々は既に SEABED 法によ る高速超音波イメージングを実験検証により確認して いる[2].本稿では SEABED 法よりも雑音耐性の高い Envelope 法と適応平滑化処理 [3] を併用することにより μm の画像化精度が実現可能であること [4] を実データ を用いて示す.

2 システムモデル及びイメージング法

本稿では送受信素子間の距離 2dを一定とし, z = 0平面上を走査するバイスタティックソナーシステムを想 定する.目標は明瞭な境界を有する凸形状物体とする. 送信位置 (X - d, Y, 0), 受信位置 (X + d, Y, 0)における 受信信号を s(X, Y, Z)とする.但し, Z = vt/2, tは時 間, v は波の伝搬速度である.s(X, Y, Z)のピークを求 め, (X, Y, Z)で構成される曲面を擬似波面と呼ぶ.

バイスタティックシステムにおける Envelope 法では, 任意の凸形状境界が送受信位置を焦点とする楕円体の外 包絡面に一致することを利用し, 各 *x*, *y* に対して目標境 界 *z* を次式で得る.

 $z(x,y) = \max_{(X,Y)} \sqrt{Z^2 - d^2 - (y-Y)^2 - \frac{(Z^2 - d^2)(x-X)^2}{Z^2}}.$ (1)

しかし, 雑音環境下では擬似波面に多くの不規則成分 が生じる.この誤差を除去するため, 我々はS/Nに応じた 適応的な擬似波面平滑化法を提案している[3].Envelope 法と同手法の併用により, S/N=20dB 程度で最大推定誤 差が送信波長の1/100 程度となることを数値計算により 確認している.

3 実験検証

超音波イメージング実験システムの外観を図 1 に示 す.目標として直径 3.17mmのステンレス球を水中に設 置し,送受信素子を d=6.6mm として目標から 61.7mm の位置に設置した.送信パルスの中心周波数は 2MHz, -6dB 帯域幅は 1.2MHz である. $0 \le X, Y \le 25$ mmの 範囲を1mm間隔で走査し,各位置にて信号を取得する. 取得した信号から擬似波面を抽出し,適応平滑化処理[3] を適用する.平滑化後の擬似波面に式(1)を適用して求 めた推定像を図2に示す.推定誤差のRMS値は6.1µm である.これは送信波長の約8.2×10⁻³倍に相当し,極 めて高解像度なイメージングを実現している.計算時間 は8.3秒であり,最大1分程度とされる製品検査に適用 可能である.本稿では球のみを検証したが,今後は複雑 な形状の目標について特性評価を行う必要がある.

参考文献

- [1] 阪本卓也, 木寺正平, 佐藤亨, 杉野聡, 信学会論文 誌, vol.J90-B, no.1, pp.66-73, 2007.
- [2] 阪本卓也, 木村智樹, 瀧宏文, 佐藤亨, 信学総大, A-11-8, 2008.
- [3] 佐保賢志, 木寺正平, 阪本卓也, 佐藤亨, 信学技 報, vol.108, no.30, AP2008-21, pp.59-64, 2008.
- [4] K. Saho et al., IEICE Tech. Rep., vol.108, no.318, SANE2008-84, pp.119–124, 2008.



図 1 超音波イメージング実験システム



図 2 推定像 (左),真の形状と推定像の x = 0 断面 (右)