# 管腔組織計測のための MRI 用展開式鞍型コイル Expanding Saddle Coil for Measuring MRI Image of Luminal Tissue

精密工学専攻 20号 片山敬文

Takafumi Katayama

## 1. 研究の背景・目的

MRI (Magnetic Resonance Imaging:核磁気共鳴画像法)は, 低侵襲的な診断装置として,医療の現場において広く使われ ている.近年,この MRI 信号を検出するための受信用コイ ルとしてマイクロコイルの研究が行われている.このコイル は核磁気共鳴現象により生じる微弱な磁場変化を検出すた め,コイル径が小さく,巻き数が多いコイルほど高感度にな る.また,コイルの抵抗が低いほどノイズが低減し,SNR が 向上する<sup>(1)</sup>.このマイクロコイルを内視鏡などの側面に配置 することで,管腔組織内部を計測することが期待されている. しかし,円筒形状のソレノイドコイルは側面方向の撮像領域 が狭い.これに対して鞍型コイルは円筒形の側面方向の撮像 領域が広い.

そこで鞍型コイルを内視鏡などの側面に配置して,撮像を 行うことが試みられてきた<sup>(2)</sup>.しかし,管腔に挿入した鞍型 コイルは管腔の直径より小さいという問題点がある.この問 題を解決するために,鞍型コイルをコイル展開機構を用いて 展開することでコイル直径を変化させることが求められる. そこで,カテーテルに挿入し,患部でのコイルの展開が可能 な MRI 用のフレキシブルマイクロプローブの実現が試みら れてきた<sup>(3)</sup>.しかし,管腔内でコイルが十分に展開しない場 合があるという問題がある.鞍型コイルの展開には膨張が必 要であり,鞍型コイルの折り畳みには収縮が必要である.膨 張及び収縮を実現できる術具としてはバルーンもしくはリ ンク機構が取り上げられる.しかし,バルーンは管腔を閉塞 してしまうため,管腔を閉塞しないリンク機構の方が適して いる.内視鏡とリンク機構を組み合わせることで,展開式鞍 型コイルが実現できると考える.

本研究では、管腔組織計測のための MRI 用展開式鞍型コ イルを実現するために、コイルの膨張・収縮に用いるコイル 展開機構の一部であるリンク機構を試作してその動作の様 子を確認する.また、フレキシブル基板を用いて、0.2 T の 臨床用 MRI 用の鞍型コイルを設計・試作して、電気的特性 及び MRI 撮像の評価を行う.以上の過程により、コイルの 直径拡大による各パラメータの変化を評価していくことを 本研究の目的とする.

## 2. 設計·製作

## 2.1 展開式鞍型コイルの概要

Fig. 1 に展開式鞍型コイルの概略図を示す.水平方向の変 位を垂直方向の変位に変換することができるリンク機構を 内視鏡やカテーテルなどの円筒形の円周上に等間隔で複数 配置する. その先端に折り畳んだ鞍型コイルを配置する.



Fig. 1 Concept of expanding saddle coil.

このリンク機構に外部から力を加えることで鞍型コイルが 直径方向に展開する仕組みになっている.以上の手順により, 管腔内部への挿入が可能な展開式鞍型コイルが実現できる. 2.2 リンク機構

Fig. 2に試作したリンク機構及びその動作の様子を示す. Fig. 2より,水平方向の変位が垂直方向の変位に変換されていることが確認できる.この機構は MRI による磁場環境下で動作させるため,非磁性であるアクリル板とアクリル製ネジを用いて試作した.



Fig. 2 The situation of operation of a linkage mechanism.

## 2.3 鞍型コイル

Fig. 3 に鞍型コイルの概略図及びコイルの展開図を示す. Fig. 3 の展開図を円筒の周りに巻きつけたものが鞍型コイル となる. 鞍型コイルは円筒の側面に馬の鞍のようにコイルが 対称に配置されているのが特徴である.円筒上に平面型コイ ルを配置しており,上下方向に磁場が発生しているイメージ である.

## 2.4 鞍型コイルの試作

Table 1 に試作する鞍型コイルの設計値を示す.また, Fig. 3 に鞍型コイルの試作工程を示す.本研究では,非磁性体の Cu/ポリイミドの基板を用いてコイルを試作する. Cu層の厚 さは 35 µm であり,ポリイミド層の厚さは 50 µm である.ま ず、Cu 層をエッチングすることによりコイル配線を形成す る. この時, コイルの線幅は 500 μm, 線間隔 500 μm である. その後、コイル配線が形成されているフレキシブル基板を円 筒上に巻きつけることによって鞍型コイルを試作する. 鞍型 コイルは、導線部分の開き角が 120°で、コイルの軸方向の 長さが円筒直径の2倍の時に,最も均一な高周波磁場がコイ ルの中心部に発生することが知られている(4).

試作した鞍型コイルを Fig. 4 に示す. 鞍型コイルはコイル 配線を直径 10 mm と直径 30 mm のアクリル棒に巻きつける ことで試作した. 直径 10 mm は内視鏡のサイズであり, 直 径 30 mm はリンク機構によってコイルが展開した後を想定 した. 大腸は直径 30 mm~50 mm の管状構造であるため<sup>(5)</sup>, 展開後の鞍型コイルの直径を 30 mm に設定した.本研究で は, 直径が 10 mm でコイルの巻き数が 10 巻きのコイルと, 直径 30 mm でコイルの巻き数が4巻きの計2種類の鞍型コ イルを試作した.

Diameter of coil [mm]	10	30
Coil turns	10	4
Line width [µm]	500	500
Line distance [µm]	500	500
<i>r</i> [mm]	10.8	32.5
<i>l</i> [mm]	20.7	62.1
Opend angle [°]	120	120

Table 1 Design value of the saddle coils.

1. Use the Flexible substrate(Cu/Poly-imide)



Development view

3. Roll the Flexible substrate around cylindrical base



Fig. 3 The fabrication process of a saddle coil.



10 mm in diameter

Fig. 4 Fabricated saddle coils.

## 3. 実験と考察

リンク機構の変位に関する実験を行う.また,各鞍型コイ ルを用いて電気的特性計測及び MRI 撮像の実験を行う.

#### 3.1 リンク機構の展開について

## 3.1.1 リンク機構の変位に関する実験



Fig. 5 Schematic view of the experiment setup.

計測セットアップの様子を Fig.5 に示す. 試作したリンク 機構は固定ステージに固定されており, 可変ステージから水 平方向の外力を受けるようになっている. リンク機構のスラ イド部分は水平方向の外力を受けることで水平方向に移動 する仕組みとなっている.同時に、水平方向の変位は垂直方 向の変位に変換されるようになっている.

## 3.1.2 実験結果

実験結果より、外力負荷後の水平方向の変位は 33.5 mm, 垂直方向の変位は 34 mm であった.水平方向から垂直方向 への変位の変換率は101.5%であり、誤差は+1.5%であった. この誤差は、リンク機構の各部材の微妙なずれが原因だと考 える. したがって、本研究で用いたリンク機構は、水平方向 の変位をほぼ100%近く垂直方向の変位に変換できる.よっ て,このリンク機構は外力を垂直方向の変位に高効率に変換 できると考える.

## 3.2 電気的特性計測

## 3.2.1 鞍型コイルの電気的特性

Fig. 6 に各鞍型コイルにおける Q 値の計測結果を示す.また, Table 2 は直径が異なるが同等の電気的特性を持つ各鞍型 コイルの特性を表わしている.電気的特性は 8.5 MHz を基準 として、0~16 MHz の範囲で計測した.本研究では、0.2 T の 磁場の中でコイルを使用するため, MRI の周波数は 8.5 MHz である.直径 10 mm 巻き数 10,直径 30 mm 巻き数 4 の鞍型 コイルの 8.5 MHzにおける抵抗値は 1.65  $\Omega$ と 1.64  $\Omega$ であり, インダクタンスは 1.28  $\mu$ H と 1.25  $\mu$ H, Q 値は 41.4 と 40.7 で ある.また,自己共振周波数は両方とも 16 MHz 以上である. これらの結果から,直径 10 mm 巻き数 10,直径 30 mm 巻き 数 4 の鞍型コイルの電気的特性はほぼ同一であり, MRI 撮像 では同一の受信感度を持つと考える.そのため、この 2 種類 の鞍型コイルを用いて後述の MRI 撮像を行う.

#### 3.2.2 巻き数の調整による Q 値の調整

直径 30 mm でコイルの巻き数が4巻きのコイルと,直径 10 mm でコイルの巻き数が10巻きである2種類の鞍型コイ ルのQ値を比較する.Fig.6より,この2つのコイルは同程 度のQ値を持っていることがわかる.また,周波数8.5 MHz におけるQ値の誤差は1.69%であった.以上の結果より, 鞍型コイルの直径が拡大しても,巻き数の調整によりQ値は 調整可能であることが実験によって確認できた.



Fig. 6 Q-factor of the saddle coils.

Diameter of coil [mm]	10	30
Coil turns	10	4
Inductance [µH]	1.28	1.25
Resistance $[\Omega]$	1.65	1.64
Q-factor	41.4	40.7

## 3.3 MRI 用の受信回路と受信効率

Fig. 7に鞍型コイルを用いた MRI 用の受信回路の概略図を 示す. 受信回路は鞍型コイルとインピーダンスのチューニン グ用及びマッチング用の2つのコンデンサから構成されてい る. この受信回路は MRI システムかネットワークアナライ ザに接続されている. この回路に用いる鞍型コイルは Table 2 の直径 10 mm と直径 30 mm のコイルとする. Fig. 8 にこの受 信回路の SWR (Standing Wave Ratio)の計測結果を示す. 8.5 MHz における SWR は直径 10 mm で 1.02, 直径 30 mm で 1.03 であり, ほぼ同じ受信感度を持っている. SWR の理想の値 は 1.5 以下なので, この受信回路は MRI の信号を効率良く受 信することができる.





Fig. 7 Schematic of an MRI signal receiving circuit.





## 3.4 MRI 画像計測 3.4.1 計測方法及び撮像条件



Fig. 9 Schematic view of the experiment setup.

鞍型コイルで構成されている受信回路の撮像領域と SNR (Signal to Noise Ratio)の計測セットアップを Fig. 9 に示す.本研究では、オープン型医療用 MRI システムを用いる. MRI システムの静磁場強度は 0.2 T である.全ての MRI 画像はこの MRI システムによって以下の条件の下に取得される.撮像条件としてスピンエコー法を利用して、繰り返し計測時間 TR=250 [msec], エコー時間 TE=22 [msec],繰り返し計測回数を 16 回,計測時の画素サイズを 2.0 × 2.0 × 2.0 mm<sup>3</sup> の条件でファントムの横断面の画像を取得した.この計測では容器の水をファントムとして用いた.ファントムは鞍型コイルの前方向に接する状態で配置した.受信回路とファントムは MRI の磁場の中心に設置させた.

#### 3.4.2 撮像結果

Phantom of water 2.0 × 2.0 × 2.0 mm<sup>3</sup> resolution 10 mm in diameter Location of the coil 30 mm 30 mm in diameter Location of the coil Sensitive depth (40.0 mm) 30 mm 30 mm in diameter Location of the coil (10 mm) (10

Fig. 10 Schematic view of MR images of the phantom of water.

計測した画像は Fig. 10 に示す. 鞍型コイルの撮像領域は コイルの側面方向に存在する. 直径 10 mm と直径 30 mm の 鞍型コイルが組み込まれた受信回路の SNR は画素サイズ 2.0 × 2.0 × 2.0 mm<sup>3</sup> において直径 10 mm のコイルで 87, 直径 30 mm のコイルで 69 であった.

本研究では、ファントム画像を構成する信号とノイズ信号 を区別するために、ノイズ領域の信号強度の平均値の2倍の 強度を持つ信号をファントムの画像を構成する信号として 定義した.このファントムの信号から撮像領域を求める.

Fig. 10 より, 直径 10 mm の鞍型コイルの撮像領域の奥行 きは 40.0 mm であり, 直径 30 mm のコイルは奥行きが 58.75 mm であった. 直径 30 mm の鞍型コイルの方が撮像領域が 18.75 mm 拡がることが確認できた. 増加率に変換すると, 直径を3倍にすることで撮像領域は46.88%増加した.した がって、コイルの直径を増加させることで MRIの撮像領域 を拡大できることを実験によって確認できた.

## 3.4.3 考察

従来の研究より,受信コイルは,コイル径を大きくすれば 計測領域は増すが感度は低下してしまい,小さくすると感度 は高くなるが計測領域は減少してしまうとされている<sup>(1)</sup>. Fig. 10の結果より,本研究でもコイルの直径が拡大すれば撮像領 域の奥行きが増加して,SNRが減少するという結果になった.

SNRはMRIの画質に影響を与えるため、微小癌細胞をMRI で発見する場合は重要なパラメータとなる.そのため、コイ ル径を小さくして感度を向上させることが癌細胞を高画質 に撮像するための有効な手段だと考えられる.しかし、撮像 領域が狭いと癌細胞の発見自体が不可能になってしまう場 合があるため、計測対象に合わせて適度な撮像領域と感度を 実現させることが必要である.そのため、本研究のようにコ イル径を管腔と同径にさせることで、管腔組織深部の癌細胞 を通常の医療用 MRI コイルよりも高画質に撮像することが 可能になると考える.また、コイルの巻き数を増やすことで コイルの感度を上げたり、コイルの抵抗を減らしてノイズを 低減させたりすることで SNR を向上させる方法も、MRI 画 像の高画質化に有効だと考える.

## 4. 結論

本研究では, 鞍型コイルを展開させ直径を管腔と同径にさせることで, 適度な感度と撮像領域で撮像できる管腔組織計 測のための MRI 用展開式鞍型コイルを提案した.また,コ イルの展開に用いるリンク機構を試作して,水平方向から垂 直方向の変位の変換率は101.5%であることを確認した.コ イルの直径を拡大してもコイルの巻き数を調整すればQ値 は調整可能であることを確認した.同等の電気的特性を持っ ていても鞍型コイルの直径を3倍にすると撮像領域の奥行き は46.88%増加した.

## 参考文献

- (1) 土肥徹次,高橋英俊,松本潔,下山勲,平面型微小コイル を用いた局所高感度 MRI,生体医工学,47(6),(2009),pp. 484-493.
- (2) 浦野克紀, 土肥健純, 小型 RF コイルを用いた高分解能
  MR 撮像に関する研究, 東京大学修士論文, (2006).
- (3) 南和幸,入口太地,李井山,ストリップ線路構造を用いた MRI 用フレキシブルマイクロプローブの開発,生体医工 学,48(3),(2010), pp. 248-258.
- (4) 巨瀬勝美, NMR イメージング, 共立出版, (2004), pp. 93-94.
- (5) 森三樹雄, 病気のはなし・病気辞典・病気, http://homepage3.nifty.com/mickeym/index.html