



بیست و یکمین کنفرانس هشتای ایران

۶ و ۷ اسفند ماه ۱۳۹۳ دانشگاه اصفهان

کالیبراسیون آشکار ساز دستگاه تصویر برداری گسیل پوزیترون با استفاده از الگوریتم های خوشه ای و تبدیل Hough

سیده زهرا اسلامی راد^۱، رضا قلی پور پیوندی^۱، مجتبی عسکری لهدارینی^{۱*}

۱- سازمان انرژی اتمی، پژوهشگاه علوم و فنون هسته ای

۲- دانشگاه قم، دانشکده علوم پایه، گروه فیزیک

چکیده:

کالیبراسیون آشکار ساز نقش مهمی در بهبود کیفیت تصویر و افزایش کارایی سیستم های تصویر برداری گسیل پوزیترون دارد. برای دستیابی به این هدف الگوریتم های تبدیل هاف و خوشه ای کاهشی را برای تعیین موقعیت پیک کریستال و تولید نقشه کریستال مناسب پیشنهاد و روی داده های خام اعمال گردید. نتایج، بیانگر برتری الگوریتم تبدیل هاف نسبت به الگوریتم خوشه ای کاهشی می باشد. این الگوریتم موقعیت تمام پیک ها حتی داده های نامنظم و غیر واضح را تعیین می کند و دارای دقت ۱۰۰٪ می باشد. نتایج اکتسابی می تواند برای همه ی دستگاه های تصویر برداری پزشکی که بر پایه ی آشکار سازها با سنتیلاتورهای پیکسل شده است، مورد استفاده قرار گیرد.

کلید واژه: کالیبراسیون، آشکار ساز، الگوریتم هاف، الگوریتم خوشه ای کاهشی

مقدمه

دستگاه تصویر برداری گسیل پوزیترون حیوانی، برای تصویر برداری حیوانات کوچکه اسکنر های رزولوشن بالا نیاز مند ساخت آشکار سازها از آرایه های کریستال سنتیلاسیونمانندLYSO می تواند برای تحقق این نیاز موثر باشد. این کریستال هادریک ماتریسمر تبشدهو رابطه بین موقعیت کریستال در آرایه و محل ناحیه تحت تاثیر آن با هدا پتیر تو یکنواختی از پرتوهای گام مادر هر ماجولت تعیین می شود تا نقشه کریستال را تولید کند.

ابعاد نواحی متاثر از هر کریستال می تواند با تقسیم نمودن این تصویر تعیین شود که به اصطلاحاً کالیبراسیون آشکار ساز نامیده می شود.

از ماجولهای آشکار ساز بکار رفته در سیستم پتیهیوانی تحت تاثیر بینظمی ها و غیر یکنواختی موجود در ماجولهای آشکار ساز یو الکترونیک هسته ای موجود در مسیر آند چار

خطا می شوند. بنا بر این به منظور بهبود کیفیت تصویر و دقت آشکار ساز در نگاشتاز

(y) به شاخص کریستال در مکان واقعی جذب فوتون نبوده و در نتیجه افزایش کارایی و رزولوشن در یک دستگاه پتیهیوانی پیدا کند کالیبراسیون آشکار ساز را توسعه دهیم. استانگروهمکارانش و شیر ابر اساس تخمین احتمال بیشینهمدلتر کیبیگاو سی



بیست و یکمین کنفرانس هشتای ایران

۶ و ۷ اسفند ماه ۱۳۹۳ دانشگاه اصفهان

نارائه‌دادند که داده‌ها به یستوگرام، نقشه موقعیت را تعیین می نمود. مائوالگوریتم تبدیل watershed را برایتقسیمتصویر بهنواحیمتاثر بوسیلهیهر کریستالاستفاده نمود. تصویر تقسیم شده سپسبرایتولید جدول look-up برایماجولاشکار ساز بکار می رود. بر وئروهمکارانشر و شآنالیز مولفه یاصلیرا پیشنهاد دادند کهبرایتعیینمشخصاتجمعیموقعیتها یپیکبکار میرود. همچنینهو و آتکینز شبکهعصبیر اساسنقشه مشخصه خود - سازماندهیبرایتشخیصکریستالاشکار ساز بلوکپتاستفاده می کنند. دراینپروژه دوالگوریتم تبدیلهاف^۱ و خوشهبندی کاهشی^۲ داده هابرایشناسایمختصاتدوبعدینقشهها یکریستالاشکار ساز پرتوگاماپیشنهاد شد که برای اولین بار در محیط مطلب نوشته و بر روی نقشه مکانی کریستال اعمال گردید [۴-۱].

تئوری

تبدیل هاف: این الگوریتمبرایجدانمودنمشخصاتیکشکلخاصدریکتصویر بکار می رود. دراینالگوریتم، شکل هایپارامتریدر یکتصویر با جستجو بر اینقاطانباشتگیدرفضایپارامتر آشکار می شوند. اگر یکشکلخاصدر تصویر ارائه گردد، سپسنگاشتهمه ینقاطاندر فضایپارامتر باید در حدودمقادیر پارامتر مطابقباآز شکل، خوشهبندی شود.

خوشه

بندی^۳: خوشهبندی داده هابعنوانیکدید گاهجالببرای یافتنتشابه در داده ها و قرار دادنداده هایمشابه در گروه هادر نظر گرفته می شود.

سهمخوشه بندی مجموعه ایاز در چندینگر و هبهگونه ایاستکهتشابه در یگر و هبیشتر از گروه هایدیگر است. اگر ایده یواضحیدر موردتعداد خوشهها برایمجموعه ایاز داده هایمشخصموجود نباشد، الگوریتمخوشهبندیگاه شی، الگوریتمیسیریعبرایتخمینتعداد خوشه هاومراکز خوشهدر مجموعه ایاز داده هاست. مجموعه ایاز n نقطهدر فضای m بعدیدر نظر بگیرید. نقاطداده ها داخلمکعبذکر شده نرمالیز می شود. از آنجائیکههر نقطهداده نماینده یبرایمراکز خوشه است، چگالیدر نقطهداده شده، بهصورتزیراندازه گیری می شود:

۱. Hough

۲. Subtractive Clustering

۳. Clustering



بیست و یکمین کنفرانس هشتای ایران

۶ و ۷ اسفند ماه ۱۳۹۳ و دانشگاه اصفهان

$$D_i = \sum_{j=1}^n \exp \left[- \frac{\|x_i - x_j\|^2}{\left(\frac{r_a}{2}\right)^2} \right]$$

کهدر آن r_a ثابت مثبت است. شعاع r_a یک همسایگی را تعریف می کند.

نقاط داده خارج از این شعاع تنها سهم جزئی در اندازه گیری بچگالیدارد [۱۰۰].

روش کار

اسکرن پتچو انیاز چهار هداشکار ساز، متشکل از کریستال LYSO میباشد. هر بلو کاشکار ساز به طور نوری به PS-

PMT کوبلشده است که هداری ۶ خروجی آن در راستای X و ۶

خروجی آن در راستای Y است که بهارهای تقویت شده و تولید شده به وسیله یر خدادهای سنسورهای سیونرا جمعاً و ریمی کند.

سیگنال های خروجی از مدول PS-PMT کریستال بیکشبه مقاومتی DPC بر اساس منطق نوغانگربه ۴

خروجی کاهش پیدامی کنند. موقعیت های X و Y می تواند با معادله $X_{position} = \frac{X_a}{X_a + X_b}$ و $Y_{position} = \frac{Y_c}{Y_c + Y_d}$

کهدر آن X_a, X_b, Y_c, Y_d دامنه های سیگنال ها و ریمسیر X و Y است.

این داده ها و یک آمپلیفایر بعد از دیجیتایز شدن به وسیله ی کارت DAQ ثبت شده و سپس کار بر می تواند الگوریتم های پردازش

تصویر را برایش تشخیص مختصات و بعد پیکها از نقشه های کریستال اشکار ساز و ایجاد تصویر با بهترین کیفیت اجرا نماید.

شناسایی پیکها از طریق تبدیلها

بعد از اعمال تبدیلها و نقشه مکانیکریستال، به منظور یافتن پیکها باید پارامترهای ذیل را تعیین نمود. آستانه:

این پارامتر یک مقدار صحیح غیر منفی است که آستانه ی مقدار یاز ماتریس هافرا که به عنوان پیک در نظر گرفته می شود، مشخص

نماید. آستانه می تواند از ۰ تا بینهایت تغییر کند. در این مطالعه آستانه ۳

انتخاب شده که پیکهای بیشینه شد تراشانی دهد. **اندازه همسایه:**

این پارامتر یک بردار دو عنصری صحیح، فرد و مثبت است: [M N] اندازه همسایه ی هافرو نشانیر مشخص می کند.

این همسایگی اطراف هر پیک است که بعد از مشخص شدن پیک صفر قرار داده می شود. در این مطالعه اندازه پیکسل ۱۰۰

است و اندازه همسایه [۱۳ ۱۳] در نظر گرفته می شود. **تعداد بیشینه پیکها:**

این پارامتر تعداد بیشینه پیکها که باید حاصل شود را مشخص می کند. در این مطالعه تعداد بیشینه پیکها باید

۱۰۰ انتخاب شود. بلوکدیباگرام الگوریتم تشخیص پیکها از طریق تبدیلها در شکل ۱ رسم شده است.

برای نشان دادن کیفیت کار این الگوریتم های موجود، مفهوم مدقتمی تواند پیشنهاد داده شود.

تعریف دقیق تصویر نسبتزیر تعیینه

تعداد پیکها ی تشخیص داده شده صحیح



بیست و یکمین کنفرانس هسته ای ایران

۷ و ۶ اسفند ماه ۱۳۹۳ دانشگاه اصفهان

در این مطالعه تصاویر متفاوتی از نقشه‌های هسته‌ای با استفاده از روش‌های مختلف تصویربرداری و پردازش دیجیتال تهیه شده است.

شناسایی و بررسی از طریق روش‌های نوین

دامنه تاثیر:

این متغیر بردار یا نسبت بین صفر و یک که دامنه تاثیر یا مرکز خوشه‌ها را نشان می‌دهد، با فرض ضرایب گرفتند داده‌ها در یک جعبه‌های پیرامون، مشخص می‌کند.

دامنه یک چکی از مقادیر موثر معمولاً برای یافتن تعداد کمتر یا خوشه‌های بزرگ نتیجه می‌شود.

بهترین مقادیر برای دامنه تاثیر معمولاً بین ۰/۲ و ۰/۵ است. فاکتور اسکواش:

فاکتور اسکواش نشان‌دهنده یا نسبت که هم‌تنها خوشه‌ها دور از یکدیگر را می‌خواهیم.

این فاکتور برای ضریب مقادیر شعاع که تعیین کننده یا هم‌تنها خوشه‌ها دور از یکدیگر را می‌خواهیم.

بطوریکه پتانسیل را بر این نقاط قرار گرفته در بیرون عنوان بخشی از آن خوشه‌ها می‌نشانند. نسبت پذیرش:

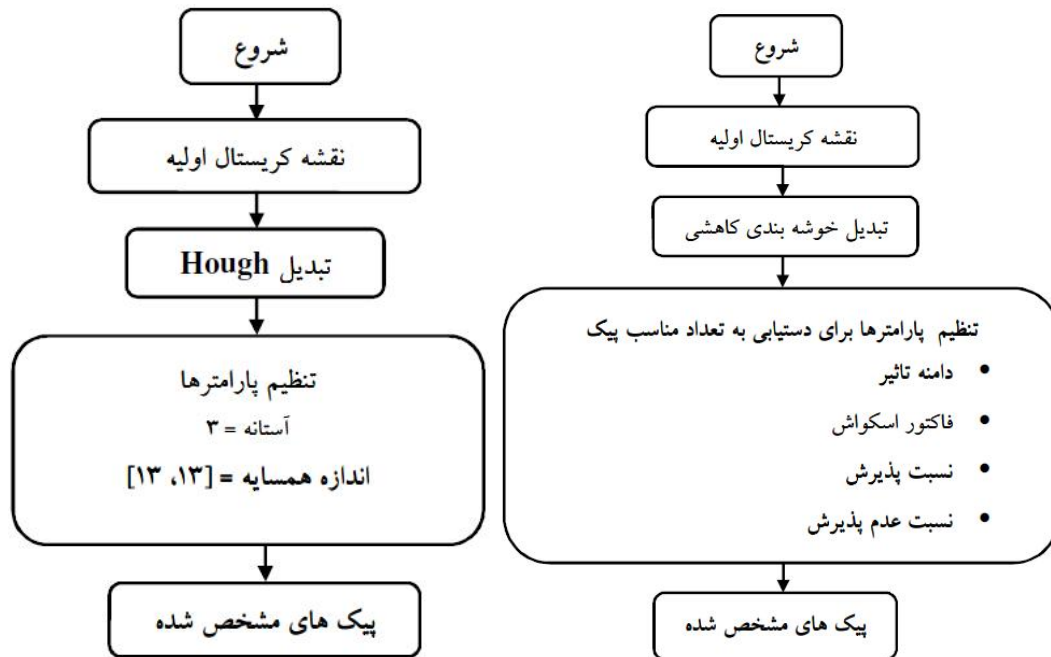
این فاکتور پتانسیل را بر این نقاط قرار گرفته در بیرون عنوان بخشی از آن خوشه‌ها می‌نشانند. نسبت پذیرش:

نقاط داده‌ها را با یکدیگر یا با یکدیگر عنوان می‌کند. نسبت عدم پذیرش:

این فاکتور پتانسیل را بر این نقاط قرار گرفته در بیرون عنوان بخشی از آن خوشه‌ها می‌نشانند. نسبت پذیرش:

نقاط داده‌ها را با یکدیگر یا با یکدیگر عنوان می‌کند. نسبت عدم پذیرش:

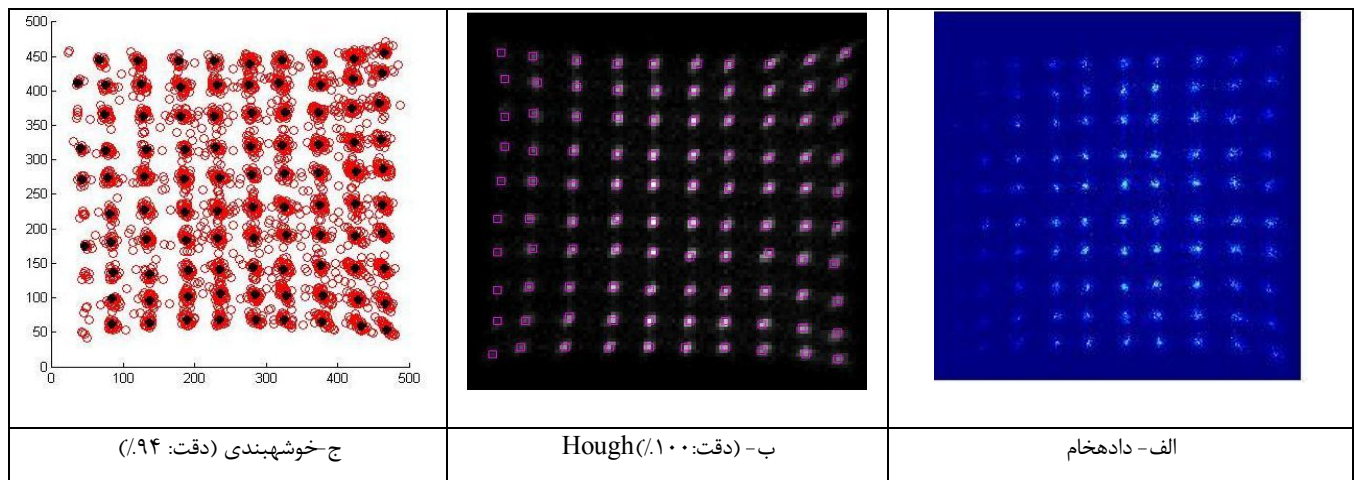
دیگر اما اگر روش تشخیصی که خوشه‌ها را نشان می‌دهد، شکل رسم شده است.



شکل ۱. دیاگرام الگوریتم تشخیص پیک از طریق خوشه بندی کاهشی (راست) و تبدیل هاف (چپ)

نتایج

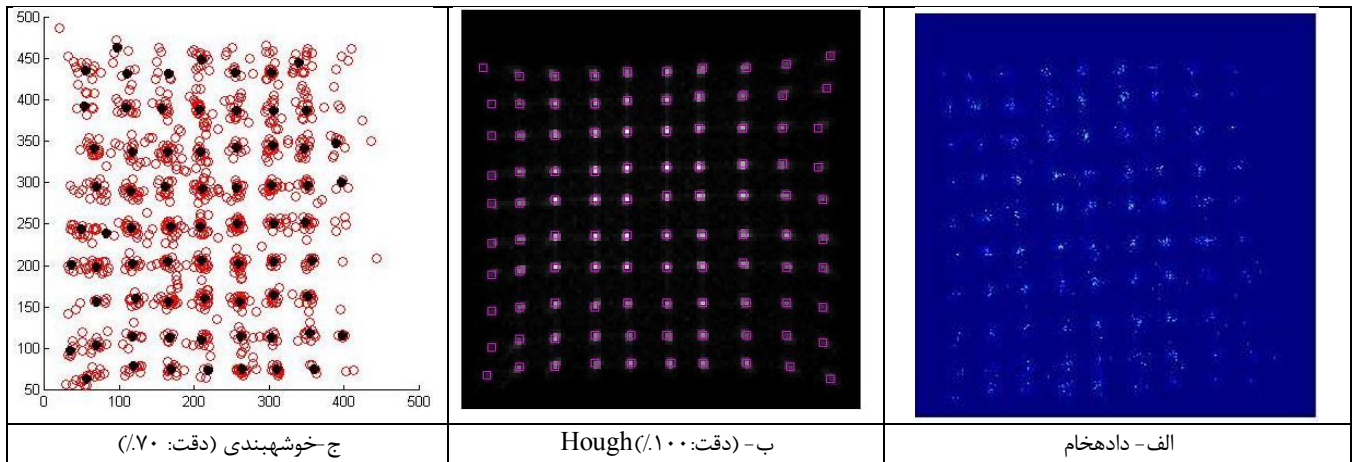
الگوریتم تشخیص مکانیکریستال هابرای سیستم IRI-MicroPET در محیط مطلب نوشتهد و بر روی کریستالبا ۱۰۰ آرایه اعمالگردید. الگوریتم هاف خوشه بندی کاهشی روی داده های خروجی از PS-PMT که به همسیگنال های دیجیتالی تبدیل شده اعمال می گردد. در روش اول، از الگوریتم تبدیل هاف استفاده شده است. شکل ۲ تصاویر نقشه کریستال بدست آمده از دو ماجو لاشکار ساز را نمایش میدهد.





بیست و یکمین کنفرانس هشتای ایران

۶ و ۷ اسفند ماه ۱۳۹۳ دانشگاه اصفهان



شکل ۲. مقایسه دقت الگوریتم تشخیص پیک (هاف و خوشه‌بندی یک‌گانه‌ای) بعد از اعمال بر روی نقشه‌ها بکر بستال متفاوت. الف- نواحیر و شتر نشاندهند حتما مکانیکهاستب- مرعبنفش مکانیک بعد از اعمال الگوریتم تبدیل Hough را نشان میدهد. ج- دایر هسیا مکانیک بعد از اعمال الگوریتم خوشه‌بندی یک‌گانه‌ای را نشان میدهد.

همانطور که در شکل دیده می‌شود الگوریتم هاف به دقت پیک‌ها را تشخیص می‌دهد و با استفاده از آن می‌تواند در دو مکمل داده‌ها یک‌گانه‌ای را تشخیص دهد.

در روش دوم نتایج حاصل از نقشه‌های کوریستال؛ الگوریتم خوشه‌بندی یک‌گانه‌ای در شکل ۲ نشان داده شده است. همچنین دقت ناشی از اعمال الگوریتم در شکل ۲ آمده است.

بحث و نتیجه‌گیری

مطابق نتایج دقت روش اول ۱۰۰٪، اما دقت روش دوم ۷۰٪ است که نشان‌دهنده برتری الگوریتم تبدیل هاف نسبت به الگوریتم خوشه‌بندی یک‌گانه‌ای است. این روش و بیلوک‌ها با طراحي متفاوت اما متجانس هستند که می‌توانند در این تحقیقات استفاده شوند. همچنین نتایج روش اول و دوم نشان‌دهنده تفاوت در ساختارها است که می‌تواند در این تحقیقات استفاده شود.

همچنین تعداد پیک‌ها یکی یکی شناسایی می‌شوند و می‌تواند در متنبر نام‌مطلب مشخص شود زیرا تعداد آرایه‌ها در مدول کریستال مشخص می‌باشد.

الگوریتم‌ها تبدیل هاف و خوشه‌بندی یک‌گانه‌ای را می‌تواند در این تحقیقات استفاده کند. همچنین نتایج روش اول و دوم نشان‌دهنده تفاوت در ساختارها است که می‌تواند در این تحقیقات استفاده شود.

مراجع

[1] K. A. Stonger, M. T. Johnson, Optimal Calibration of PET crystal position maps using Gaussian mixture models, IEEE Trans NuclSci, 51, 85-90, (2004).



بیست و یکمین کنفرانس هسته‌ای ایران

۶ و ۷ اسفند ماه ۱۳۹۳ دانشگاه اصفهان

- [2] A. Mao, Positron emission tomograph detector module calibration through morphological algorithms and interactive correction, 1999-2000 International Student Technical Writing Competition (ISTWC) winners, (2000).
- [3] J. Breuer, K. Wienhard, PCA-Based Algorithm for Generation of Crystal Lookup Tables for PET Block Detectors, *IEEE Trans NuclSci*, 56, 602–607 (2009).
- [4] D. Hu, Verification of neural network based algorithm for crystal identification of PET block detector, *IEEE Nuclear Science Symposium Conference Record*, 2847- 2850, (2007)
- [5] P. V. C. Hough, *Method and Means for Recognizing Complex Patterns*. U.S. Patent No. 3069654, (1962)