

# ORIGINAL ARTICLE

## ***Motion Correction in Myocardial SPECT Imaging Using Polynomial Curve Modeling***

Iraj Mohammadi<sup>1</sup>,  
Hossein Rajabi<sup>2</sup>,  
Majid Pouladian<sup>1</sup>,  
Mahdi Sadeghi<sup>3</sup>,  
Alireza Shirazi<sup>4</sup>

<sup>1</sup> Department of Medical Radiation Engineering, Science and Research Branch, Islamic Azad University, Tehran, Iran

<sup>2</sup> Department of Medical Physics, Faculty of Medical Sciences, Tarbiat Modares University, Tehran, Iran

<sup>3</sup> Agricultural, Medical & Industrial Research School, Nuclear Science and Technology Research Institute, Karaj, Iran

<sup>4</sup> Department of Medical Physics and Biomedical Engineering, Faculty of Medicine, Tehran University of Medical Sciences, Tehran, Iran

(Received July 21, 2012 ; Accepted November 13, 2012)

### **Abstract**

**Background and purpose:** Patient motion during myocardial perfusion SPECT can produce artifacts in reconstructed images which might affect clinical diagnosis. This paper attempts to present a new approach for the detection and correction of cardiac motion utilizing the data obtained during the imaging process.

**Materials and methods:** Our method quantifies motion through polynomial curves modeling onto the 1D vectors corresponding to image frames obtained in summed profiles. To evaluate our method, physical sources and NCAT phantom were intentionally moved 1, 2 and 3 pixels at early, mid and late stages of data acquisition. The full width at half maximum (FWHM) values, the maximum count in the reconstructed image of physical sources, and maximum count in the myocardial wall in 360° view from cardiac perspective were compared with motion-free condition before and after motion correction.

**Results:** Depending on the amount of motion and time of motion occurrence, the FWHM of point source changed from 5.56% to 37.49% compared to the motion-free condition while the relative change of FWHM for these sources changed from 0.8% to 1.84% after correction. The observed changes for maximum count in reconstructed images of point sources were from 1.91% - 21.33% which decreased to 0.13%-0.76% after motion correction. The corresponding changes for extended sources were 1.09%- 21.76% which reduced to 0.06%-0.45% after applying motion correction. In addition, the results showed that the distribution of radioactivity in the cardiac wall for the corrected image are very similar to the real values while the same values in the reconstructed image significantly differed from the original in which motion occurred during imaging.

**Conclusion:** Our method detected and corrected cardiac motion during SPECT imaging through curve fitting of a polynomial onto the 1D vector values corresponding to image frames. Therefore, image misinterpretation can be avoided by correcting motion artifacts.

**Keywords:** Cardiac SPECT, motion artifact, polynomial curve modeling, motion detection

J Mazand Univ Med Sci 2012; 22(96): 9-20 (Persian).

## اصلاح حرکت در تصویربرداری اسپکت میوکارد با استفاده از مدل‌سازی منحنی چند جمله‌ای

ایرج محمدی<sup>۱</sup>

حسین رجبی<sup>۲</sup>

مجید پولادیان<sup>۱</sup>

مهند صادقی<sup>۳</sup>

علیرضا شیرازی<sup>۴</sup>

### چکیده

**سابقه و هدف:** حرکت بیمار طی تصویربرداری اسپکت پرفیوژن میوکارد می‌تواند باعث بروز آرتیفیکت در تصاویر بازسازی شده شود و به نوبه خود می‌تواند روی تشخیص کلینیکی تأثیر بگذارد. هدف این تحقیق ارائه روشی برای تشخیص و تصحیح حرکت قلب با استفاده از داده‌های حاصل از سیستم تصویربرداری است.

**مواد و روش‌ها:** کمی‌سازی حرکت قلب با استفاده از مدل‌سازی منحنی‌های چند جمله‌ای بر بردارهای یک بعدی متناظر با فریم‌های تصویربرداری در پروفایل مجموع یابی شده انجام شد. برای ارزیابی روش، چشم‌های فیزیکی و فانتوم NCAT در اوایل، اواسط و اواخر داده برداری به میزان ۱، ۲ و ۳ پیکسل جایه‌جا شدند. مقادیر پنهانی کامل در نصف ارتفاع ماکریم (FWHM) و ماکریم شمارش موجود در تصویر بازسازی شده چشم‌های فیزیکی و هم‌چنین ماکریم شمارش در دیواره عضله میوکارد در نمای ۳۶۰ درجه بر حسب منظر دید از محور قلب، قبل و پس از تصحیح حرکت نسبت به حالت بدون حرکت مقایسه شدند.

**یافته‌ها:** بسته به شدت و زمان وقوع حرکت، FWHM چشم‌های نقطه‌ای از ۵/۵۶ درصد تا ۳۷/۴۹ درصد نسبت به حالت بدون حرکت تغییر کرد در حالی که تغییر نسبی FWHM این چشم‌های پس از تصحیح حرکت از ۰/۸ درصد تا ۱/۸۴ درصد بوده است. این مقادیر برای ماکریم شمارش در تصویر بازسازی شده چشم‌های نقطه‌ای از ۱/۹۱ درصد تا ۲۱/۳۳ درصد بود که پس از تصحیح حرکت به ۰/۱۳ درصد تا ۰/۷۶ درصد کاهش یافت. مقادیر اخیر برای چشم‌های گسترده از ۱/۰۹ درصد تا ۲۱/۷۶ درصد بود که پس از تصحیح حرکت به ۰/۰۶ درصد تا ۰/۴۵ درصد کاهش یافت. هم‌چنین نتایج نشان داد که توزیع اکتویته در دیواره عضله میوکارد در تصویر تصحیح شده به مقدار واقعی در تصویر قبل از اعمال حرکت تزدیک است درحالی که این مقدار در تصویر بازسازی شده که در آن، طی تصویربرداری حرکت رخ داده، به طور قابل ملاحظه‌ای با مقدار واقعی اختلاف دارد.

**استنتاج:** با روش پیشنهادی ما حرکت قلب در تصویربرداری اسپکت، با استفاده از داده‌های حاصل از سیستم تصویربرداری و به روش مدل‌سازی منحنی چند جمله‌ای محاسبه می‌شود و بدین ترتیب آرتیفیکت ناشی از حرکت تصویر می‌شود تا از تفسیر اشتباه ناشی از آرتیفیکت حرکتی جلوگیری شود.

**واژه‌های کلیدی:** اسپکت قلب، آرتیفیکت حرکتی، مدل‌سازی منحنی چند جمله‌ای، آشکارسازی حرکت

### مقدمه

(Single Photon Emission Computed Tomography) برای تشخیص بیماری عروق کرونر قلب به کار می‌رود تا

اسکن پرفیوژن میوکارد با استفاده از سیستم برش نگاری کامپیوترا گسیل تک‌فotonی SPECT

**مؤلف مسئول: ایرج محمدی** - تهران: دانشگاه آزاد اسلامی واحد علوم و تحقیقات تهران، گروه مهندسی پرتوپزشکی  
۱. گروه مهندسی پرتوپزشکی، دانشگاه آزاد اسلامی واحد علوم و تحقیقات تهران، تهران، ایران  
۲. گروه فیزیک پزشکی، دانشکده علوم پزشکی، دانشگاه تربیت مدرس، تهران، ایران  
۳. پژوهشکده تحقیقات کشاورزی، پزشکی و صنعتی، پژوهشگاه علوم و فنون هسته‌ای، کرج، ایران  
۴. گروه فیزیک پزشکی و مهندسی پزشکی، دانشکده پزشکی، دانشگاه علوم پزشکی تهران، تهران، ایران  
تاریخ دریافت: ۱۳۹۱/۴/۳۱ تاریخ ارجاع جهت اصلاحات: ۱۳۹۱/۷/۱۶ تاریخ تصویب: ۱۳۹۱/۸/۲۳

از بیمار دارد که در چنین مواردی علاوه بر ایجاد مشکل برای بیمار و افزایش حجم کار بخش، افزایش دوز جذبی بیمار نیز ممکن است قابل توجه باشد. به علاوه امکان وقوع حرکت در تصویر دوم نیز منتفی نیست. بنابراین پس از آشکارسازی حرکت و تأیید وقوع حرکت از سوی بیمار، در صورت امکان و با توجه به دیگر فاکتورهای مؤثر بر تصویر و نیز امکانات مرکز تصویربرداری از لحاظ وقت انجام کار بهتر است بالافصله تصویربرداری را تکرار کرد اما به دلیل برخی محدودیتهای مربوط به زمان مناسب تصویربرداری پس از تزریق رادیودارو و امکانات مرکز تصویربرداری برای پاسخ‌گویی به تعداد زیاد بیماران و هم‌چنین ناراحتی و عدم رضایت و همکاری مناسب از سوی بیماران برای تصویربرداری دوباره، استفاده از روش‌های اصلاحی ضرورت می‌یابد<sup>(۴-۷)</sup>.

چندین روش برای آشکارسازی و تصحیح حرکت در مطالعات اسپکت معرفی شده‌اند. با محاسبه میزان همبستگی تقاطعی بین فریم‌های تصویربرداری شده، تعیین محل قله حرکت قلب اندازه‌گیری شد<sup>(۸)</sup>. روش مربعات واگرا که در آن مرکز قلب به صورت مرکز یک مربع استاندارد شده تعریف می‌شود ارائه شد. در این روش مرکز قلب در تصاویر متواالی رდیابی و دنبال می‌شود و تصویر به اندازه جایه‌جایی‌های اندازه‌گیری شده، بر عکس شیفت داده می‌شوند. تضعیف و نویز باعث کاهش دقت این روش می‌شود و در این روش لازم است که COR<sup>۱</sup> با دقت تعیین شود<sup>(۹)</sup>. در روش دیگری به نام الگوریتم فلوی اپتیکی، بردار سرعت دو بعدی برای هر پیکسل از توالی تصاویر گرفته شده توسط دوربین (یا هر عنصر از ماتریس تصویر)، حرکت آن المان از ماتریس تصویر را بین دو فریم متواالی توصیف می‌کند. تتابع حاصل از اعمال این الگوریتم به داده‌های تصویربرداری اسپکت از یک بیمار به دلیل گستره بودن چشم به میزان قابل توجهی از میزان واقعی انحراف نشان داده

میزان و کیفیت خون رسانی را به قلب در سطوح مختلف بررسی کند. این بررسی نیاز به زمان نسبتاً طولانی در محدوده ۵ تا ۳۰ دقیقه دارد. طی این زمان طولانی، برای اطمینان از کیفیت مناسب تصویر، بیمار باید در حین تصویربرداری بدون حرکت بوده، در جای خود ثابت باشد. اما حرکت بیمار به طور مکرر در کاربردهای کلینیکی گزارش شده است<sup>(۳)</sup>. حرکت بیمار را می‌توان به دو گروه تقسیم کرد: حرکات ارادی و حرکات غیر ارادی. حرکات ارادی عبارتند از حرکات غیر قابل پیش‌بینی که هنگام داده برداری اتفاق می‌افتد و حرکات غیر ارادی شامل حرکت ارگان‌ها مثل خرش رو به بالای قلب هنگام آزمون استرس قلب و حرکت‌های تنفسی می‌باشد. اثرات این حرکات عبارتند از کاهش قدرت تغییک در یک اسکن منفرد از طریق افزایش پهنای کامل در نصف ارتفاع ماکریمم (Full Width at Half Maximum) FWHM از دست رفتن حساسیت از طریق کم شدن شدت پیکسل‌ها یا کاهش شمارش بر پیکسل داده. آرتیفیکت حرکتی در تصویر بازسازی شده قلب باعث تخریب کیفیت تصویر به روش‌های رگه رگه کردن تصویر، تکه تکه کردن مرزها و تخریب شکل اشیاء تصویر می‌شوند. آرتیفیکت‌های حرکتی در تصاویر بازسازی شده به صورت لکه‌ای در اطراف بطن چپ (Hurricane sign) در نمای محور کوتاه و نقص‌هایی در دو راستای مخالف هم در دیواره عضله بطن چپ در ناحیه رأس قلب و به طور متناظر در نمای محورهای بلند افقی و قائم قلب ظاهر می‌شوند. همچنین در برش محور کوتاه قلب در ناحیه قاعده قلب یک حفره بیضوی دراز مشاهده می‌شود. آرتیفیکت‌های تصویری می‌توانند تشخیص پزشکی را با خطأ مواجه کنند. گزارش شده است که ۲۰ تا ۴۰ درصد موارد از تمام تصویربرداری اسپکت قلب تحت تأثیر حرکت بیمار قرار گرفته است و تا ۴ درصد موارد باعث تفسیر اشتباه تصاویر پرفیوژن می‌کارد شده است. عدم تصحیح حرکت بیمار، نیاز به تصویربرداری مجدد

1. Center of Rotation

هسته‌ای و با دو سیستم اسپکت تک سر و دو سر مورد مطالعه قرار گرفت.

## مواد و روش‌ها

پروتکل تصویربرداری در آزمایش‌های مختلف با پروتکل تصویربرداری که به طور جامع در مرکز پژوهشی هسته‌ای انجام می‌شود، با تقریب بسیار بالایی یکسان بود. این پروتکل از آخرین رویه کار منتشر شده (در سال ۲۰۱۰) توسط انجمن امریکایی قلب شناسی هسته‌ای (American Society of Nuclear Cardiology) ASNC اقتباس شده است<sup>(۲۳)</sup>. تصویربرداری در ۳۲ فریم در مدت توقف-حرکت در کمان ۱۸۰ درجه‌ای انجام شد. مدت زمان توقف در هر فریم ۲۰ تا ۳۰ ثانیه تنظیم شد. از ماده رادیواکتیو تکنسیوم (Tc-99m) استفاده شد و کالیماتور مورد استفاده از نوع انرژی پایین با رزولوشن بالا LEHR (Low Energy High Resolution) بود. ابتدا از چشم‌نقطه‌ای که کره‌ای به قطر ۲ میلی‌متر و هم‌چنین از چشم‌گسترده که کره‌ای به قطر ۳۷ میلی‌متر بود بدون اعمال هیچ‌گونه حرکتی تصویربرداری شد و سپس با تصویربرداری با اعمال حرکت‌های ساختگی انجام شد. برای شیوه‌سازی تصویربرداری قلب از فانتوم قفسه سینه NCAT (NURBS-Based Cardiac-Torso) استفاده شد. ابعاد فانتوم  $128 \times 128 \times 128$  پیکسل و اندازه هر پیکسل ۳ میلی‌متر مکعب تنظیم شد. پروتکل تصویربرداری از فانتوم NCAT نیز مانند پروتکل مورد استفاده در مورد چشم‌های فیزیکی ساخته شده انتخاب شد که تقریباً همان پروتکل روتین مورد استفاده در مرکز پژوهشی هسته‌ای در مورد قلب می‌باشد. میدان دید دورین  $38 \times 38$  سانتی‌متر و بزرگنمایی برابر با ۱ بوده است. دو نوع ماتریس که نوعاً در تصویربرداری اسپکت مورد استفاده قرار می‌گیرند عبارتند از ماتریس  $128 \times 128$  و ماتریس  $64 \times 64$  در حالت ایده آل ابعاد پیکسل باید کمتر از یک سوم پهنا در نیم ماکزیمم (FWHM) باشد که در مرکز چرخش برای ایزوتوپ

است<sup>(۱۱،۱۰)</sup>. روش استفاده از دستگاه اسپکت چند سر و داده برداری ۳۶۰ درجه‌ای<sup>(۱۲)</sup> و روش اسکن دوگانه<sup>(۱۳)</sup> نیز برای تشکیل داده‌های عاری از حرکت ارائه شدند. با استفاده از تعیین مرکز جرم تلاش شد تا حرکت تنفسی قلب تصحیح شود<sup>(۱۴)</sup>. در مطالعه دیگری، تابع همبستگی تقاطعی برای آشکارسازی اتماتیک حرکت در فریم‌های به دست آمده مورد بررسی قرار گرفت<sup>(۱۵)</sup>. همچنین از همبستگی تقاطعی لینوگرام/سینوگرام، برای تعیین حرکت در تصویربرداری صفحه‌ای و اسپکت استفاده شد<sup>(۱۶)</sup>. علاوه بر این روش تعیین همبستگی فازی برای آشکارسازی حرکت در جهت عمود بر سیستم آشکارساز ارائه شد<sup>(۱۷)</sup>.

علاوه بر این روش‌ها که بر مبنای داده‌های حاصل از سیستم تصویربرداری بودند، روش‌های دیگری که در آن‌ها از سیستم‌های جانبی برای تشخیص میزان حرکت استفاده می‌شوند نیز توسعه داده شده‌اند. از جمله این روش‌ها می‌توان به استفاده از دوربین‌های مادون قرمز و نشانگرهای منعکس کننده این امواج که متصل به بدن بیمار می‌شود<sup>(۱۸)</sup> و استفاده از نشانگرهای اپتیکی و دوربین‌های CCD اشاره کرد<sup>(۲۱،۲۰)</sup>. هم‌چنین در مطالعه دیگری با تشکیل الگویی بر روی صورت بیمار به‌وسیله نور گسیل شده از یک پرتوافکن و ثبت تصویر در دوربین عکسبرداری بدون استفاده از نشانگر بر روی سر بیمار، حرکت بیمار اندازه‌گیری شد<sup>(۲۲)</sup>. اما با استفاده از این سیستم‌های جانبی حرکت ارگان در داخل بدن قابل اندازه‌گیری نیست.

در این مطالعه، پروفایل مجموع یابی شده از روی اطلاعات فریم‌های تصویربرداری شده محاسبه شد. حرکت قلب در تصویربرداری توموگرافی با استفاده از سیستم اسپکت، بر اساس منحنی چند جمله‌ای مدل شده بر روی بردارهای متناظر با فریم‌های متوالی به دست آمد. با اعمال حرکت‌های ساختگی به چشم‌های فیزیکی و فانتوم قفسه سینه روش مورد ارزیابی و در نهایت، میزان وقوع حرکت در دو مرکز پژوهشی

میزان حرکت در راستای محور شمارش  $\neq$  ندارد و بر عکس تأخیر در راستا محور شمارش  $\neq$  تأثیری بر تعیین میزان حرکت در راستای محور شمارش  $\neq$  نخواهد داشت. پس اگر تمام عناصر ماتریس که در یک سطر یا ستون یکسان باشند را با هم جمع کنیم، یک بردار یک بعدی به دست می‌آید که تمام اطلاعات شمارش‌های کلی تصویر در راستای شمارش آن سطر یا ستون و اطلاعات توزیع جزبی در راستای دیگر را دارد. این همان پروفایل مجموع یابی شده است. پروفیل مجموع یابی شده‌ای که مقادیر عناصر آن از جمع شمارش موجود در ردیف‌های ماتریس تصویر برای کل فریم‌ها حاصل می‌شود را لینوگرام مجموع یابی شده SL (Summed Linogram) و آن که از مجموع شمارش موجود در ستون‌های ماتریس تصویر برای کل فریم‌ها حاصل می‌شود را سینوگرام مجموع یابی شده SS (Summed Sinogram) می‌نامیم. بنابراین برای نمونه، در یک تصویربرداری ۳۲ فریمی در ماتریس SL،  $64 \times 64$  دارای ۳۲ ستون و ۶۴ ردیف است و به همین ترتیب، SS، ۳۲ ردیف و ۶۴ ستون دارد.

ابتدا ROI را انتخاب کردیم؛ بنابراین فقط شمارش‌های این ناحیه که در برگیرنده ارگان مورد تصویربرداری (قلب) می‌باشند، مدنظر قرار گرفتند. از نظر بررسی بصری وقوع حرکت، انحراف از یک خط مستقیم و ناپیوستگی در آن نشانه‌ای از حرکت بیمار در راستای تخت بیمار و انحراف از یک شکل سینوسی و ناپیوستگی در آن نشانه‌ای از حرکت بیمار در راستای عمود بر راستای تخت بیمار می‌باشد.

برای کمی کردن حرکت هر ستون SL یا هر ردیف را یک بردار یک بعدی در نظر می‌گیریم. بنابراین هر بردار، متناظر با یک فریم تصویربرداری می‌باشد. حال لازم است تا تعیین کنیم، این بردارهای یک بعدی، به ازای دو فریم متولی، چقدر نسبت به هم جایه‌جایی دارند. روش ما برای تعیین دقیق میزان جایه‌جایی قلب بین دو فریم متولی طی مراحل زیر انجام می‌شود:

- ۱- ابتدا بر روی داده‌های مربوط به هر ستون از

مورد استفاده در تصویربرداری اندازه گیری می‌شود و شامل اثرات کالیماتور و شعاع چرخش است. فریم‌های صفحه‌ای حاصل از تصویربرداری در ابعاد  $64 \times 64$  و  $28 \times 28$  با اندازه پیکسل  $5/94$  و  $2/97$  میلی‌متر تشکیل شدند. ابتدا از چشم‌ها و فانتوم‌ها بدون اعمال هیچ‌گونه حرکتی تصویربرداری شد. سپس این چشم‌ها و فانتوم‌ها، مطابق الگوی تعریف شده به میزان ۱، ۲ و ۳ پیکسل، در اوایل (ابتدا فریم ۸)، اواسط (ابتدا فریم ۱۶) و اواخر (ابتدا فریم ۲۴) داده برداری، به میزان ۶ میلی‌متر (قریباً ۱ پیکسل) و ۱۲ میلی‌متر (قریباً ۲ پیکسل) و ۱۸ میلی‌متر (قریباً ۳ پیکسل) جایه‌جا شدند.

هم‌چنین داده‌های حاصل از تصویربرداری توموگرافی از قلب بیماران واقعی از بانک اطلاعاتی دو مرکز پزشکی هسته‌ای استخراج و روش آشکارسازی و تصحیح حرکت بر روی آن‌ها اعمال شد. برای بررسی کیفی وقوع حرکت، همه فریم‌های تصویر در مد سینمایی نمایش داده می‌شود. ابتدا ناحیه مورد نظر ROI (Region of Interest) انتخاب می‌شود تا فقط اطلاعات مربوط به قلب بررسی شود. در برنامه ما، رسم خطوط راهنمایی کمک می‌کند تا بتوان وقوع حرکت را به صورت بصری بررسی کرد. علاوه بر این برای تعیین زمان وقوع حرکت و هم‌چنین تعیین اندازه حرکت پروفایل‌های مجموع یابی شده در دو راستای عمود بر هم محاسبه شدند. چون با وقوع حرکت هنگام تصویربرداری، داده هایی که در ماتریس در موقعیت ۱ و ۲ ثبت می‌شدند، اکنون در موقعیت دیگری ثبت می‌شوند. این امر باعث می‌شود بین تصویری که تا زمان قبل از حرکت تهیه شده بود و تصویری که بعد از حرکت تهیه می‌شود، یک تأخیر ایجاد شود.

در راستای محور شمارش  $\neq$  تأخیر در جهت محور شمارش  $\neq$  برابر با صفر و در راستای محور شمارش  $\neq$  تأخیر در جهت محور شمارش  $\neq$  برابر صفر است. چون تصویر یک بردار روی بردار عمود بر آن صفر می‌شود. لذا تأخیر در راستای محور شمارش  $\neq$  تأثیری بر تعیین

$$\hat{X}_i^k = \hat{X}_i - k\Delta S \quad , \quad k = 1, 2, \dots, \frac{s}{2}$$

$\hat{X}_i^k$  منحنی چند جمله‌ای با درجه بهینه مدل شده مربوط به فریم  $i$  است که مقادیر آن به میزان  $k\Delta S$  از مقادیر  $\hat{X}_i$  کمتر است. مقدار  $k$  از یک تا  $\frac{s}{2}$  انتخاب شده است. حد بالای تعیین شده برای  $k$  (یعنی  $\frac{s}{2}$ ) به علت این است که قسمت‌های بالاتر منحنی مربوط به هر فریم مدنظر قرار گیرد. با این کار از اثرات نویز و شمارش‌های مربوط به بافت‌های مجاور (شمارش‌های غیر از بافت مورد نظر و مربوط به بافت‌هایی که جذب رادیواکتیویته آن‌ها کم است، مانند ریه، استخوان و بدن) در محاسبه میزان جایه‌جایی ارجان تحت تصویربرداری (قلب) جلوگیری می‌شود.  $\hat{X}_{i+1}^k$  نیز به همین ترتیب محاسبه می‌شود.

-۳- در این مرحله، به ازای هر شیفت عمودی  $\hat{X}_i$  و هم‌زمان با آن، شیفت عمودی هم اندازه برای  $\hat{X}_{i+1}$  ریشه‌های منحنی‌های  $\hat{X}_i^k$  و  $\hat{X}_{i+1}^k$  را محاسبه می‌کنیم.

$$\hat{X}_i^k(R_i^k) = 0$$

$$\hat{X}_{i+1}^k(R_{i+1}^k) = 0$$

$\hat{X}_{i+1}^k(R_{i+1}^k)$  و  $R_{i+1}^k$  به ترتیب ریشه‌های  $\hat{X}_i^k$  و  $\hat{X}_{i+1}^k$  هستند. در صورتی که تعداد ریشه‌های دو منحنی مربوط به دو فریم متوالی به ازای یک شیفت عمودی انتخاب شده، برابر نباشد، اولین دو ریشه متناظر دو منحنی را، از طریق کمینه کردن فاصله بین تمام ریشه‌های مربوط به منحنی دارای تعداد بیشتر ریشه، و اولین ریشه مربوط به منحنی دارای تعداد کمتر ریشه به دست می‌آوریم. این کار را برای پیدا کردن دومین، سومین، ... و آخرین ریشه مربوط به منحنی دارای تعداد کمتر ریشه ادامه می‌دهیم تا همه ریشه‌های متناظر به دست آیند. حتی اگر بیمار در طی زمان تصویربرداری حرکتی نکند، هر دو ریشه متناظر مربوط به منحنی‌های  $\hat{X}_i^k$  و  $\hat{X}_{i+1}^k$  دقیقاً با هم برابر نیستند یا به عبارتی اختلاف بین هر دو ریشه متناظر همواره برابر با صفر نمی‌شود. دلیل آن، ماهیت آماری واپاشی رادیواکتیو و قرارگیری بافت‌های متفاوت بین قلب و درین در نهایت متفاوت و هم‌چنین تغییر پروفایل ارجان‌ها

لینوگرام مجموع یابی شده یک منحنی چند جمله‌ای درجه  $N$  اندازه می‌کنیم:

$$X_i = p_N x^N + p_{N-1} x^{N-1} + \dots + p_1 x + p_0$$

که در آن  $N$  شماره ستون است و داده‌های موجود در هر ستون متناظر با یک فریم است. ضرایب این چند جمله‌ای به روش کمترین مربعات (کمینه کردن مجموع مربع اختلاف بین مقادیر موجود در هر ستون و مقادیری که از مدل سازی منحنی چند جمله‌ای به دست می‌آیند)، محاسبه شدن.

برای تعیین مقدار بهینه درجه چند جمله‌ای، عمل فیت کردن با فرض متغیر بودن درجه چند جمله‌ای انجام شد. مقدار  $N$  از یک تا یک مقدار ماکزیمم از پیش تعیین شده‌ای (در اینجا  $N=50$ )، تغییر داده می‌شود و هر بار ضرایب چند جمله‌ای مورد نظر به روش کمترین مربعات محاسبه شدن. سپس درجه‌ای از چند جمله‌ای که به ازای آن خطای میانگین مربعات کمینه شد، به عنوان مقدار بهینه درجه چند جمله‌ای انتخاب شد.

$$\hat{X}_i = q_m x^m + q_{m-1} x^{m-1} + \dots + q_1 x + q_0$$

$\hat{X}_i$  منحنی چند جمله‌ای با درجه بهینه مدل شده متناظر با فریم  $i$  است و  $m$  درجه بهینه این چند جمله‌ای است. این عمل برای فریم  $i+1$  نیز تکرار می‌شود تا  $\hat{X}_{i+1}$  به دست آید.

-۲- حال اگر ماکزیمم و مینیمم منحنی چند جمله‌ای مدل شده مربوط به فریم  $i$  (یعنی  $\hat{X}_i$ ) به ترتیب برابر با  $a_i$  و  $b_i$  باشد و به همین ترتیب ماکزیمم و مینیمم منحنی مدل شده مربوط به فریم  $i+1$  (یعنی  $\hat{X}_{i+1}$ ) به ترتیب برابر با  $a_{i+1}$  و  $b_{i+1}$  باشد، اختلاف بین مینیمم مقادیر  $a_i$  و  $a_{i+1}$  و ماکزیمم مقادیر  $b_i$  و  $b_{i+1}$  را به  $s$  قسمت مساوی تقسیم می‌کنیم (در اینجا  $s=12$ ).

$$a_i = \max(\hat{X}_i), \quad b_i = \min(\hat{X}_i)$$

$$a_{i+1} = \max(\hat{X}_{i+1}), \quad b_{i+1} = \min(\hat{X}_{i+1})$$

$$\Delta S = \frac{\min(a_i, a_{i+1}) - \max(b_i, b_{i+1})}{s}$$

حال هر دو منحنی  $\hat{X}_i$  و  $\hat{X}_{i+1}$  را به صورت هم‌زمان به صورت عمودی به پایین شیفت می‌دهیم.

مواردی است که برای دقیقاً یکسان نبودن دو ریشه متناظر منحنی‌های  $\hat{X}_i^k$  و  $\hat{X}_{i+1}^k$  در بالا ذکر شد. در وضعیت اخیر، مقدار میانگین  $(k)$  مقدار  $M_{i,i+1}$  برابر با صفر در نظر گرفته می‌شود و در نتیجه  $M_{i,i+1} = 0$  می‌شود و این یعنی این که برنامه تشخیص داده است که هیچ حرکتی بین فریم  $i$  و  $i+1$  روی نداده است.

۶- برای تعیین دقیق میزان حرکت بین دو فریم متوالی بر حسب پیکسل، فرض می‌کنیم که ماکزیمم جابه‌جایی ممکن نسبت به حالت بدون حرکت کردن بیمار یا ارگان تحت تصویربرداری، برابر با  $d$  پیکسل باشد (در اینجا  $d=10$ ). منحنی چند جمله‌ای با درجه بهینه مدل شده مربوط به فریم  $i+1$  (یعنی  $\hat{X}_{i+1}$ ) را، هر بار به میزان یک پیکسل از  $-d$  تا  $+d$ ، نسبت به منحنی چند جمله‌ای با درجه بهینه مدل شده مربوط به فریم  $i$  (یعنی  $\hat{X}_i$ )، در راستای افقی، شیفت می‌دهیم (کلاً  $2d+1$  بار). مراحل بالا (۵-۱) را به ازای هر جابه‌جایی افقی منحنی  $\hat{X}_{i+1}$  نسبت به  $\hat{X}_i$  تکرار می‌کنیم و را هر بار حساب می‌کنیم.

۷- در پایان تعداد  $2d+1$  عدد  $A_{i,i+1}$  داریم که آن را به صورت  $(h)$  نشان می‌دهیم  $h=-d,-d+1,\dots,0,\dots,d-1,d$  که  $A_{i,i+1}(h)$  مینیمم مقدار را دارد، میزان جابه‌جایی بیمار بین هر دو فریم متوالی  $i$  و  $i+1$  بر حسب پیکسل مشخص می‌شود.

$H_{m_{i,i+1}}$  مقداری از  $h$  (میزان جابه‌جایی افقی منحنی  $\hat{X}_{i+1}$  (مربوط به فریم  $i+1$ ) نسبت به  $\hat{X}_i$  (مربوط به فریم  $i$ ) بر حسب پیکسل) است که به ازای آن  $A_{i,i+1}(h)$  کمترین مقدار خود را (برابر با  $A_{m_{i,i+1}}$ ) دارد. در نتیجه  $H_{m_{i,i+1}}$  اندازه حرکت آشکار شده بین دو فریم متوالی بر حسب پیکسل است که به روش مدل‌سازی منحنی چند جمله‌ای بر روی بردارهای به دست آمده با محاسبه پروفایل مجموع یابی شده از فریم‌های تصویربرداری پرفیوژن می‌کارد به دست آمد.

برای ارزیابی روش، ابتدا از چشمۀ نقطه‌ای و چشمۀ

در فریم‌های مختلف می‌باشد. بنابراین، اگر اختلاف بین ریشه‌های متناظر به ازای یک مقدار مشخص  $k$  (یعنی  $R_{i+1}^k - R_i^k$ )، برای برخی از ریشه‌های متناظر مثبت و برای برخی دیگر از ریشه‌های متناظر منفی باشد، ریشه‌های متناظر مذبور به این مقدار  $k$ ، در محاسبه میزان حرکت لحاظ نمی‌شوند. هم‌چنین اگر  $R_{i+1}^k - R_i^k$ ، به ازای همه مقادیر  $k$ ، برای برخی از ریشه‌های متناظر مثبت و برای برخی دیگر از ریشه‌های متناظر منفی باشد، به معنی آن است که در بازه زمانی بین این دو فریم متوالی هیچ حرکتی روی نداده است.

۴- اگر اختلاف بین هر دو ریشه متناظر به ازای یک مقدار مشخص  $k$ ، برای همه ریشه‌های متناظر هم علامت باشد، میانگین این اختلاف ریشه‌ها را به ازای یک مقدار مشخص  $k$  برای منحنی‌های مربوط به فریم  $i$  (یعنی  $\hat{X}_i^k$ ) و فریم  $i+1$  (یعنی  $\hat{X}_{i+1}^k$ ) حساب می‌کنیم:

$$M_{i,i+1}(k) = \frac{\sum_{g=1}^{G_k} (R_{i+1}^k - R_i^k)_g}{G_k}, k = 1, 2, \dots, \frac{s}{2}$$

در این رابطه  $G_k$  تعداد کل ریشه‌های متناظر، به ازای یک مقدار مشخص  $k$  است.

۵- اگر مقادیر میانگین به دست آمده در مرحله قبل (یعنی  $M_{i,i+1}(k)$ ، به ازای مقادیر مختلف  $k$  ( $k=1, 2, \dots, \frac{s}{2}$ )) در بیش از یک حد آستانه تعیین شده (تعداد نصف حالت‌ها به علاوه یک یا  $n_k = \frac{n_k}{2} + 1 = \frac{n_k}{4} + 1$ ) تعداد حالت‌های  $k$  است، هم علامت باشند (اگر مثبت باشد یعنی منحنی مربوط به فریم  $i$  جلوتر از منحنی مربوط به فریم  $i+1$  است و اگر منفی باشد برعکس)، مقدار میانگین  $(k)$  به ازای همه مقادیر  $k$  به صورت زیر محاسبه می‌شود:

$$A_{i,i+1} = \frac{\sum_{k=1}^{\frac{s}{2}} M_{i,i+1}(k)}{\frac{s}{2}}$$

این مقدار میانگین به دست آمده ( $A_{i,i+1}$ )، تخمین اولیه‌ای از میزان حرکت بین فریم  $i$  و  $i+1$  را نشان می‌دهد. اما اگر  $M_{i,i+1}(k)$  در نیمی از موارد مثبت و در نیمی دیگر علامتش منفی باشد، دلیل آن همان

براساس محل و میزان انحراف از خط راست و یک منحنی سینوسی زمان وقوع حرکت و شدت آن را اعلام می کرد. نتایج مربوط به اندازه گیری های ماکریم شمارش در تصویر بازسازی شده، همچنین میزان FWHM پس از اعمال حرکت و پس از تصحیح حرکت بسته به شدت و زمان وقوع به ترتیب در جدول شماره ۱ و ۲ آمده است. بیشترین شمارش موجود در تصویر بازسازی شده چشم نقطه ای قبل از اعمال حرکت (بیشینه شدت در تصویر بازسازی شده) ۱۲۵/۱ بوده است. همچنین برای این چشم نقطه ای FWHM قبل از اعمال حرکت ۱۵/۷۵ میلی متر بود. همان طور که دیده می شود، پس از تصحیح حرکت با روش ارائه شده، میزان خطای مربوط به تغییر نسی ماقریم شمارش در تصویر بازسازی شده به کمتر از ۱/۱ درصد در اثر ۱ پیکسل حرکت و به کمتر از ۱/۳ درصد در اثر ۲ پیکسل حرکت و در نهایت به کمتر از ۱/۹ درصد در اثر ۳ پیکسل حرکت، کاهش یافته است. همان طور که ملاحظه می شود، پس از تصحیح حرکت با روش ارائه شده، میزان خطای مربوط به تغییر نسبی FWHM در تصویر بازسازی شده، به ۰/۱۳ درصد در اثر ۱ پیکسل حرکت و به کمتر از ۰/۳۲ درصد در اثر ۲ پیکسل حرکت و به کمتر از ۰/۷۶ درصد در اثر ۳ پیکسل حرکت، کاهش یافته است.

جدول شماره ۱: ماکریم شمارش در تصویر بازسازی شده چشم نقطه ای قبل و پس از تصحیح حرکت و درصد تغییر آن نسبت به حالت بدون حرکت (ماکریم شمارش در حالت بدون حرکت ۱۲۵/۱ بوده است)

۲۴ فریم AMC	۲۶ فریم BMC	۱۶ فریم AMC	۱۶ فریم BMC	۸ فریم AMC	۸ فریم BMC
(۷۷/۰) (۱۲۴/۱) (۵/۵۹) (۱۱۷/۲) Motion-1	(۷۷/۰) (۱۲۴/۰) (۵/۰۴) (۱۲۳/۸) (۴۳/۸) (۱۱۴/۳) (۱۸۷/۰) (۰/۱/۷) (۰/۰/۰) Motion-1				
(۱۲/۰) (۱۲۳/۷) (۳۴/۹۹) (۱۱۷/۰) (۱۰/۰۵) (۱/۰/۸) (۱۲/۱) (۱۲۳/۵) (۱۹/۶۶) (۰/۰/۰) Motion-2	(۱۲/۰) (۱۲۳/۷) (۳۴/۹۹) (۱۱۷/۰) (۱۰/۰۷) (۰/۱/۷) (۱۲/۱) (۱۲۳/۷) (۱۹/۶۶) (۰/۰/۰) Motion-2				
(۷۷/۰) (۱۲۳/۵) (۱۵/۵۱) (۱۰/۰۵) (۰/۰/۰) (۱۲۲/۸) (۷۷/۰) (۱۲۳/۵) (۱۵/۵۱) (۰/۰/۰) Motion-3	(۷۷/۰) (۱۲۳/۵) (۱۵/۵۱) (۰/۰/۰) (۱۲۲/۸) (۷۷/۰) (۱۲۳/۵) (۱۵/۵۱) (۰/۰/۰) Motion-3				

BMC: قبل از تصحیح حرکت؛ AMC: پس از تصحیح حرکت

نتایج مربوط به اندازه گیری ماکریم شمارش موجود در برش های بازسازی شده چشم نظرده در جدول شماره ۳ آورده شده است. در تصویر بازسازی شده مربوط به این شرایط بدون اعمال هیچ گونه حرکتی ماکریم

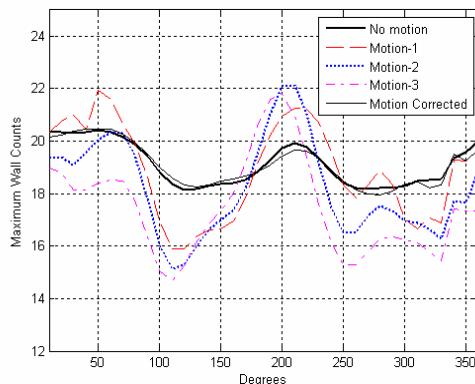
گسترده بدون اعمال حرکت تصویربرداری شد و سپس با استفاده از سیستم مکانیکی طراحی شده، این جسم در شروع فریم ۸ و ۲۴ (اوایل اواسط و اواخر داده برداری) به میزان ۶، ۱۲ و ۱۸ میلی متر (تقریباً ۱، ۲ و ۳ NCAT پیکسل) جابه جا شدند. تصویربرداری از فانتوم نیز با اعمال همین جابه جایی ها انجام شد. داده های به دست آمده به روش فیلتر بک پروجکشن با استفاده از فیلتر رمپ و باتروروث (با فرکانس قطع ۰/۳۵ دور بر پیکسل و مرتبه ۵) بازسازی شدند. در مورد چشم نقطه ای مقدار FWHM قبل و پس از اعمال حرکت و پس از تصحیح حرکت با هم مقایسه و درصد تغییر آن نسبت به حالت بدون حرکت تعیین گردید. برای تصاویر شیشه سازی شده اسپکت قلب با استفاده از فانتوم NCAT، پس از بازسازی تصاویر، شمارش ماکریم در عضله میو کارد قلب در نمای محور کوتاه اندازه گیری شد. مقادیر شمارش ماکریم به دست آمده بر حسب زاویه دید از صفر تا ۴۶ درجه در تصویربرداری های مربوط به قبل و پس از اعمال حرکت و پس از تصحیح حرکت در یک نمودار رسم و با هم مقایسه شد. در نهایت برنامه آشکارسازی و تصحیح حرکت را برای تصاویر گرفته شده از بیمارانی که در دو مرکز پزشکی هسته ای مطالعه شده بودند، اعمال کردیم.

## یافته ها

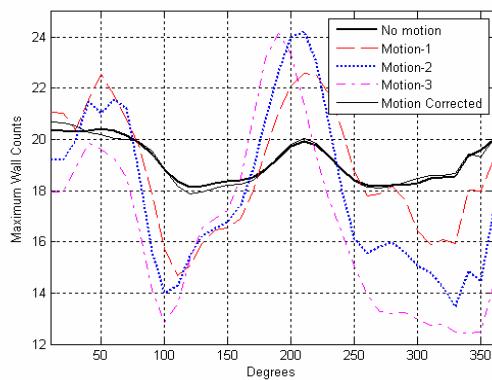
پس از پایان داده برداری با استفاده از سیستم اسپکت و جمع آوری اطلاعات مربوط به شیشه سازی تصویربرداری قلب، اطلاعات فریم های متواالی به صورت بصری از لحظه وقوع حرکت بررسی شدند. برای این منظور از نمایش مدل سینمایی استفاده شد. نتایج اعمال برنامه نشان داد که در این حالت برنامه با رسم خطوط راهنمای بررسی بصری وقوع حرکت را امکان پذیر ساخت. همچنین مشاهده پروفایل های مجموع یابی شده محوری و عمود بر محور،

نتایج نشان داد که توزیع رادیو اکتیویته جذب شده توسط دیواره قلب در اثر حرکت به صورت غیر واقعی نمایان می شود. در تصاویر شماره ۱ تا ۳ ماکزیمم شمارش دیواره قلب بر حسب منظر دید از محور قلب، قبل از اعمال حرکت، در اثر حرکت به میزان ۱۲، ۶ و ۱۸ میلی متر (تقریباً ۱، ۲ و ۳ پیکسل) در اوایل (فریم ۸؛ تصویر شماره ۱)، اواسط (فریم ۱۶؛ تصویر شماره ۲) و اواخر (فریم ۲۴؛ تصویر شماره ۳).

داده برداری و همچنین پس از تصحیح حرکت نشان داده شده است. به صورت کمی مشخص است که به چه میزان شمارش در دیواره قلب تصحیح شده است. ماکزیمم شمارش میوکارد در تصویر تصحیح شده به مقدار واقعی در تصویر قبل از اعمال حرکت نزدیک است. در حالی که این مقدار در تصویر بازسازی شده که در



تصویر شماره ۱: ماکزیمم شمارش دیواره قلب بر حسب منظر دید از محور قلب، قبل از اعمال حرکت، در اثر حرکت به میزان ۱، ۲ و ۳ پیکسل در اوایل (فریم ۸) داده برداری و پس از تصحیح حرکت



تصویر شماره ۲: ماکزیمم شمارش دیواره قلب بر حسب منظر دید از

شمارش ۷۵/۵۴ بود. این مقدار پس از اعمال ۱، ۲ و ۳ پیکسل حرکت در ابتدای فریم ۸ و ۱۶ به این شیء فیزیکی و همچنین درصد کاهش ماکزیمم شمارش نسبت به حالت بدون حرکت در جدول شماره ۳ شده است.

جدول شماره ۲: FWHM چشمeh نقطه‌ای قبل و پس از تصحیح حرکت و درصد تغییر آن نسبت به حالت بدون حرکت (در حالت بدون حرکت ۱۵/۷۵ میلی متر بوده است)

۲۴ فریم AMC	۲۴ فریم BMC	۱۶ فریم AMC	۱۶ فریم BMC	۸ فریم AMC	۸ فریم BMC	Motion-1
(۰/۱۳)۱۵/۷۷	(۰/۲۹)۱۶/۱۱	(۰/۱۳)۱۵/۷۷	(۰/۲۶)۱۶/۲۰	(۰/۱۳)۱۶/۰۵	(۰/۱۳)۱۶/۰۵	
(۰/۲۵)۱۵/۷۹	(۰/۸۶)۱۶/۸۳	(۰/۲۳)۱۶/۹۲	(۰/۲۵)۱۵/۷۹	(۰/۰۹)۱۶/۷۱	(۰/۰۹)۱۶/۷۱	Motion-2
(۰/۷۰)۱۵/۸۶	(۰/۶۳)۱۶/۸۴	(۰/۷۶)۱۶/۱۱	(۰/۷۶)۱۶/۱۱	(۰/۰۳)۱۵/۸۵	(۰/۰۳)۱۵/۸۵	Motion-3

BMC: قبل از تصحیح حرکت؛ AMC: پس از تصحیح حرکت

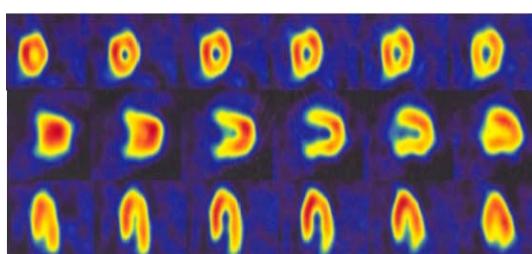
جدول شماره ۳: ماکزیمم شمارش در تصویر بازسازی شده چشمeh گسترده قبل و پس از تصحیح حرکت و درصد تغییر آن نسبت به حالت بدون حرکت (ماکزیمم شمارش در حالت بدون حرکت ۷۵/۵۴ بوده است)

۲۴ فریم AMC	۲۴ فریم BMC	۱۶ فریم AMC	۱۶ فریم BMC	۸ فریم AMC	۸ فریم BMC	Motion-1
(۰/۰۸)۷۵/۷۴	(۰/۳۴)۷۲/۹۳	(۰/۰۹)۷۵/۴۹	(۰/۰۹)۷۵/۷۱	(۰/۰۶)۷۵/۷۱	(۰/۰۶)۷۵/۷۱	
(۰/۱۸)۷۵/۴۰	(۰/۹۳)۷۸/۴۸	(۰/۱۰)۷۵/۴۵	(۰/۱۰)۷۵/۴۵	(۰/۱۲)۷۵/۴۴	(۰/۱۲)۷۵/۴۴	Motion-2
(۰/۳۹)۷۵/۲۴	(۰/۸۸)۷۶/۳۲	(۰/۴۵)۷۵/۲۰	(۰/۴۵)۷۵/۲۰	(۰/۲۱)۷۶/۳۱	(۰/۲۱)۷۶/۳۱	Motion-3

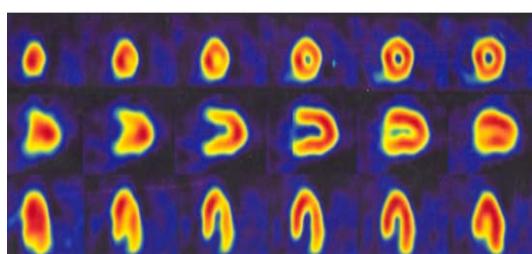
BMC: قبل از تصحیح حرکت؛ AMC: پس از تصحیح حرکت

همان طور که دیده می شود، پس از تصحیح حرکت با روش ارائه شده، میزان خطای مربوط به تغییر نسبی ماکزیمم شمارش در تصویر بازسازی شده چشمeh گسترده، به کمتر از ۰/۱ درصد در اثر ۱ پیکسل حرکت، به کمتر از ۰/۲ درصد در اثر ۲ پیکسل حرکت و کمتر از ۰/۴۵ درصد در اثر ۳ پیکسل حرکت کاهش یافته است. اثر روش آشکارسازی و تصحیح حرکت مربوط به تصویربرداری توموگرافی میوکارد از شیوه سازی تصویربرداری قلب به وسیله اسپکت از فانتوم NCAT بررسی شد. ماکزیمم شمارش در دیواره عضله میوکارد قلب از روی تصویر بازسازی شده به دست آمد. محور کوتاه قلب انتخاب و ماکزیمم شمارش در دیواره اندازه گیری شد.

تصویربرداری مجددًا تکرار و بررسی شد. تصویر شماره ۴ بخشی از تصویربرداری پرفیوژن میوکارد مربوط به یک بیمار را قبل و پس از تصحیح حرکت نشان می‌دهد. رادیوداروی مورد استفاده  $Tc-99m$ -sestaMIBI بود. حرکت ۳ پیکسلی در فریم ۱۰ اتفاق افتاده بود. تصاویر به چندین پزشک متخصص هسته‌ای نشان داده شد. تصاویری که بر اثر حرکت دارای آرتیفیکت شدیدی بودند، پس از تصحیح حرکت، اطمینان و قدرت تشخیص پزشکان را برای گزارش تصویر بیمار بهبود بخشیدند.



(الف)



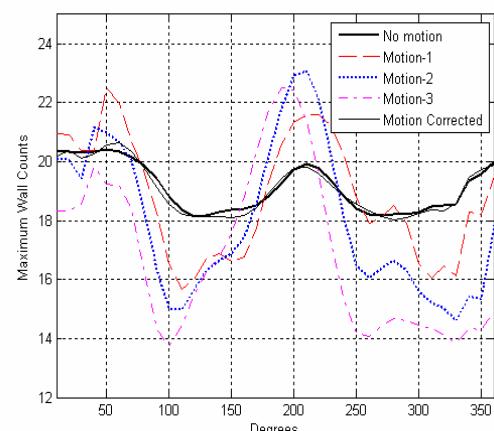
(ب)

تصویر شماره ۴: تعدادی از برش‌های مربوط به تصویربرداری پرفیوژن میوکارد در حالت استراحت از یک بیمار (الف) قبل از تصحیح حرکت و (ب) پس از تصحیح حرکت

## بحث

با توجه به اطلاعات ارائه شده به بیماران و درخواست از آن‌ها مبنی بر عدم حرکت در زمان تصویربرداری و استفاده از وسایل ثابت نگهدارنده در حین کار، به طور مکرر از مراکز پزشکی هسته‌ای گزارش می‌رسد که تصاویر باز سازی شده بیماران به دلیل وقوع حرکت دارای کیفیت مناسب برای گزارش نمی‌باشد. حرکت بیمار می‌تواند به صورت‌های سریع یا تدریجی صورت گیرد. اگرچه در این تحقیق حرکت

محور قلب، قبل از اعمال حرکت، در اثر حرکت به میزان ۱، ۲ و ۳ پیکسل در اواسط (فریم ۱۶) داده برداری و پس از تصحیح حرکت



تصویر شماره ۳: ماکریم شمارش دیواره قلب بر حسب منظر دید از محور قلب، قبل از اعمال حرکت، در اثر حرکت به میزان ۱، ۲ و ۳ پیکسل در اوآخر (فریم ۲۴) داده برداری و پس از تصحیح حرکت

آن طی تصویربرداری حرکت رخ داده است شمارش به طور قابل ملاحظه‌ای با مقدار واقعی اختلاف دارد. در نهایت برنامه آشکارسازی و تصحیح حرکت را برای تصاویر گرفته شده از بیمارانی که در دو مرکز پزشکی هسته‌ای مطالعه شده بودند، اعمال کردیم. از ۱۰۰۰ مطالعه‌ای که به صورت تصادفی انتخاب شده بود ۶۵ مورد با حرکت تشخیص داده شد. از این تعداد به ترتیب ۴۳ و ۱۲ مورد مربوط به تصویربرداری با سیستم اسپکت با یک دوربین (تک سر) و دو دوربین گاما (دو سر) بوده است.

در مرکز پزشکی هسته‌ای ۱، ۱۴، ۲۲، ۵ و ۲ مورد به ترتیب با یک، دو، سه و چهار پیکسل تشخیص داده شد. این مقادیر در مورد تصویربرداری با دو دوربین گاما در مرکز دیگر ۳، ۷ و صفر بوده است. از ۶۵ مورد مطالعه میوکارد که با حرکت محوری همراه بود ۳۸ مورد مربوط به تصویربرداری در حالت استرس (Stress) و ۲۷ مورد مربوط به تصویربرداری در حالت آرامش (Rest) بوده است. در مورد دو بیمار به دلیل حرکت شدید (بیش از چهار پیکسل) طی تصویربرداری، پس از بررسی تصاویر بازسازی شده، لازم شد تا

مطالعات زیادی برای آشکارسازی حرکت قلب با استفاده از داده‌های دوربین انجام شده است. در استفاده از این داده‌ها، پراکنده‌گی فوتون‌ها و همچنین کم بودن تعداد فوتون‌های مورد استفاده برای تشکیل تصویر، به دلیل محدودیت استفاده از دوز بالا، (نویز در تصویر) ممکن است باعث خطا در تشخیص میزان حرکت شود. در روش محاسبه میزان همبستگی تقاطعی بین فریم‌های تصویربرداری شده تابع همبستگی تقاطعی در اطراف ماکریم پهن است و نویز روی آن اثر می‌گذارد. این روش قادر به آشکارسازی حرکات تدریجی و تصحیح آن نیست. روش مربعات واگرا تضعیف و نویز باعث کاهش دقت این روش می‌شود و لازم است که مرکز چرخش (COR) با دقت تعیین شود. در روش دیگری بنام الگوریتم فلوی اپتیکی نتایج حاصل برای داده‌های تصویربرداری اسپکت از یک بیمار به دلیل گستردگی چشم به میزان قابل توجهی از میزان واقعی انحراف نشان داده است. همچنین عیوب دیگر روش‌های مبتنی بر داده‌های حاصل از سیستم تصویربرداری مانند روش تعیین مرکز جرم قلب، تعیین همبستگی تقاطعی لینوگرام/سینوگرام برای تعیین حرکت در تصویربرداری صفحه‌ای و اسپکت و روش تعیین همبستگی فازی برای آشکارسازی حرکت در جهت عمود بر سیستم آشکارساز، وابسته بودن روش آشکارسازی حرکت به کیفیت داده‌های اسکن شامل رزو لوشن، نمونه‌برداری و ویژگی‌های نویز است که بر روی تعیین پارامترهای حرکت تأثیر می‌گذارد (۲۵، ۲۴، ۱۶، ۱۵، ۵، ۴).

ما نشان دادیم که استفاده از مدل سازی منحنی چند جمله‌ای بر بردارهای موجود در پروفایل مجموع یابی شده می‌تواند برای تعیین زمان و میزان حرکت قلب در تصویربرداری پرفیوژن میو کارد به وسیله اسپکت استفاده شود. به طور مشخص حرکت در طی زمان داده برداری باعث ثبت اشتباه میزان شمارش بر پیکسل در تصویر بازسازی شده می‌شود. تأثیر منفی حرکت در اواسط داده برداری بر کیفیت تصویر، بیشتر از تأثیر منفی آن در

اعمال شده به صورت سریع و ناگهانی بود، اما حرکت نرم و پیوسته اندام نیز می‌تواند به صورت مقایسه منحنی‌های مدل شده دو فریم مجاور ارزیابی شود. همچنین با تقسیم هر فریم به زیرفریم‌های کوچک‌تر حرکت بین فریمی قابل آشکارسازی و تصحیح است. اسپکت با رزو لوشن بالا با ابعاد پیکسل کوچک‌تر به دست می‌آید اما نسبت سیگنال به نویز سیستم، وقتی شمارش‌ها به چهار برابر پیکسل تصویر ماتریس  $64 \times 64$ ، برای یک میدان دید مشخص دوربین گاما تقسیم شود، به میزان بسیار زیادی کاهش می‌یابد و این مورد باعث تشخیص نادرست در میزان حرکت قلب در روش‌های مبتنی بر داده‌های حاصل از دوربین از جمله روش همبستگی تقاطعی و مربعات واگرا می‌شود (۲۵، ۲۴). اما روش ما نشان داد که با مدل کردن فریم‌های تصویربرداری به منحنی‌های چند جمله اثرات نویز در تعیین میزان حرکت کاهش یافته، در تصویربرداری با رزو لوشن بالاتر (ماتریس  $128 \times 128$ ) نیز حرکت به درستی تصحیح می‌شود. مشاهده مد سینمایی تصاویر و بررسی بصری سینوگرام و لینوگرام بر تشخیص وقوع حرکت وابسته به شخص می‌باشد و نمی‌تواند برای تصحیح حرکت استفاده شود (۱۵، ۱۶). سیستم‌های جانی برای آشکارسازی و تصحیح حرکت استفاده می‌شوند اما در عمل به سبب برخی مشکلات از پتانسیل بالقوه این سیستم نمی‌توان در همه تصویربرداری‌ها به نحو شایسته استفاده کرد. برای مثال در تصویربرداری اسپکت قلب با پروتکل‌های رایج فقط امکان اصلاح حرکت در فاصله بین دو پروجکشن متواالی امکان‌پذیر است و هیچ نوع حرکتی در داخل یک پروجکشن (Intra frame motion) قابل اصلاح نیست مگر آن که هر پروجکشن به فریم‌های کوتاه مدت تقسیم شود که در سیستم‌های تصویربرداری اسپکت موجود در حال حاضر امکان‌پذیر نیست (۲۲-۱۸). تشخیص حرکت بین دو فریم متواالی بدون صرف هزینه و بدون استفاده از امکانات سخت افزاری با روش‌های نرم افزاری نیز امکان‌پذیر است.

منتظر با فریم‌های تصویربرداری محاسبه می‌شود و بدین ترتیب آرتیفکت ناشی از حرکت تصحیح می‌شود تا از تفسیر اشتباه ناشی از آرتیفکت حرکتی جلوگیری شود. بررسی تأثیر اکتیویته ارگان‌های مجاور قلب بهویژه کبد و تصحیح پراکندگی و روش بازسازی تصویر در روش ارائه شده نیاز به بررسی و مطالعه بیشتری دارد. کارهای بعدی شامل ارزیابی روش ارائه شده و بررسی اثر بخشی روش تحت شرایط کلینیکی متفاوت می‌باشد.

اوایل یا اواخر داده‌برداری است. همچنین در نماهایی که در آن نماها ارگان مورد نظر برای تصویربرداری توموگرافی به سیستم دوربین گاما نزدیک‌تر است، وقوع حرکت در این نماها باعث افت کیفیت بیشتری در تصاویر شده است.

به‌طور خلاصه با روش پیشنهادی ما حرکت قلب در تصویربرداری اسپکت پرفیوژن میوکارد، با استفاده از داده‌های حاصل از سیستم تصویربرداری و به روش مدل‌سازی منحنی چند جمله‌ای بر بردارهای یک بعدی

## References

- Hendel RC, Abbott BG, Bateman TM, Blankstein R, Calnon DA, Leppo JA, et al. The role of radionuclide myocardial perfusion imaging for asymptomatic individuals. *J Nucl Cardiol* 2011; 18(1): 3-15.
- Loong C, Anagnostopoulos C. Diagnosis of coronary artery disease by radionuclide myocardial perfusion imaging. *Heart* 2004; 90(Supple 5): v2-v9.
- Wheat JM, Currie GM. Incidence and characterization of patient motion in myocardial perfusion SPECT. *J Nucl Med Technol* 2004; 32(2): 60-65.
- Niu X, Yang Y, Jin M, Wernick MN, King MA. Effects of motion, attenuation, and scatter corrections on gated cardiac SPECT reconstruction. *Med Phys* 2011; 38(12): 6571-6584.
- Zakavi SR, Hajizadeh M, Zonoozi A, Momennezhad M, Ariana K, Dabagh-Kakhki VR. Assessment of simulated patient motion and its effect on myocardial perfusion SPECT using two reconstruction methods (Filtered Backprojection; FBP and Iterative method). *Iranian Journal of Nuclear Medicine* 2005; 13(23): 32-37.
- Fitzgerald J, Daniell PG. Effect of motion on cardiac SPECT imaging: recognition and motion correction. *J Nucl Cardiol* 2001; 8(6): 701-706.
- Yang YW, Chen JC, He X, Wang SJ, Tsui BMW. Evaluation of Respiratory Motion Effect on Defect Detection in Myocardial Perfusion SPECT: A Simulation Study. *IEEE Trans Nucl Sci* 2009; 56(3): 671-676.
- Eisner RL, Noever T, Nowak D, Carlson W, Dunn D, Oates J, et al. Use of cross-correlation function to detect patient motion during SPECT imaging. *J Nucl Med* 1987; 28: 97-101.
- Geckle WJ, Frank TL, Links JM, Becker LC. Correction for Patient and Organ Movement in SPECT: Application to Exercise Thallium-201 Cardiac Imaging. *J Nucl Med* 1988; 29: 441-450.
- Noumeir R, Mailloux GE, Lemieux R. Detection of motion during tomographic acquisition by an optical flow algorithm. *Comput Biomed Res* 1996; 29(1): 1-15.
- Qi W, Yang Y, Niu X, King MA. A quantitative study of motion estimation methods on 4D cardiac gated SPECT reconstruction. *Med Phys* 2012; 39(8): 5182-5193.
- Ivanovic M, Weber DA, Loncaric S, Pellet-Barakat C, Shelton DK. Patient motion

- correction for multicamera SPECT using 360 deg acquisition/detector. Proceeding of the IEEE Nuclear Science Symposium; 1997 Nov 9-15; New Mexico, USA.
13. Passalaqua AM, Narayanaswamy R. Patient motion correction of SPECT images: dual scan approach. Proceeding of the Nuclear Science Symposium and Medical Imaging Conference; 1994 Oct 30- Nov 5; VA, USA.
  14. Bruyant PP, King MA, Pretorius PH. Correction of the respiratory motion of the heart by tracking of the center of mass of thresholded projections: a simulation study using the dynamic MCAT phantom. *IEEE Trans Nucl Sci* 2002; 49(5): 2159-2166.
  15. Bai C, Maddahi J, Kindem J, Conwell R, Gurley M, Old R. Development and evaluation of a new fully automatic motion detection and correction technique in cardiac SPECT imaging. *J Nucl Cardiol* 2009; 16(4): 580-589.
  16. Sarkar S, Oghabian MA, Mohammadi I, Mohammadpour A, Rahmim A. A Linogram/Sinogram Cross-Correlation Method for Motion Correction in Planar and SPECT Imaging. *IEEE Trans Nucl Sci* 2007; 54(1): 71-79.
  17. Ando R, Ogawa K. Correction of patient movement with a phase-only correlation method in a SPECT study. Proceeding of the IEEE Nuclear Science Symposium Conference; 2010 Oct 30- Nov 6; Knoxville, TN.
  18. Beach RD, Pretorius PH, Boeing G, Bruyant PP, Feng B, Fulton RR, et al. Feasibility of Stereo-Infrared Tracking to Monitor Patient Motion during Cardiac SPECT Imaging. *IEEE Trans Nucl Sci* 2004; 51(5): 2693-2698.
  19. Bitarafan A, Rajabi H, Gruy B, Rustgou F, Sharafi AA, Firoozabady H, et al. Respiratory motion detection and correction in ECG-gated SPECT: a new approach. *Korean J Radiol* 2008; 9(6): 490-497.
  20. McNamara JE, Pretorius PH, Johnson K, Mukherjee JM, Dey J, Gennert MA, et al. A flexible multicamera visual-tracking system for detecting and correcting motion-induced artifacts in cardiac SPECT slices. *Med Phys* 2009; 36(5): 1913-1923.
  21. Mukherjee JM, McNamara JE, Johnson KL, Dey J, King MA. Estimation of Rigid-Body and Respiratory Motion of the Heart from Marker-Tracking Data for SPECT Motion Correction. *IEEE Trans Nucl Sci* 2009; 56(1): 147-155.
  22. Olesen OV, Paulsen RR, Højgaard L, Roed B, Larsen R. Motion tracking for medical imaging: a nonvisible structured light tracking approach. *IEEE Trans Med Imaging* 2012; 31(1): 79-87.
  23. Holly TA, Abbott BG, Al-Mallah M, Calnon DA, Cohen MC, DiFilippo FP, et al. Single photon-emission computed tomography. *J Nucl Cardiol* 2010; 17(5): 941-973.
  24. Leslie WD, Dupont JO, McDonald D, Peterdy AE. Comparison of motion correction algorithms for cardiac SPECT. *J Nucl Med* 1997; 38(5): 785-790.
  25. Kyme AZ, Hutton BF, Hatton RL, Skerrett DW, Barnden LR. Practical aspects of a data-driven motion correction approach for brain SPECT. *IEEE Trans Med Imaging* 2003; 22(6): 722-729.