

CT 系统参数标定及成像

黄璐哲，方天庆，帅青

浙江大学

2017 年 11 月 26 日

浙江大学

Table of Contents 目录

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

1 问题重述

2 问题一的求解

3 问题二的求解

4 问题三的求解

5 问题四的求解

6 Mathematical model

7 Empirical experiments

8 参考文献



问题背景

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

CT 系统是一种利用样品对射线的能量吸收特性对样品进行断层成像的技术，在不破坏样品的情况下获取样品内部的结构信息。问题中使用的是一种二维 CT 系统，探测器平面发出平行入射的 X 射线，探测器绕某固定的旋转中心逆时针旋转 180 次，可以获得 180 组接收信息，每组信息有 512 个等距单元的数据。



解决的问题

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

我们需要建立数学模型和算法，解决以下问题：

- 1 标定参数
- 2 重构图像
- 3 精度与稳定性分析
- 4 设计新模板



求解思路

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

- 1 通过部分数据初步获得模型信息
- 2 建立完整模型
- 3 迭代求解拟合模型

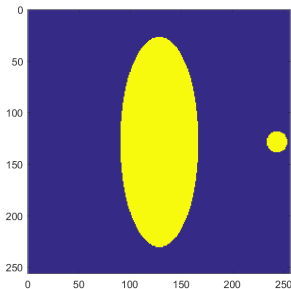


图: 附件 1 几何形状

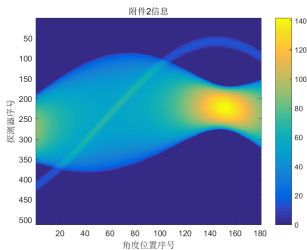


图: 附件 2 信息



初步计算参数

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

截取圆的部分，得到一组探测信息 $D(i)$ ，对于探测点 i ，其发出的射线与圆心的距离为 $d_i = i\Delta d + d_0$ ，其中 Δd 为探测器上的射线间距， d_0 为探测器位置相对偏置。那么第 i 条射线与圆相交的弦长为 $2\sqrt{R^2 - d_i^2}$ ，其中 R 为圆半径。我们推测探测器的接收数据与 ρ_l 成一次函数关系，即

$$D(i) = \mu \times 2\sqrt{R^2 - (i\Delta d + d_0)^2} \rho + c \quad (1)$$

使用最小二乘法对曲线进行拟合，求出各个参数的值为：

$$\mu = 1.7724, \Delta d = 0.2768, d_0 = -4.0688, c = 0.0000$$



初步计算参数

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

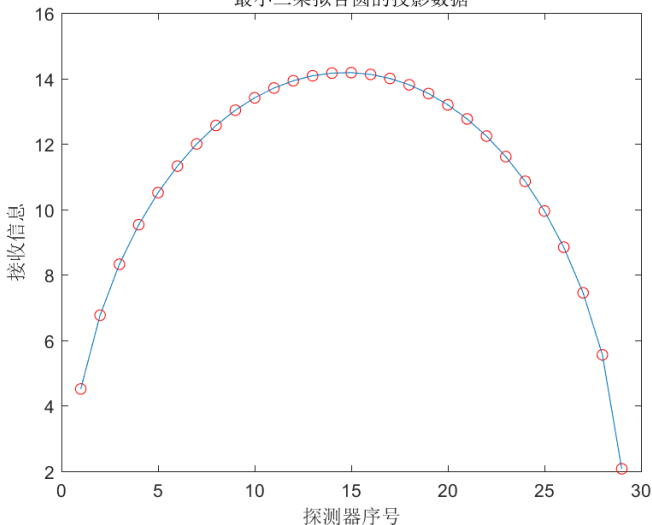
Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献



最小二乘拟合圆的投影数据



完整模型建立

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

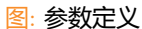
Empirical
experiments

参考文献

以正方形托盘的中心为坐标原点，椭圆中心与圆中心的连线方向为 x 轴，过坐标原点垂直于 x 轴方向为 y 轴，建立平面直角坐标系。在这一坐标系中，设 CT 系统的旋转中心坐标为 $R(x_0, y_0)$ ，探测器平面与 x 轴的夹角为 θ ，探测器中心与旋转中心在探测器平面上的投影的距离为 d_0 。



参数定义



求解长度

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

标定模板中，椭圆与圆的方程分别为：

$$\frac{x^2}{m^2} + \frac{y^2}{n^2} = 1, m = 15, n = 40; (x - 45)^2 + y^2 = 4^2$$

综合求解，所以对于探测角度为 ϕ 的探测器，其上第 i 条 X 射线探测所得的数值的计算公式为：

$$V = \mu \frac{2mn\sqrt{\max(0, m^2 \cos^2 \phi + n^2 \sin^2 \phi - (x_0 \cos \phi + y_0 \sin \phi + d_0 + (i - 256.5)\Delta d)^2)}}{m^2 \cos^2 \phi + n^2 \sin^2 \phi} + 2\mu\sqrt{\max(0, r_0^2 - (G \cos \phi - (x_0 \cos \phi + y_0 \sin \phi + d_0 + (i - 256.5)\Delta d))^2)}$$



模型求解

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

- 选取参数 $d_0, x_0, y_0, \mu, \Delta d, \phi_i, i = 1, \dots, 180$ 的初值, 这里参数的初值可以随意选取, 我们设置为
 $d_0 = x_0 = y_0 = 0, \mu = 1.7724$ (由前文初步计算得), 使用 512×180 组数据, 对所有参数进行拟合, 获得第一次求解的参数结果。
- 对第一次求解得到的 $\phi_{1_i}, i = 1, \dots, 180$, 对数据进行平滑处理, 接着将 ϕ_i 作为已知参数, 使用 512×180 组数据, 以第一次求解的结果作为初值, 对参数 $d_0, x_0, y_0, \mu, \Delta d$ 进行求解, 得到第二次参数的求解结果。



问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

- 使用第二次求解得到的参数 $d_0, x_0, y_0, \mu, \Delta d$ 作为已知参数，对于 180 组，每组 512 个数据，以第 (2) 步中得到的角度作为初值，分别对每组数据的角度参数进行求解，得到第 (3) 步的求解结果。
 - 使用第 (2) 步与第 (3) 步的结果作为初始值，再次使用 512×180 组数据，对所有参数进行拟合，得到最终结果。
- 经测试，经过这样几次求解之后，所得值已经稳定，再次求解结果不会有明显改变。

求解结果

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

使用上述算法对模型进行求解，得到各个参数如下：

$$\mu = 1.7727, x_0 = -9.2696, y_0 = 6.2738$$

$$d_0 = 0.0000, \Delta d = 0.2768$$

根据所建坐标系，CT 系统 X 射线逆时针旋转的始值为 -60.3465° ，终值 118.6439° 。



数据预处理

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

由问题一可知，由于安装过程的误差，CT 系统的旋转中心并不在正方形的中心，由前文推导公式可知，探测器上的第 i 个传感器与坐标原点的沿探测器方向的距离为：

$$d' = x_0 \cos \phi + y_0 \sin \phi + d_0 + (i - 256.5)\Delta d$$

对于任意角度的探测器，我们都可以设置一个中心与原点重合的辅助探测器，将探测器上的数据转化到辅助探测器上，再对问题进行求解。即：

$$d' = (i' - 256.5)\Delta d = x_0 \cos \phi + y_0 \sin \phi + d_0 + (i - 256.5)\Delta d$$



数据预处理

则对于原始数据 $y = \text{data}(i, j)$, 可以得到新的转化后的数据

$$\begin{aligned} \text{data}_{\text{pre}}(i', j) &= \text{data}(i(i'), j) \\ &= \text{data}(i' - (x_0 \cos \phi + y_0 \sin \phi + d_0) / \Delta d, j) \end{aligned}$$

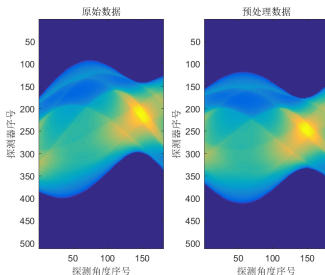


图: 数据预处理



精度分析

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

在这个问题中，我们采用模拟仿真的方法进行精度分析。在问题一模型的基础上，我们通过更改位置参数信息，进行模拟，得到这种情况下的 512×180 个数据，再使用我们的模型，在这组数据的基础上进行标定，计算得出标定所需参数，与设定的理论值进行对比，即可得到模型的精度信息。



精度分析

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

设置参数 $d_0 = 1, \mu = 1.5, x_0 = 10, y_0 = 10$, 观测角度依次为 $\phi_i = i^\circ, i = 1, \dots, 180$, 使用问题一中模型, 模拟生成 180 组探测器数据。将生成的探测器数据进行参数标定, 得到结果如表1所示。

表: 计算机仿真实验的几何标定结果

参数名称	$d_0(\text{mm})$	$x_0(\text{mm})$	$y_0(\text{mm})$	μ
理论值	5	-8	10	1.5
计算值	5.0000	-8.0000	10.0000	1.5000
差值($\times 10^{-10}$)	-0.1195	-0.0022	-0.5961	-0.0135



稳定性分析

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

使用计算机进行仿真，人为地在投影坐标中增加不同等级的噪声数据，再以此进行模板标定。与精度分析相同，设置参数 $d_0 = 1, \mu = 1.5, x_0 = 10, y_0 = 10$ ，观测角度依次为 $\phi_i = i^\circ, i = 1, \dots, 180$ ，使用 (1) 中模型，模拟生成 180 组探测器数据。根据这种方法模拟得到的探测器接受信息中的数据范围在 $(0, 120)$ 之间，我们给原数据增加在 $(-15, 15)$ 范围内均匀分布的随机噪声。从数据图中可以看出，数据信息较原数据更模糊，且噪声较多。

这里有一个问题就是实际的探测器数值是不会有负值的，我们在做的时候没有考虑到这一点，导致生成的探测器数据会有负值。



稳定性分析

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

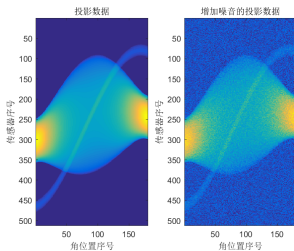


图: 投影数据

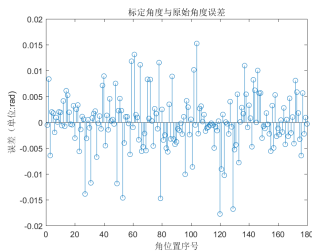


图: 角度计算误差

角度计算的均方根误差为 0.0053rad ，结合图像与表格数据，我们可以看出，我们的标定算法在数据有小范围的噪音的时候，标定产生的误差仍然较小，算法具有很好的稳定性。



稳定性分析

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

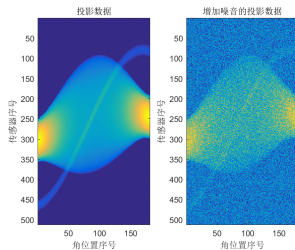


图: $(-50, 50)$ 噪声的投影数据

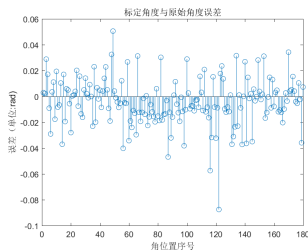


图: 角度计算误差



稳定性分析

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

表: $(-50,50)$ 均匀分布的噪声误差

参数名称	$d_0(\text{mm})$	$x_0(\text{mm})$	$y_0(\text{mm})$	μ
理论值	5	-8	10	1.5
计算值	5.0693	-8.0188	10.3614	1.4938
差值	-0.0693	0.0188	-0.3614	0.0062

角度计算的均方根误差为 0.0191rad ，相比噪声较小时，参数标定的误差有所增大，但仍然在很小的范围内。



1. Introduction 引言

frame subtitle 页面副标题

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

This nuaa-JUB.tex is a L^AT_EX Beamer template using the JUB Beamer theme produced by Billy Okal.

此 nuaa-JUB.tex 文件是一个使用了 Billy Okal 制作的 JUB Beam 主题的 L^AT_EX Beamer 模板。

L^AT_EX

图: L^AT_EX beamer



2. Mathematical model 数学模型

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

Lists 列表

- Apple
- Orange
- Banana
- 1 Monday
- 2 Tuesday
- 3 Wednesday

Description list is a type of list to describe items.

Description list 是一种用于描述的列表。



3. Empirical experiments 实验

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

Blocks 区块

Definition (Pythagorean theorem)

The Pythagorean theorem is a fundamental relation in Euclidean geometry among the three sides of a right triangle.

Theorem (Pythagorean theorem)

$$a^2 + b^2 = c^2$$



3. Empirical experiments 实验

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献

Blocks 区块

For example

$$3^2 + 4^2 = 5^2$$

Note

Note that the Pythagorean theorem can only be applied to right triangles.





- 问题重述
- 问题一的求解
- 问题二的求解
- 问题三的求解
- 问题四的求解
- Mathematical model
- Empirical experiments
- 参考文献

Thank you!

参考文献

问题重述

问题一的求解

问题二的求解

问题三的求解

问题四的求解

Mathematical
model

Empirical
experiments

参考文献



Kak A C. BOOKS AND PUBLICATIONS: "Principles of Computerized Tomographic Imaging" [J]. Medical Physics, 2002, 29(1):107.



J. Huang et al, "Sparse angular CT reconstruction using non-local means based iterative-correction POCS," Computers in Biology and Medicine, vol. 41, (4), pp. 195-205, 2011.



庄天戈. CT 原理与算法 [M]. 上海交通大学出版社, 1992.



林世明, W.-M.Boerner. 离散 Radon 变换 [J]. 西北工业大学学报, 1988(2):49-56.

