

Raport z laboratorium przedmiotu Informatyka w Medycynie Projekt tomografu

Ivan Kaliadzich 153936, Mikołaj Diakowski 151843

24 marca 2024

1 Zastosowany model tomografu

W projekcie zdecydowaliśmy się na zastosowanie modelu tomografu stożkowego.

2 Zastosowany język programowania wraz z bibliotekami

W projekcie użyliśmy języka Python jako świetnego narzędzia do obliczeń i przetwarzania obrazów. Wykorzystaliśmy następujące biblioteki:

- `imageio` - do wczytywania obrazów
- `ipywidgets` - do tworzenia interaktywnych elementów
- `numpy` - do operacji matematycznych
- `pydicom` - do wczytywania obrazów w formacie DICOM
- `matplotlib` - do rysowania wykresów
- `scipy` - do przetwarzania sygnałów
- `skimage` - do przetwarzania obrazów

3 Opis głównych funkcji programu

3.1 Pozyskiwanie odczytów dla poszczególnych detektorów

Fragment kodu:

```
def picture2sinogram(picture, width, detector_amount, alpha):  
    centre_of_image = [int(picture.shape[1]/2), int(picture.shape[0]/2)]  
    r = min(centre_of_image[0], centre_of_image[1])  
    print(centre_of_image)  
  
    sinogram = []  
    lines = []  
  
    # poruszaj emiterem 360/n razy o k t alpha i zbierz pr bki promieni.  
    for i in range(0, 360, alpha):  
        sinogram.append([])
```

```

lines.append([])
for detector in range(0, detector_amount):
    x0 = r * np.cos(i * np.pi / 180)
    y0 = r * np.sin(i * np.pi / 180)

    x1 = r * np.cos((i + 180 - (width / 2) + detector * (width / (
        detector_amount - 1))) * np.pi / 180)
    y1 = r * np.sin((i + 180 - (width / 2) + detector * (width / (
        detector_amount - 1))) * np.pi / 180)

    x0 = int(x0) + np.floor(centre_of_image[1])
    x1 = int(x1) + np.floor(centre_of_image[1])
    y0 = int(y0) + np.floor(centre_of_image[0])
    y1 = int(y1) + np.floor(centre_of_image[0])

    line = bresenham_line(x0, y0, x1, y1)

    pixel = change_brightness(picture, line)

    sinogram[-1].append(pixel)
    lines[-1].append([x0, y0, x1, y1])

return sinogram, lines

```

Funkcja ta przeprowadza transformację Radona na obrazie wejściowym. Algorytm ten pozwala jednocześnie na uśrednienie jasności punktów obrazu wynikowego, a także na jego normalizację. Warto zauważyć, że funkcja ta zwraca również listę linii, które są używane do rysowania obrazu wynikowego.

3.2 Filtracja sinogramu i zastosowany rozmiar maski

```

def filtering_sinogram(sinogram):
    sinogram_shape = np.shape(sinogram)
    number_of_projections = sinogram_shape[0]
    number_of_detectors = sinogram_shape[1]

    filtered = np.zeros((number_of_projections, number_of_detectors))
    mask = do_mask(number_of_detectors)

    # splot ka dej projekcji z nasz mask
    for projection in range(0, number_of_projections, 1):
        filtered[projection] = sig.convolve(sinogram[projection], mask, mode
            ='same', method='direct')

    return filtered

def do_mask(detectors):

```

```

# maska jednowymiarowa
mask_size = math.floor(detectors / 2)
mask = np.zeros(mask_size)
center = math.floor(mask_size / 2)
for i in range(0, mask_size, 1):
    k = i - center
    if k % 2 != 0:
        mask[i] = (-4 / np.pi ** 2) / k ** 2
mask[center] = 1
return mask

```

Funkcja `filtering_sinogram` przeprowadza filtrację sinogramu. Warto zauważyć, że funkcja ta wykorzystuje funkcję `do_mask`, która zwraca maskę filtrującą. Maskę wykonaliśmy dla połowy detektorów, co pozwala na zastosowanie filtracji w dziedzinie częstotliwości.

3.3 Ustalanie jasności poszczególnych punktów obrazu wynikowego oraz jego przetwarzanie końcowe

```

def back_projection(picture, sinogram, lines, filtr):
    projection = []
    if filtr:
        sinogram = filtering_sinogram(sinogram)

    picture_shape = np.shape(picture)
    width = picture_shape[0]
    height = picture_shape[1]

    sinogram_shape = np.shape(sinogram)
    number_of_projections = sinogram_shape[0]
    number_of_detectors = sinogram_shape[1]

    # dane do tworzenia gifa i statystyk
    images = []
    iterator = 0
    # dane do rekonstrukcji zdjęcia
    reconstructed_ = np.zeros(shape=picture_shape)
    helper = np.zeros(shape=picture_shape)

    # rekonstrukcja zdjęcia
    for projection in range(0, number_of_projections, 1):
        for detector in range(0, number_of_detectors, 1):
            x0, y0, x1, y1 = lines[projection][detector]
            line = bresenham_line(x0, y0, x1, y1)
            value = sinogram[projection][detector]
            for i in range(0, len(line), 1):
                x, y = line[i]
                if 0 <= x < width and 0 <= y < height:
                    reconstructed_[int(x)][int(y)] += value
                    helper[int(x)][int(y)] += 1
            images.append(reconstructed_.copy())
    return reconstructed_, images

```

```
def scale_brightness(image1):
    return rescale_intensity(image1, out_range=(0, 1))
```

Funkcja `back_projection` przeprowadza odwrotną projekcję na obrazie wynikowym. Warto zauważyć, że funkcja ta zwraca również listę obrazów, które są używane do stworzenia animacji. Funkcja `scale_brightness` służy do skalowania jasności obrazu wynikowego. Wykorzystywana ona jest do tworzenia statystyk.

3.4 Wyznaczanie wartości miary RMSE na podstawie obrazu źródłowego oraz wynikowego

```
sinogram_without_filter, lines_without_filter = picture2sinogram(
    original_image, width, detector_amount, alpha)
constr_without_filter, _ = back_projection(original_image,
    sinogram_without_filter, lines_without_filter, False)
scale_brightness(constr_without_filter)
print(f"Mean_squared_error_dla_obrazu_bez_filtrowania:_{math.sqrt(
    mean_squared_error(original_image, _constr_without_filter))}")
```

Funkcja `mean_squared_error` zwraca wartość miary MSE dla obrazu wynikowego oraz obrazu źródłowego.

3.5 Odczyt i zapis plików DICOM

```
import pydicom
import pydicom._storage_sopclass_uids

def create_dicom(name_patient, date_patient, commentary_patient):
    global reconstructed
    photo_dcm = (reconstructed).astype(np.uint16)

    meta = pydicom.Dataset()
    meta.MediaStorageSOPClassUID = pydicom._storage_sopclass_uids.
        MRImageStorage
    meta.MediaStorageSOPInstanceUID = pydicom.uid.generate_uid()
    meta.TransferSyntaxUID = pydicom.uid.ExplicitVRLittleEndian

    Data = pydicom.Dataset()
    Data.file_meta = meta
    Data.is_little_endian = True
    Data.is_implicit_VR = False
    Data.SOPClassUID = pydicom._storage_sopclass_uids.MRImageStorage
    Data.PatientName = name_patient
    Data.StudyDate = date_patient
    Data.StudyDescription = commentary_patient
    Data.Modality = "MR"
    Data.SeriesInstanceUID = pydicom.uid.generate_uid()
    Data.StudyInstanceUID = pydicom.uid.generate_uid()
    Data.FrameOfReferenceUID = pydicom.uid.generate_uid()
```

```

Data.BitsAllocated = 16
Data.BitsStored = 16
Data.HighBit = 15
Data.SamplesPerPixel = 1
Data.ImagesInAcquisition = "1"
Data.Rows = photo_dcm.shape[0]
Data.Columns = photo_dcm.shape[1]

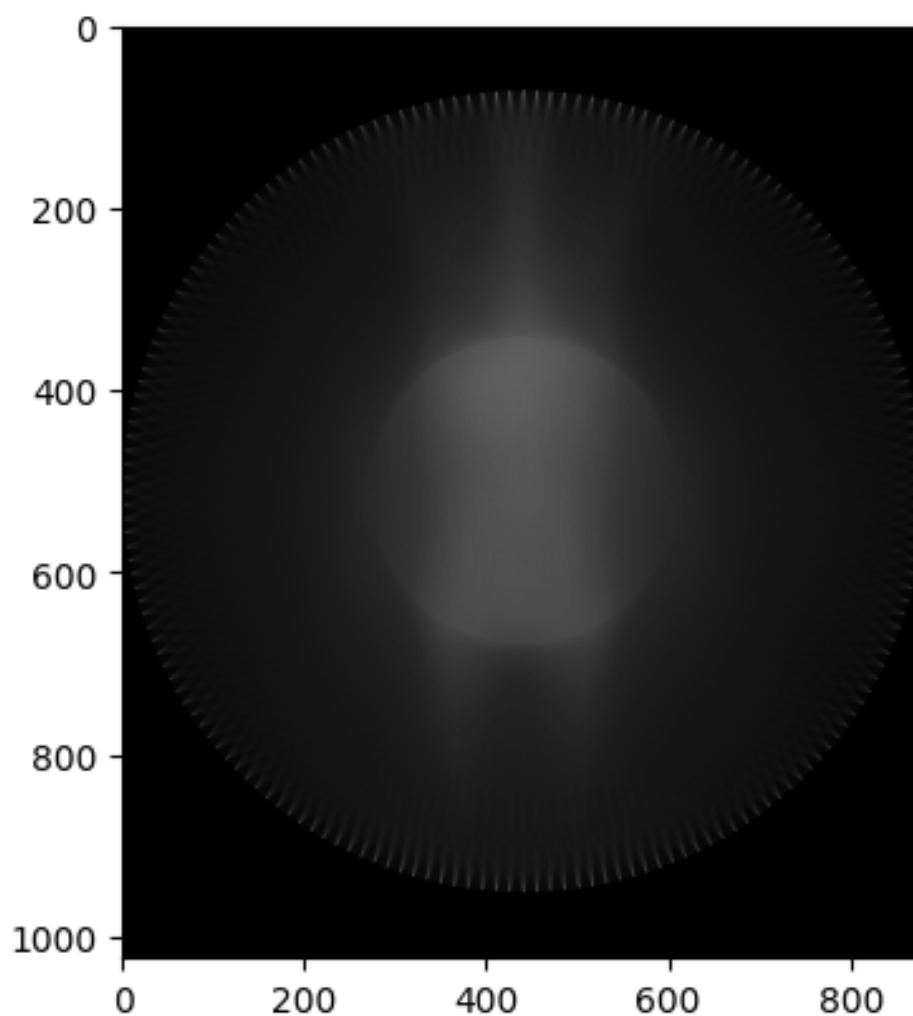
Data.ImagePositionPatient = r"0\0\1"
Data.ImageOrientationPatient = r"1\0\0\0\−1\0"
Data.ImageType = r"ORIGINAL\PRIMARY\AXIAL"
Data.RescaleIntercept = "0"
Data.RescaleSlope = "1"
Data.PixelSpacing = r"1\1"
Data.PhotometricInterpretation = "MONOCHROME2"
Data.PixelRepresentation = 1

pydicom.dataset.validate_file_meta(Data.file_meta, enforce_standard=True
)
Data.PixelData = photo_dcm.tobytes()
Data.save_as("DICOM.dcm")

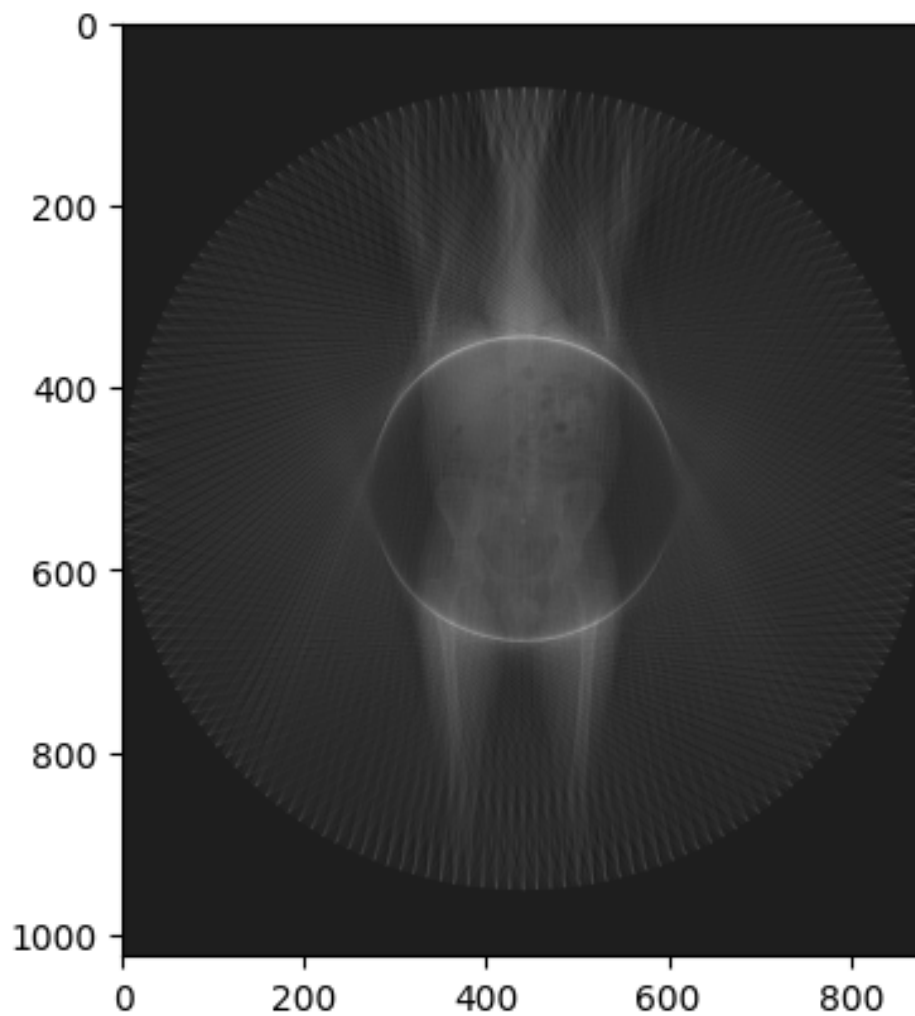
```

Funkcja `create_dicom` tworzy plik DICOM na podstawie obrazu wynikowego. Jako parametry przyjmuje imię i nazwisko pacjenta, datę badania oraz komentarz.

3.6 Przykładowy wynik działania programu

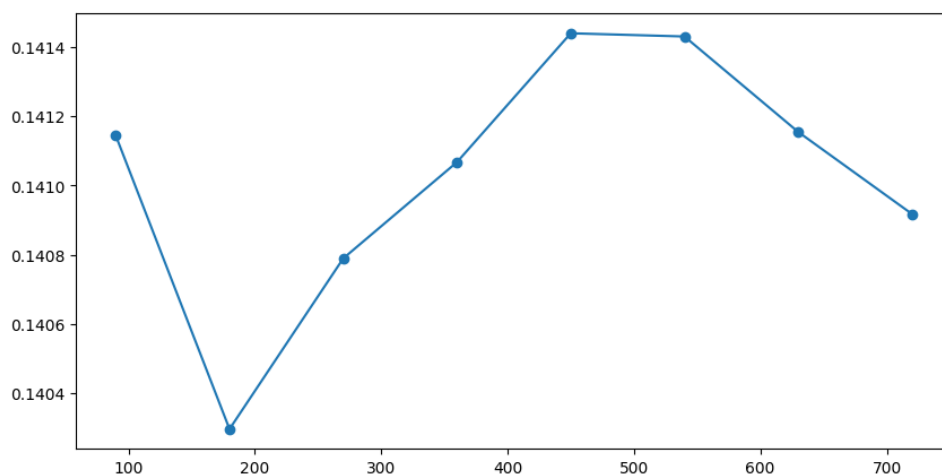


Rysunek 1: Przykładowy wynik działania programu – bez filtrowania

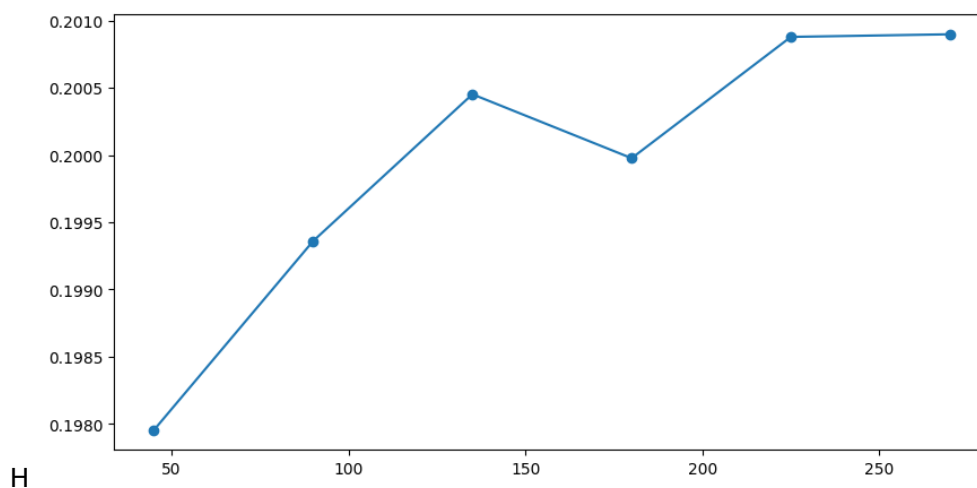


Rysunek 2: Przykładowy wynik działania programu – z filtrowaniem

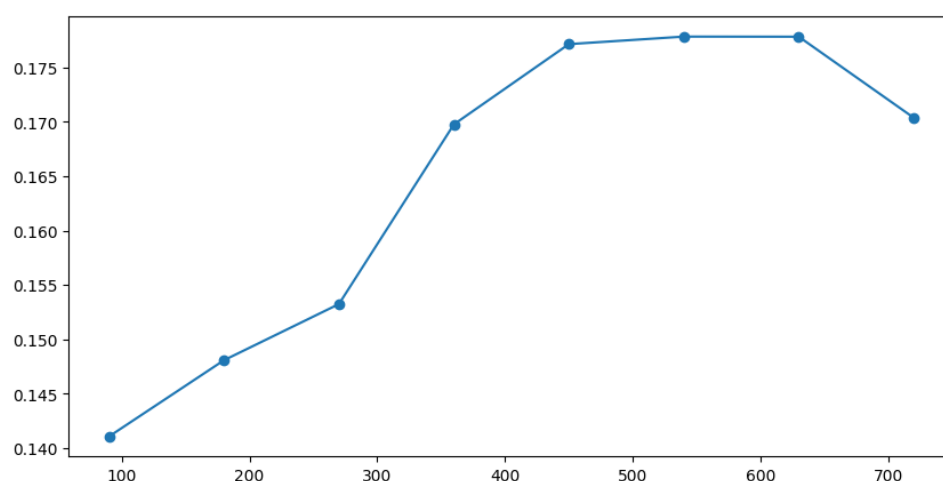
4 Statystyki



Rysunek 3: Wyniki miary RMSE dla różnej liczby detektorów



Rysunek 4: Wyniki miary RMSE dla różnej rozpiętości wachlarza kątów



Rysunek 5: Wyniki miary RMSE dla różnej liczby skanów

4.1 Porównanie RMSE dla obrazu filtrowanego i niefiltrowanego

Mean squared error dla obrazu bez filtrowania: 0.14106738460358295

Mean squared error dla obrazu z filtrowaniem: 0.18205862085512176

Filtracja sinogramu pozwala na znaczne zmniejszenie błędu średniokwadratowego.