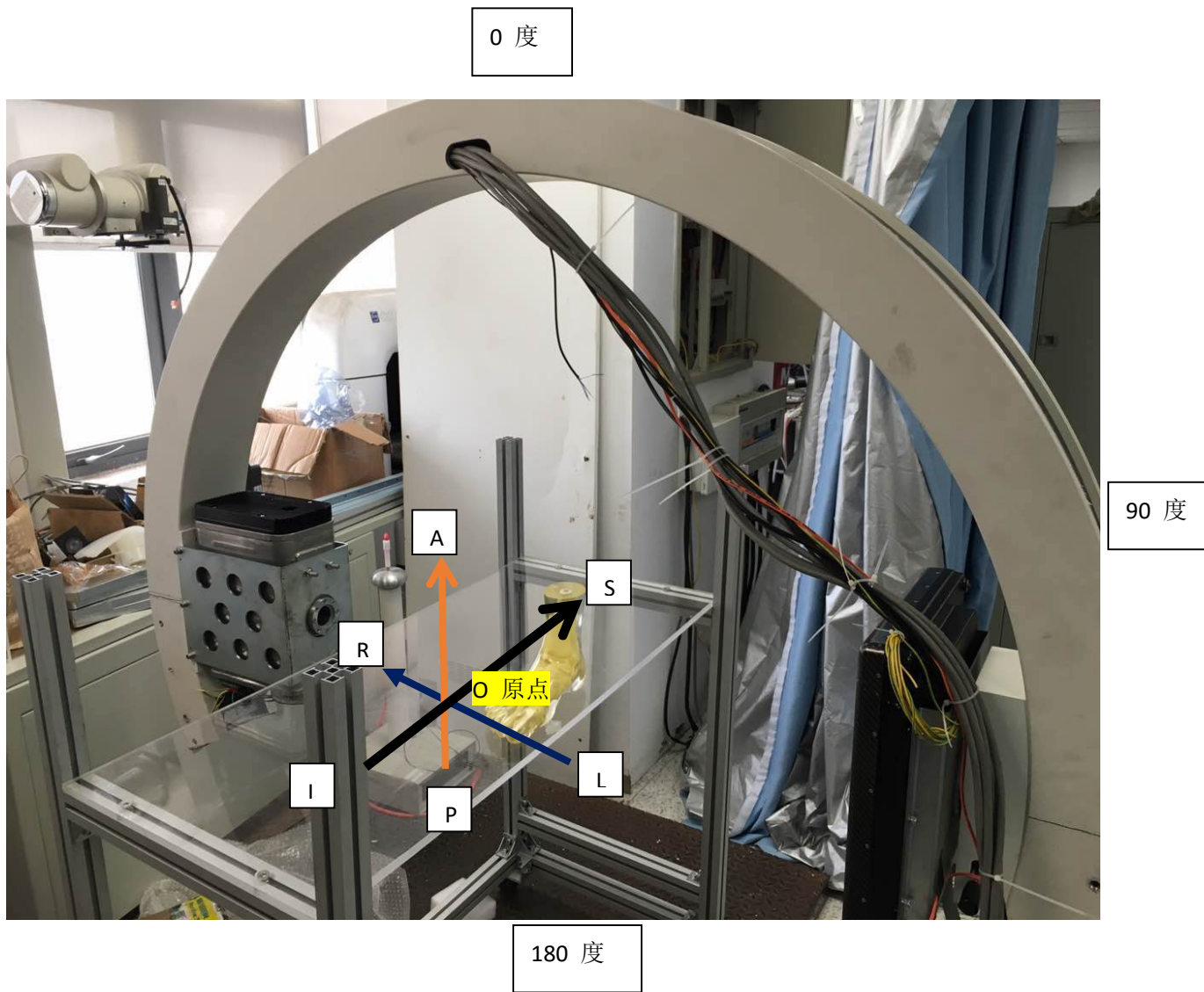


C-Arm Snake 世界坐标系统

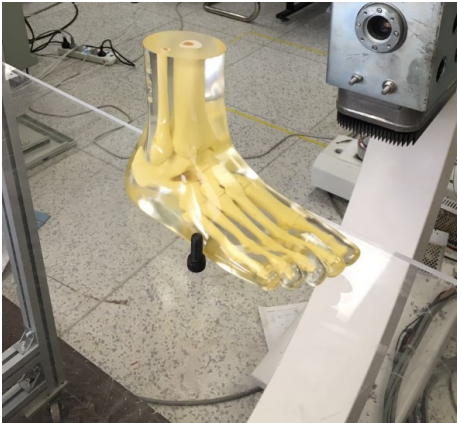


- 采用 RAS 系统
- 坐标原点定义为影像装置的成像中心。
- X 线光源所在的角度位置，对应的成像为具体角度的投影。

Meta Image 约定

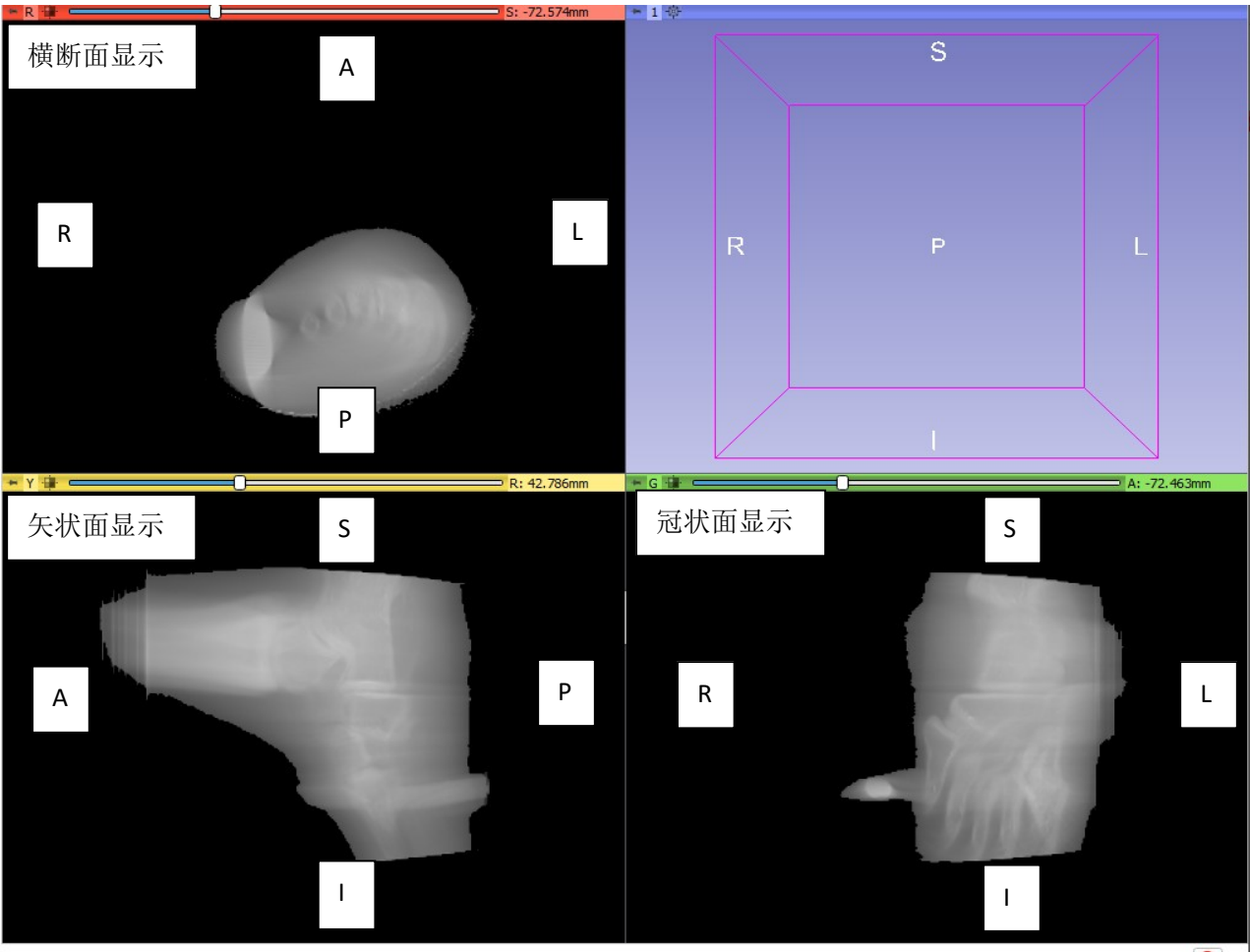
Raw 数据沿用 3D 重建出来的数据不变，Mhd 的头文件格式和内容参考如下：

```
ObjectType = Image
NDims = 3
BinaryData = True
BinaryDataByteOrderMSB = False
CompressedData = False
TransformMatrix =0 0 -1 -1 0 0 0 1 0
Offset =55 -55.0 55.0
CenterOfRotation = 0 0 0
AnatomicalOrientation = IS
ElementSpacing = 0.43 0.43 0.43
DimSize = 256 256 256
ElementType = MET_USHORT
ElementDataFile = footalign3D.raw
```



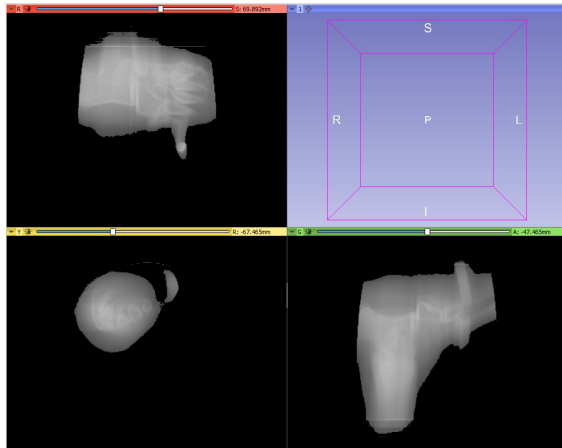
用于统一坐标系统的扫描模体，及其摆放

TransformMatrix =0 0 -1 -1 0 0 0 1 0

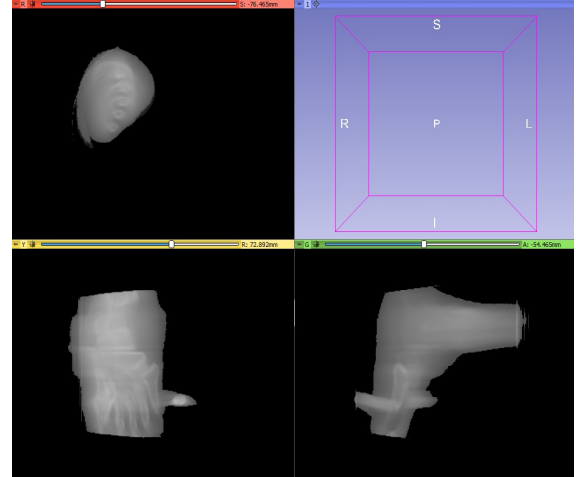


同样的 Rawdata, mhd 头文件的变化, 软件解析不同

TransformMatrix = 1 0 0 0 1 0 0 0 1



TransformMatrix = 0 0 -1 0 1 0 -1 0 0



合作伙伴的协同需求

一、任玲雪的蛇光学导航的坐标系统采用 C-ARM-Snake 世界坐标系统如第一页所示。
返回的坐标值以 RAS 坐标值形式返回。

二、王澄帮忙按照 MetalImage 的约定产生.mha 头文件。