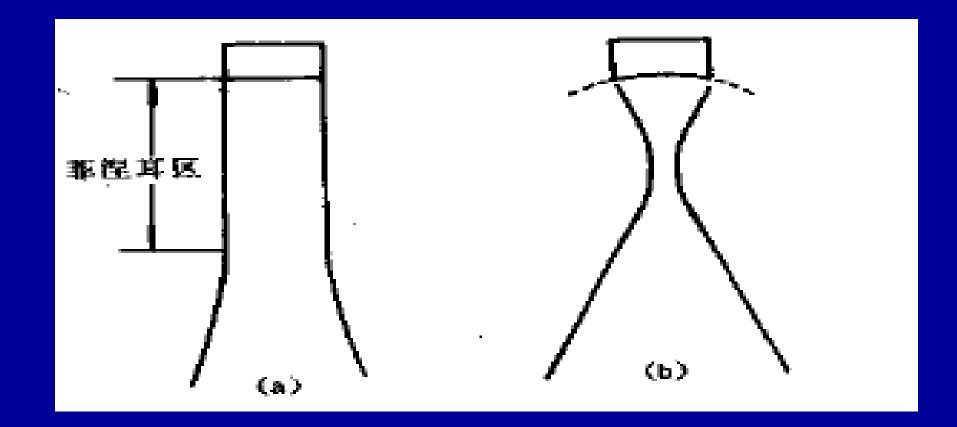
## 声学信号与成像处理

云南大学 信息学院 张榆锋

2016年9月~2017年1月

# 第三章 B超成像的原理



#### 声束的聚焦

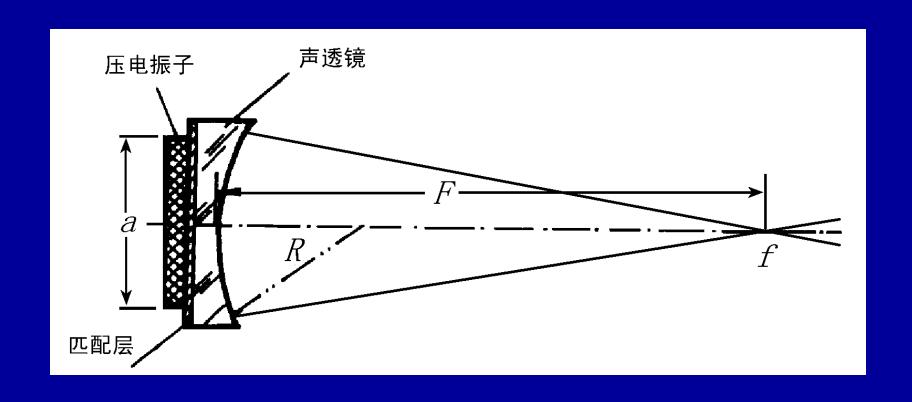
要提高超声成像系统的灵敏度和分辨力,除了对线阵探头实施多振元组合发射外,还需要对超声进行聚焦,使声束变细,使强度聚焦收敛,提高声束的穿透力和回波强度,从而提高灵敏度和分辨力

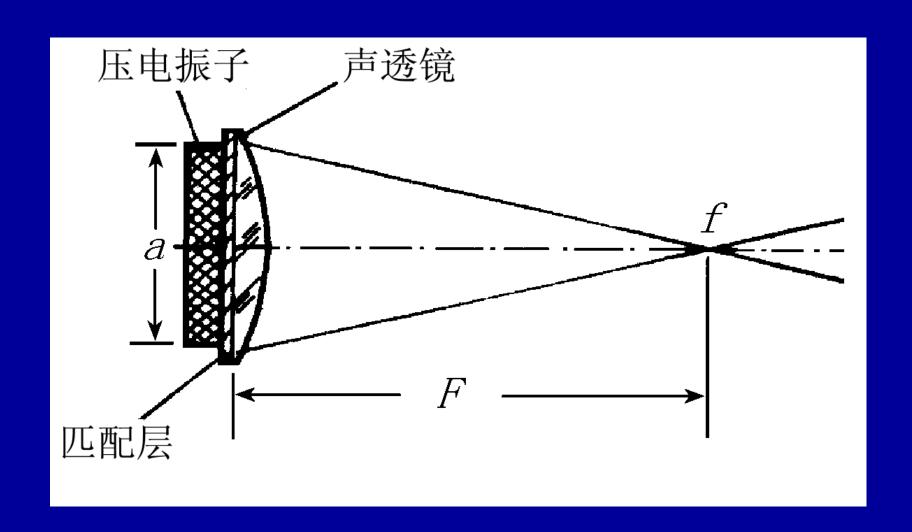
声束聚焦分为:

- 1、声学聚焦
- 2、电子聚焦

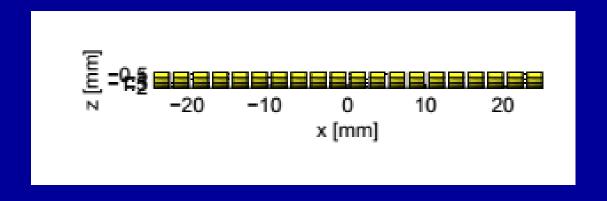
## 声学聚焦

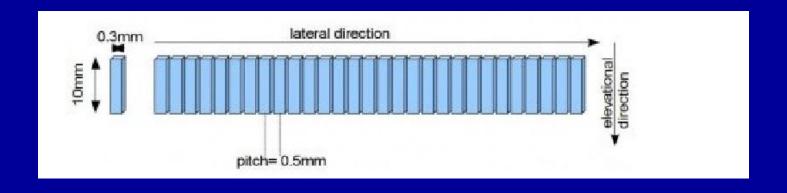
与光学聚焦原理类似,在平面晶体表面附加声学透镜,可使超声波束汇聚到一点,即焦点. 焦点深度,即焦距。由声学透镜曲率半径、超声波在声学透镜中的传播速度和人体中声速所决定.





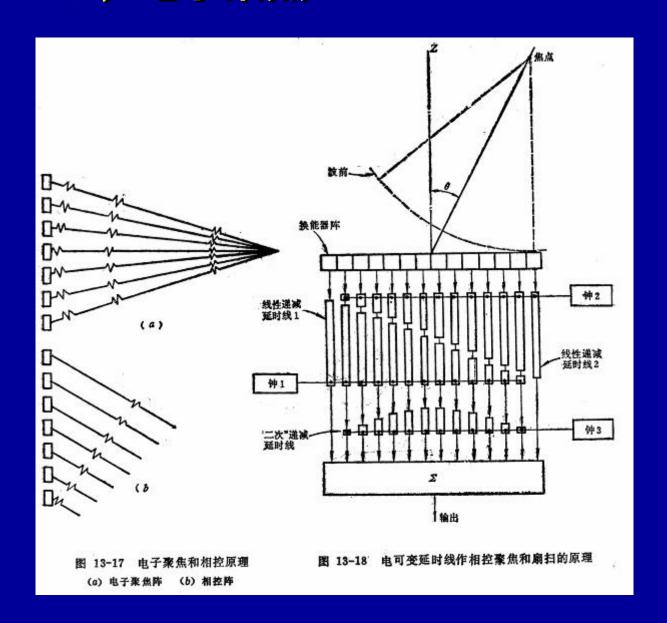
## 电子聚焦——线性阵列探头

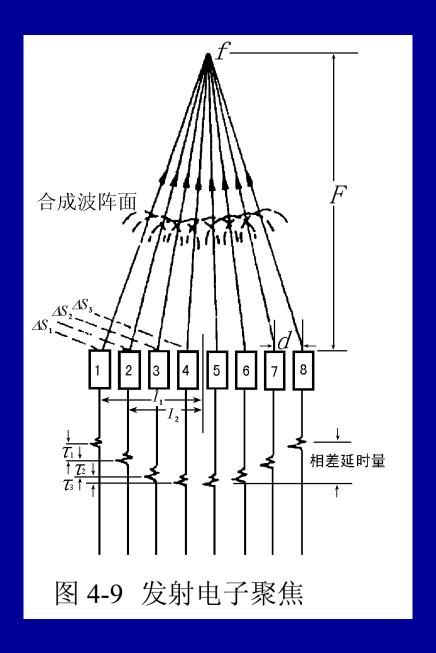




### 1、电子聚焦

对线性换能器 阵的各阵之上 加上适当延时 的激励脉冲,则可在预定的 距离上获得聚焦波。





#### 二、电子聚焦

所谓电子聚焦,就是控制各振元的相位,使其发射的 超声束在焦区得到同相相长加强,达到聚焦的目的,实际上 是通过控制延时达到控制相位的。

#### 延时量的计算:

分别为L1, L2, L3, 焦距F=35cm, 阵元间距d=0.5mm, 由图可得

 $L1=3.5d=3.5\times0.5=1.75$ mm

L2=2.5d=1.25mm

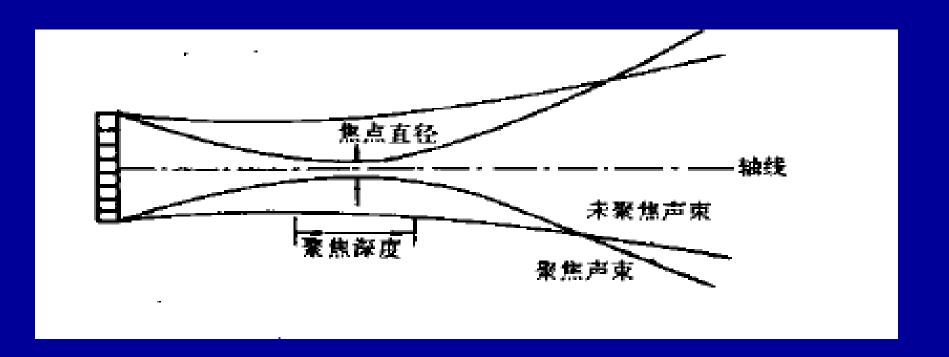
L3=1. 5d=0. 75mm

- ▶ 设声速c=1540m/s
- ▶ 则第1号振元与第2号振元的相差延时量为:
- $\Delta$  τ <sub>1</sub>=  $\Delta$  S<sub>1</sub>/c=0. 02141/1540×103=13. 9ns
- 同理2号振元与3号振元之间的延时量为:
- $\Delta$  τ 2=  $\Delta$  S2/c=9. 27ns
- 3号与4号振元延时差为: Δ τ 3= Δ S3/c=4.64ns
- 设第1号及第8号振元无延时,则2号振元延时时间为: τ 1=13.9ns
- 3、6号振元延时时间为: T<sub>1</sub>+ T<sub>2</sub>
- τ 2=13. 9+9. 27=23. 17ns
- 4、5号振元延时时间为:
- $\tau_{3} = \Delta \tau_{1} + \Delta \tau_{2} + \Delta \tau_{3} = 27.81 \text{ns}$
- \* 那么延时量是如何实现的,是通过延迟线来实现的。

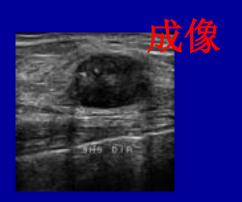
$$\tau_{cm} = (1 - [1 + (\frac{nd}{F})^2]^{\frac{1}{2}}) + t_0$$

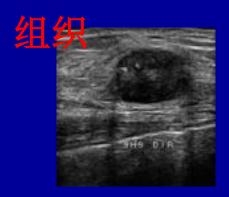
#### 三 聚焦探度和焦点直径

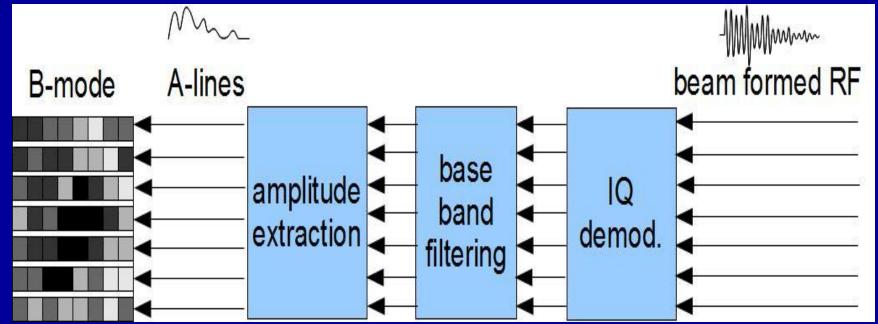
在聚焦点,声束宽度最小。在焦点附近一个有限的范围内,聚焦声束宽度小于同一阵列换能器同时被激励,即未聚焦时所产生的声束宽度。 离焦点越远,聚焦声束宽度越宽,直至大于同一阵列换能器未聚焦声束宽度。



## B超成像处理







- 机械扫描与电子扫描
- (1) 机械扫描:

借电机带动换能器旋转或摆动,同时位置传感器 连续地检测换能器的瞬时取向,并产生位置信号,使 显示器的扫描方向有相应的取向。

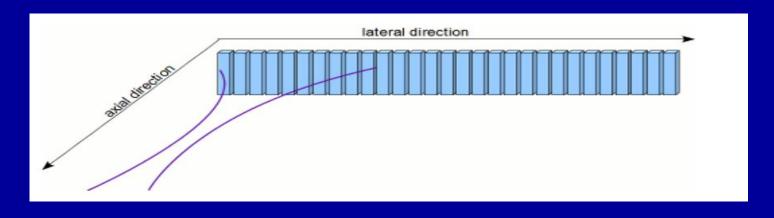
- (2) 电子扫描:
- 用电子方法控制多阵元换能器实现扫描,分为线性扫描和相控阵扫描。

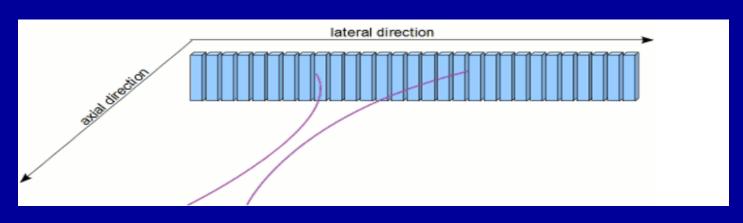
• (i)线阵扫描

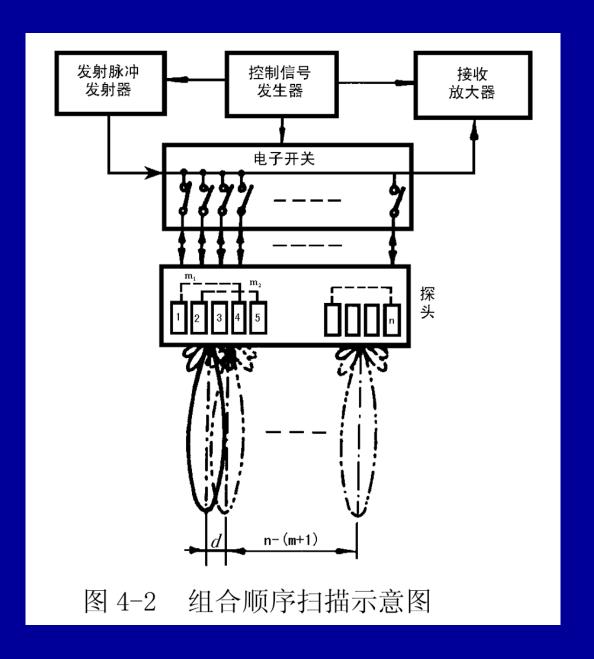
线阵探头长为10~15cm,宽为1cm左右

用电子开关切换多元换能器振元,使之轮流工作, 为了提高系统的分辨力和灵敏度,通常有相应的 若干个相邻的小单元同时受到激励,发射一束超 声并接收其回波,然后舍去前面一个,纳入后面 的一个单元,发射一束超声波,依次类推,发射 许多平行声束,扫查目标区。

## 电子聚焦——线性阵列探头



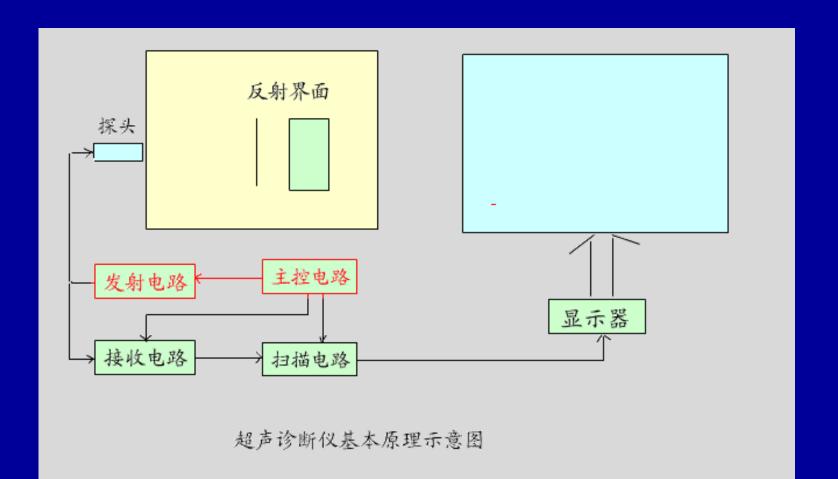




## 二、超声诊断仪基本结构框图

- (二) 基本结构
- 1、探头
- 2、主控电路
- 3、发射电路
- 4、时基电路
- 5、标距电路
- 6、延时电路
- 7、接收电路





#### 作业三:

- 1. 详细给出B超成像的原理。
- 2. 详细描述超声线阵扫描的原理。
- 3. 详细描述B超成像电子聚焦的原理。

2016/9/12