

# **Preverjanje položaja radioaktivnih izvirov med obsevanjem tumorjev v brahiterapiji**

# Kazalo

- Kaj je brahiterapija
- Načrt naprave in naši cilji
- Simulacija naprave
- DAQ
- Testiranja
- Pogled naprej

# Zgodovina

- V. Cindro – zavrnjen projekt 2003
- M. Batič – mladi raziskovalec 2004
- Sprejet projekt razreda A (3 leta, 12MSIT/leto, 1565 ur C razreda) 2007
  - Nosilec IJS
  - Onkološkim institut
  - Sofinancer iz gospodarstva Elgoline d.o.o. (+25% sredstev)

# Motivacija

- Aplikativni projekti v prednostnih kategorijah NRRP
- Uproraba znanj o pozicijsko občutljivih detektorjih v medicini!
  - ↓
- Možnost razvoja komercialnega produkta iz prototipne naprave - aplikacije
- Kratek čas za R&D – enostavna naprava, dostopnost komponent
  - ↓
- Potreba po nadzoru položaja izvora v brahiterapiji z možnostjo načrtovanja on-line obsevalnih načrtov v prihodnosti

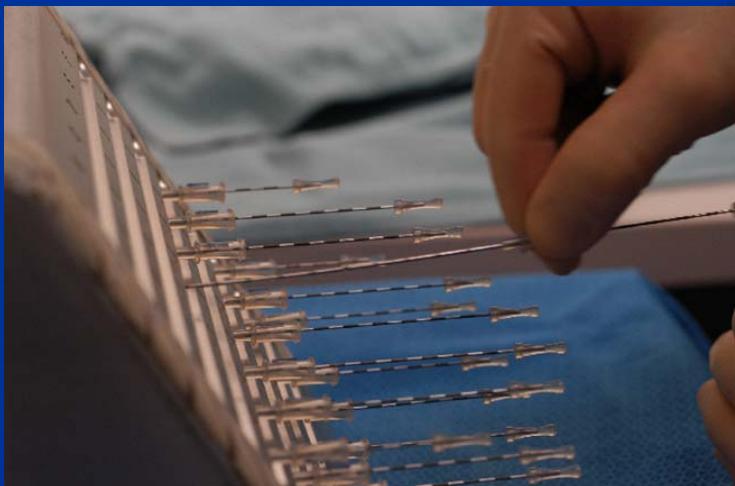
# Brahiterapija I

- Brahiterapija je oblika radioterapije, kjer se radioaktivni izvor vstavi v tumor. V glavnem se uporablja za zdravljenje raka npr. na prostati, za raka na glavi ali v vratu. V uporabi od leta 1920...

- Površinska ( $\beta$   $^{90}\text{Sr}$ )
- Telesne odprtine - notranja
- Krvožilni sistem notranja

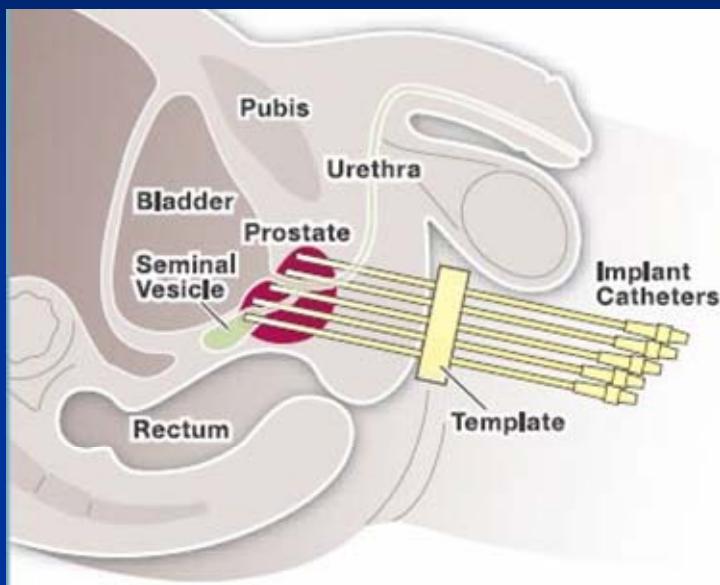
**Katetrna – notranja**  
 $(\gamma$   $^{192}\text{Ir},$   $^{125}\text{J}$  )

High Dose Rate  
Low Dose Rate  
( $3 \times 10^{10}$  Bq)



# Brahiterapija II

- V izbrani tumor se vstavijo cevke glede na položaj, velikost tarčnega volumna – tumorja



- Izračuna se obsevalni načrt
  - določitev položaja izvora (točk) med obsevanjem
  - čas nahajanja izvora na posamezni točki med obsevanjem (po pacientu nalepijo dozimetre, da ugotovijo škodo)

# Brahiterapija III

(prednosti pred zunajimi obsevanji in trajno BT)

- kratko trajanje terapije - vse skupaj ~1 teden
- ohranjanje strukture organov in njihove funkcije
- malo stranskih učinkov
- dobra pokritost rake različnih oblik vse do najmanjših
- v naprej znana porazdelitev doze in možna ocena škode
- velika točnost doze, ki je lahko za različne tumorje različna
- Možna homogenost porazdelitve doze
- Premikanje pacienta ni tak problem
- možno večkratno zdravljenje – ponovitev raka
- ni premikanja semen po ostalih organih
- ni izpostavljanja sevanju ostalih bližnjih ljudi

# Cilj naprave

**Cilj: čim bolj natančno, enostavno in cenejše slednje izvoru med terapijo! Ni QA.**

- določiti relativne položaje cevk in ugotoviti velike premike
- ugotoviti, da se izvori gibljejo po pravi cevki
- ugotoviti, ali je kakšen izvor po pomoti ostal v pacientu

**Osnovne lastnosti naprave, ki so pogojene z zgornjimi lastnostmi:**

- Ciljno področje sledenja:  $20 \times 20 \times 20 \text{ cm}^3$ , na razdalji 30 cm
- Določiti prostorsko točko vsaj vsako sekundo (dwell time je približno nekaj sekund na razdalji nekaj mm)
- Resolucija okoli 1 mm

Obstojajo različni poskusi:

- “GPS” na podlagi diamantnih detektorjev
- podobno kot mi samo s scintilitorskimi fiberi

# Osnovni gradniki

## DETEKTOR

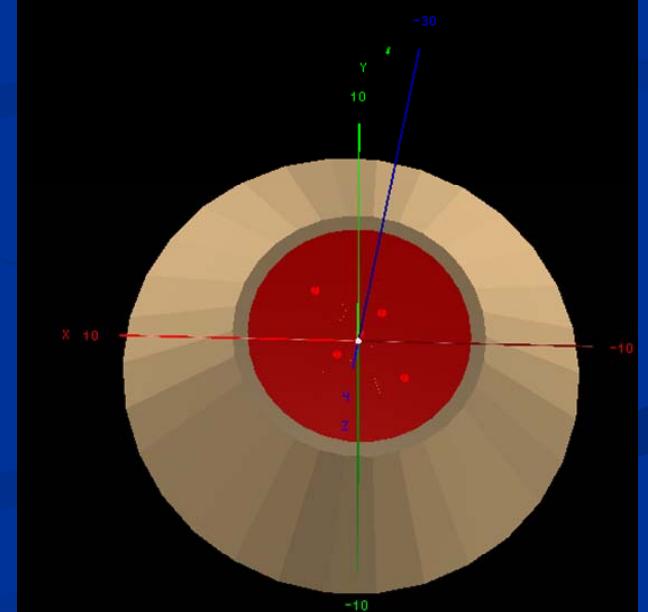
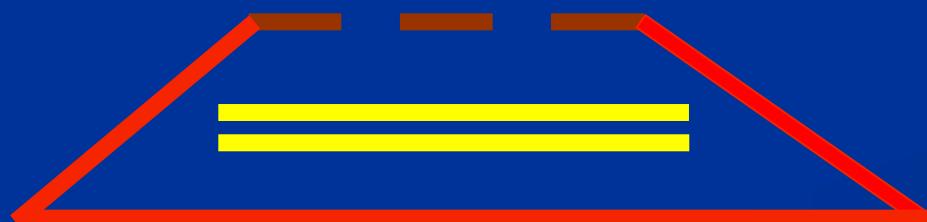
- 2x silicijev strip detektor ( ATLAS design , 80  $\mu\text{m}$  pitch – bondirano 6x skupaj, 480  $\mu\text{m}$  pitch)
- 2x bralni čip VA-TA GP3\_V1

## OHIŠJE

- velika površina detektorjev – omogoča več zaslonk – stereo gledanje
- Pb zaslonke
- trenutno se nagibamo k 5 zaslonkam
- Nastavljiva razdalja med zaslonko in detektorji
- Vse skupaj postavljeno na prenosno mizo

## DAQ:

- Komunikacija preko paralelnega vmesnika
- GUI Software FLTK (open GL)

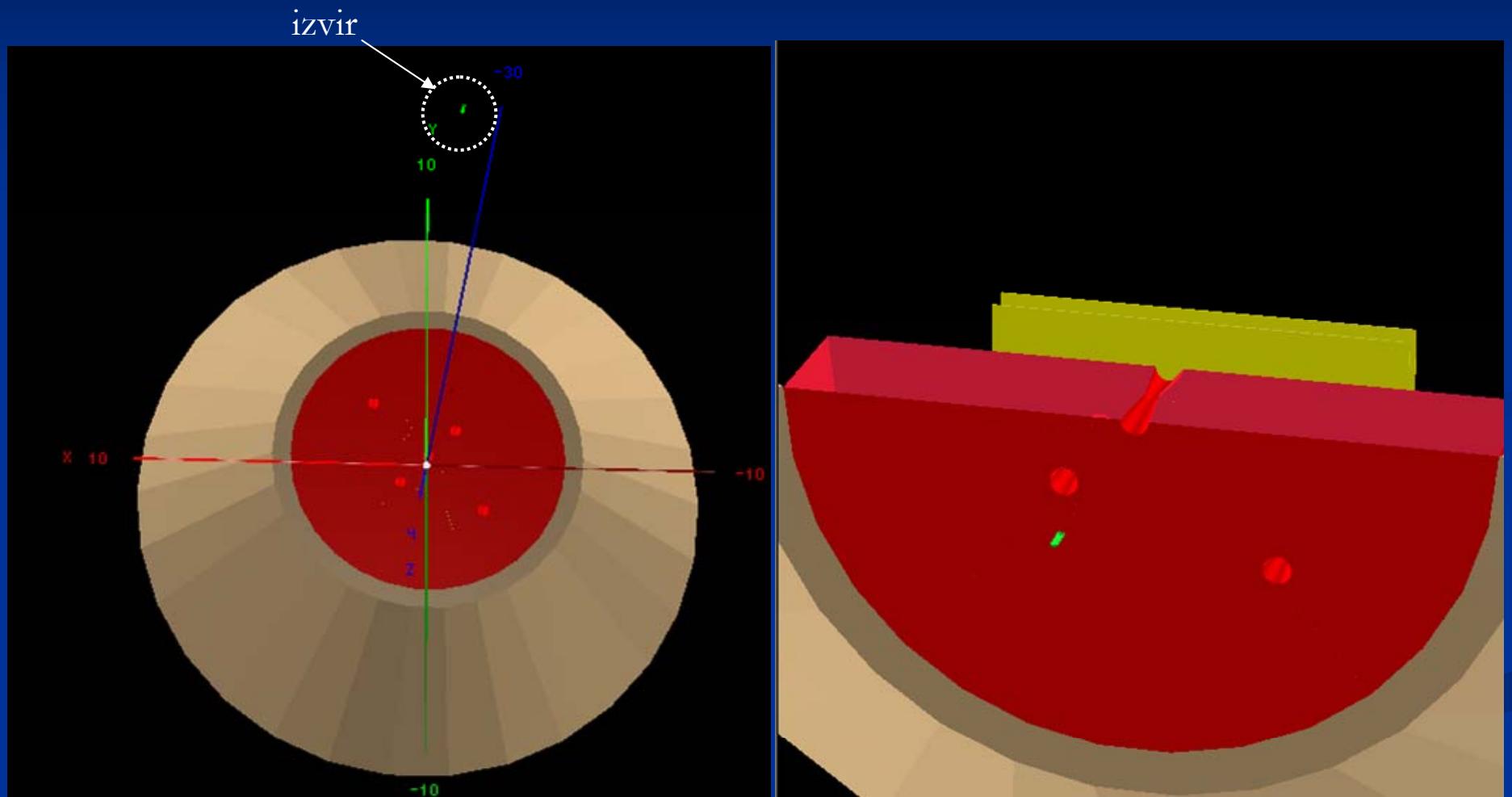


# Simulacija

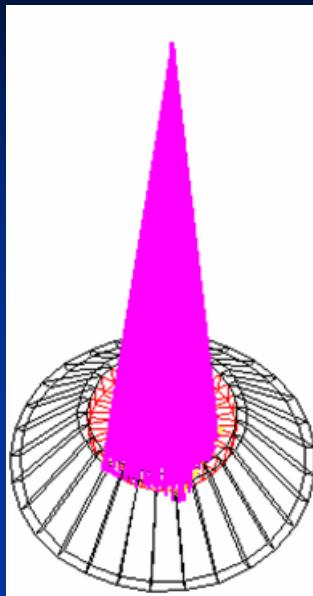
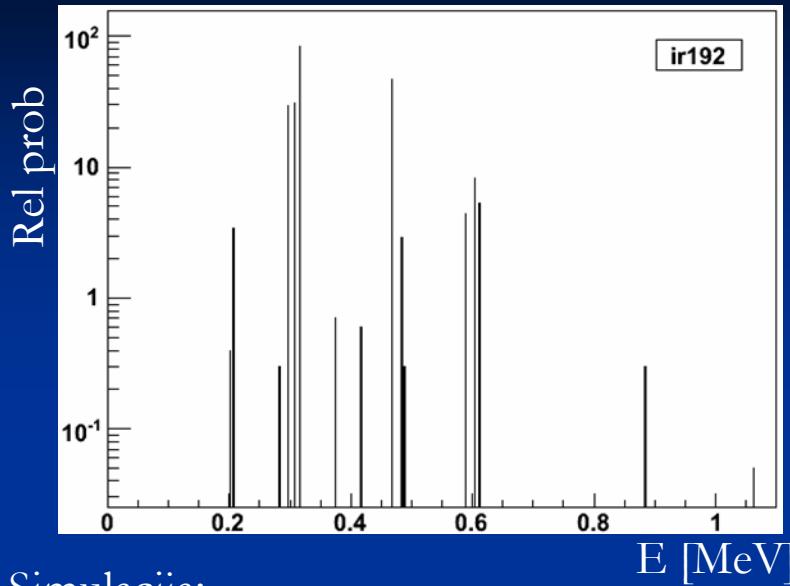
- Študij izvedljivosti
- Optimizacija naprave – določitev parameterov
  - razdalja detektorjev od zaslona (viden prostorski kot, resolucija)
  - oblika, število in položaj zaslona (učinkovitost, hitrost, resolucija)
  - debelina ščita
- Določanje optimalnih algoritmov za rekonstrukcijo

# Simulacija (I)

Osnovni gradniki so zaslonka in za njo postavavljeni detektorji!  
(prikazana geometrija se je izkazala za optimalno v simulacijah)



# Simulacija (II)



Simulacija:

- ROOT (GEOM paket), fizikalni procesi Compton, fotoefekt (eksponent)
- vsakemu izsevanemu fotonu se sledi skozi sistem in se polni drevesa (ntuple)

```
tri->Branch("pos",&event.pos,"pos[3]/F");           //position of the source
tri->Branch("r0",&event.r0,"r0[3]/F");
tri->Branch("r1",&event.r1,"r1[3]/F");
tri->Branch("r2",&event.r2,"r2[3]/F");
tri->Branch("or",&event.or,"or/F");
tri->Branch("ncs",&event.ncs,"ncs/I");
tri->Branch("nmt",&event.nmt,"nmt/I");
tri->Branch("Emi",&event.Emi,"Emi/F");
tri->Branch("ncsSi",&event.ncsSi,"ncsSi[2]/I");
tri->Branch("Ep",&event.Ep,"Ep[2]/F");
tri->Branch("DEp",&event.DEp,"DEp[2]/F");
tri->Branch("prob",&event.prob,"prob[2]/F");      //Interaction probability
```

- Polnimo verjetnosti za interakcijo v Si detektorju, če ga zadene foton
- Analiza poteka na drevesa; drift naboja v Si ne upoštevamo (ni potrebe), vsaka int. šteje kot zadelek

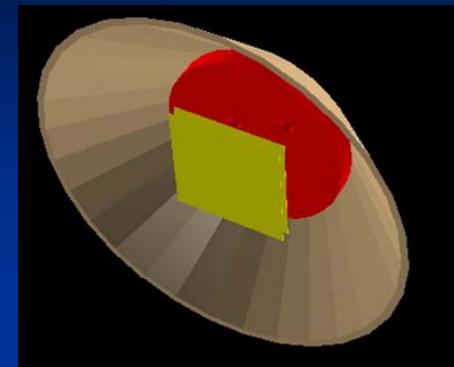
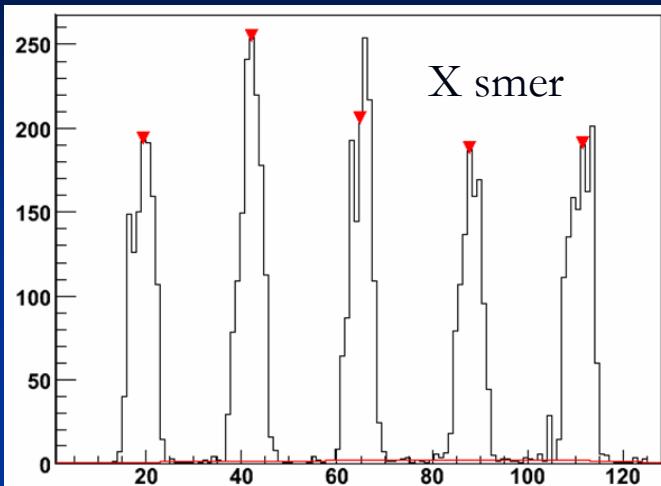
marec, 2008

Preverjanje položaja radioaktivnih izvirov med obsevanjem tumorjev v brahiterapiji

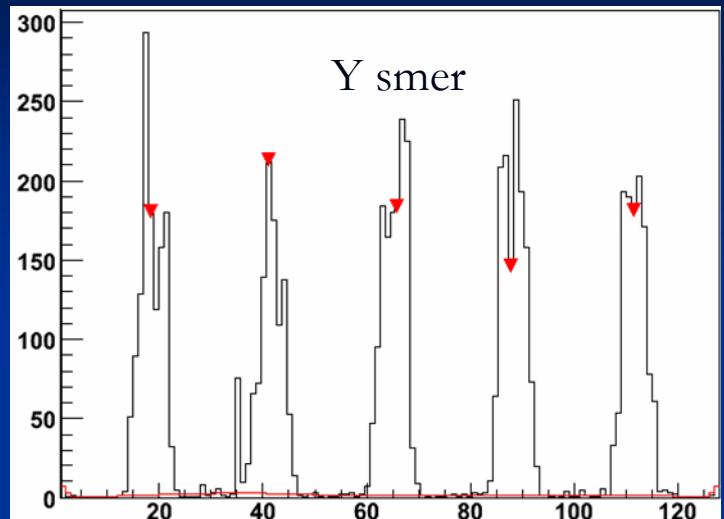
- Omejiti se velja le na tiste fotone, ki lahko zadenejo detektor
- Enakomerna generacija po enakomerno dolgem sevalcu 4 mm.

# Simulacija (III)

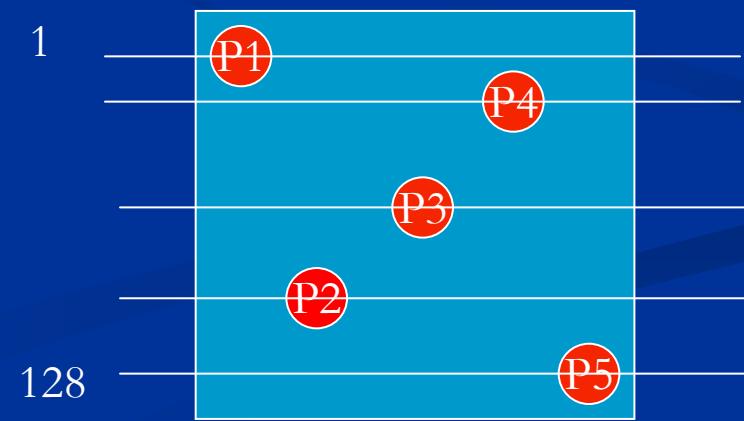
porazdelitev zadevk po detektorjih



debelina zaslonke 1.2 cm  
 $R_z = 2 \text{ mm}$ ,  $R_n = 1 \text{ mm}$



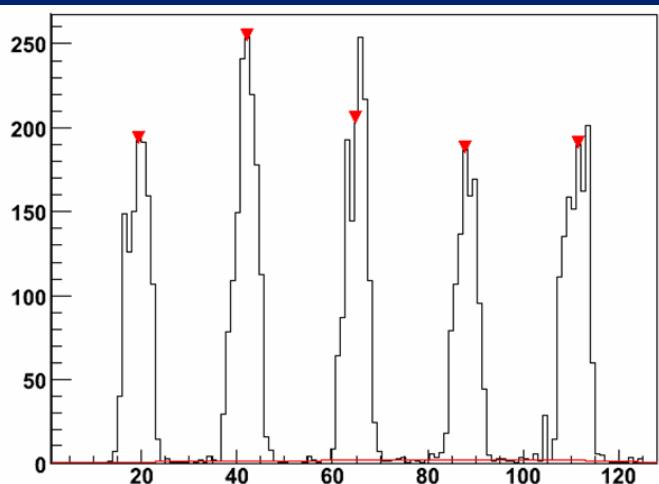
Vse P1...P4 povežemo z ustreznimi zaslonkami, potegnemo premice in poiščemo izvor!  
Razvoj robustnega algoritma za določanje vrhov in njihovo povezavo s pin-holi tudi v neidealnih primerih je končan.



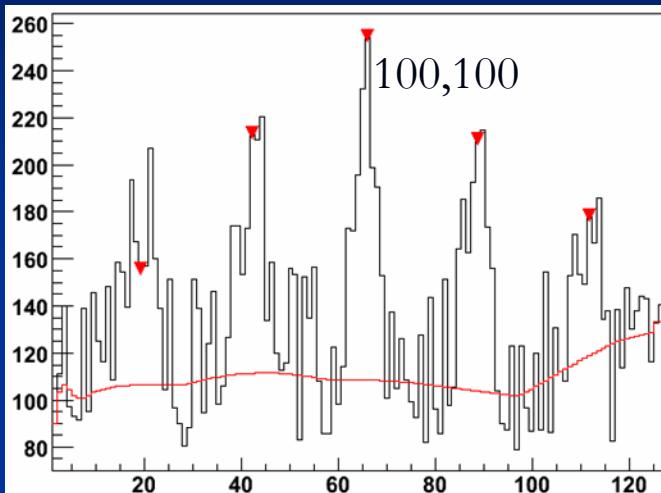
# Simulacija (IV)

Algoritem temelji na

M.Morbac et al., Nuclear Instruments and Methods in Research Physics A 443(2000), 108-125.



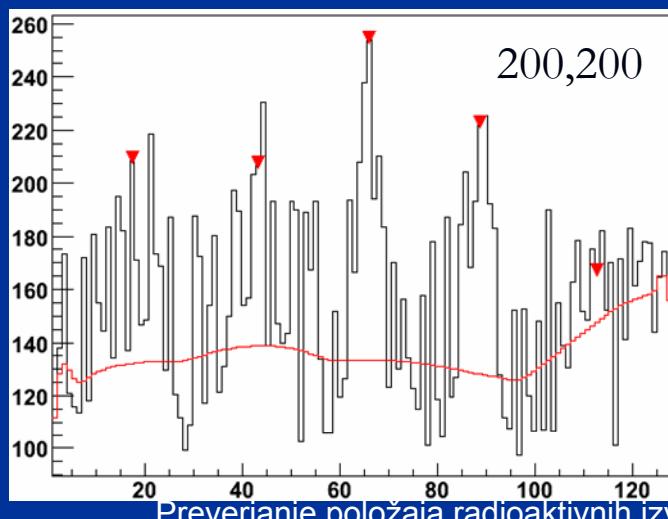
P1=19.355469  
P2=42.175781  
P3=65.988281  
P4=88.808594  
P5=111.628906



y=19.355469  
y=42.175781  
y=65.988281  
y=88.808594  
y=111.628906

... tudi če dodamo precej šuma in ozadja uspe poiskati vrhove.

common mode odštevamo

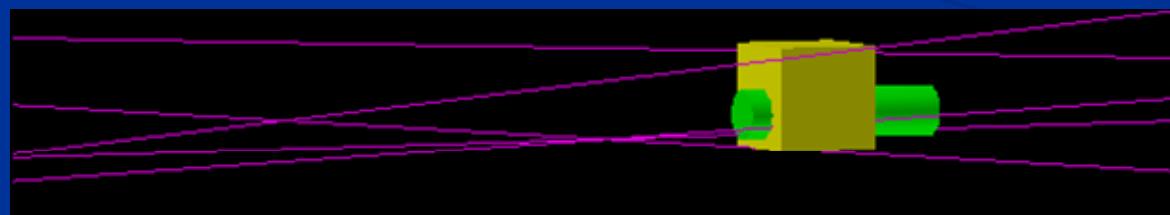
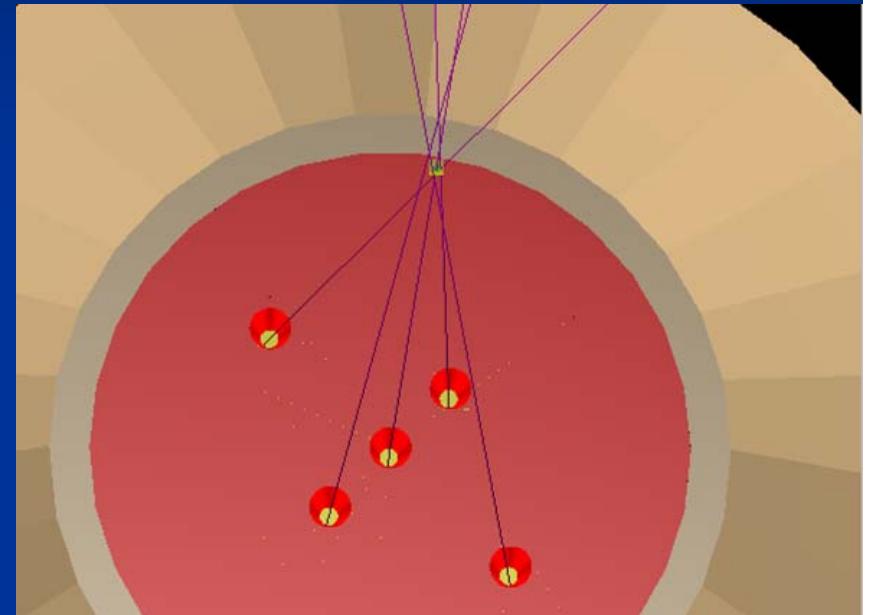


y=17.371094  
y=43.167969  
y=65.988281  
y=88.808594  
y=112.621094

# Simulacija (V)

## Dve metodi sta implementirani v simulaciji:

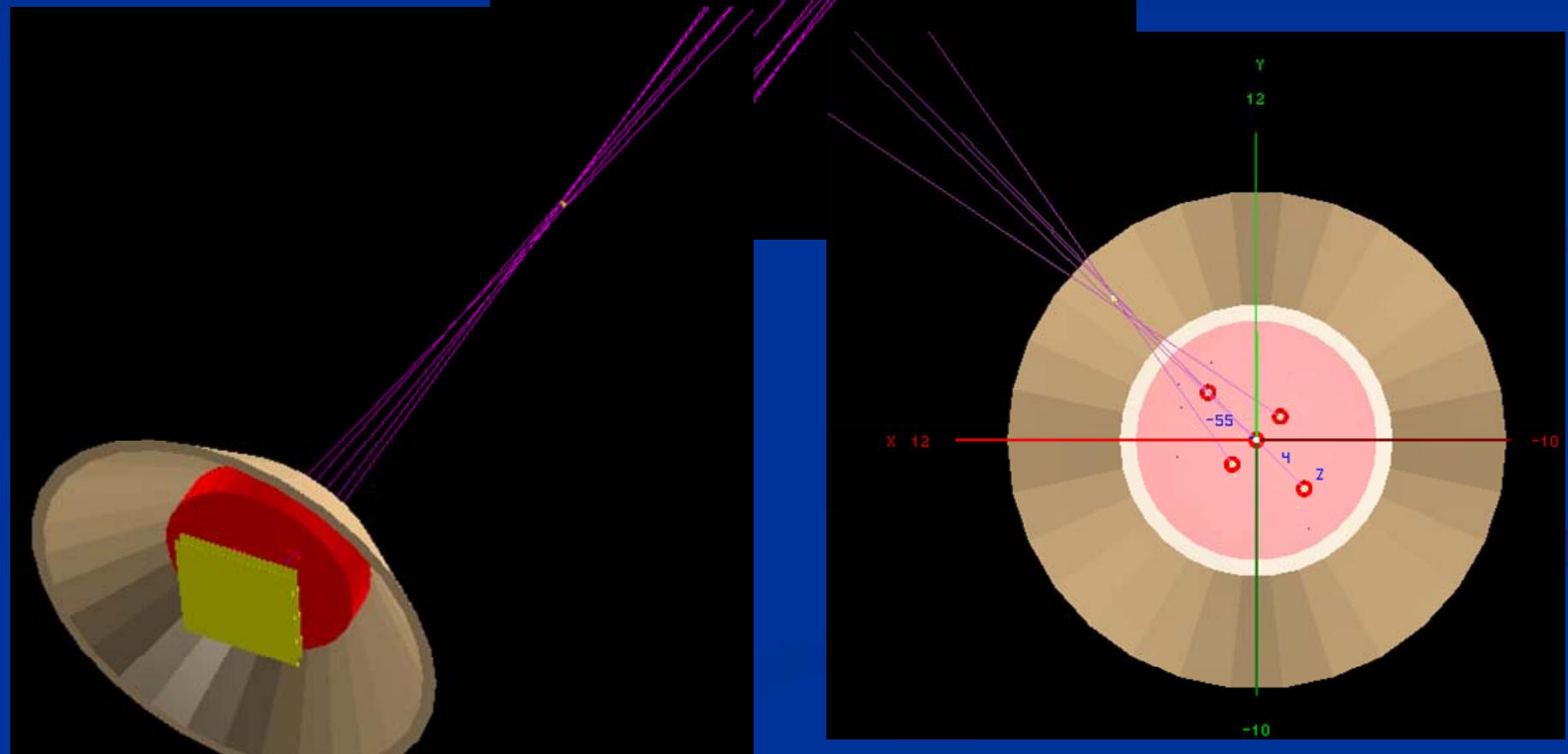
- Iskanje točke, ki ima min. razdaljo  $(d/\sigma)^2$  do vseh premic (minimizacija - MINUIT)
- Kombinacije parov različnih premic in povprečenje točk, kjer je razdalja med dvema min.



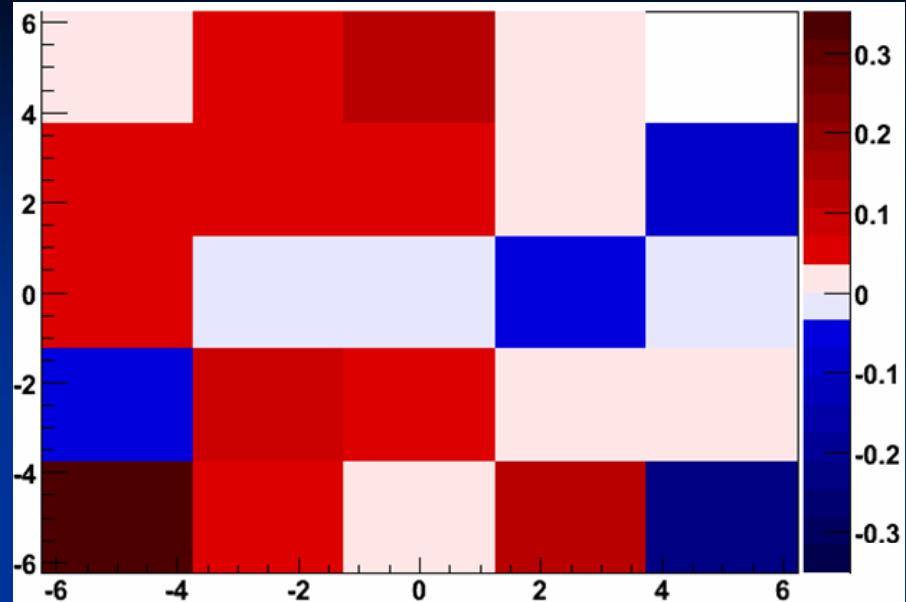
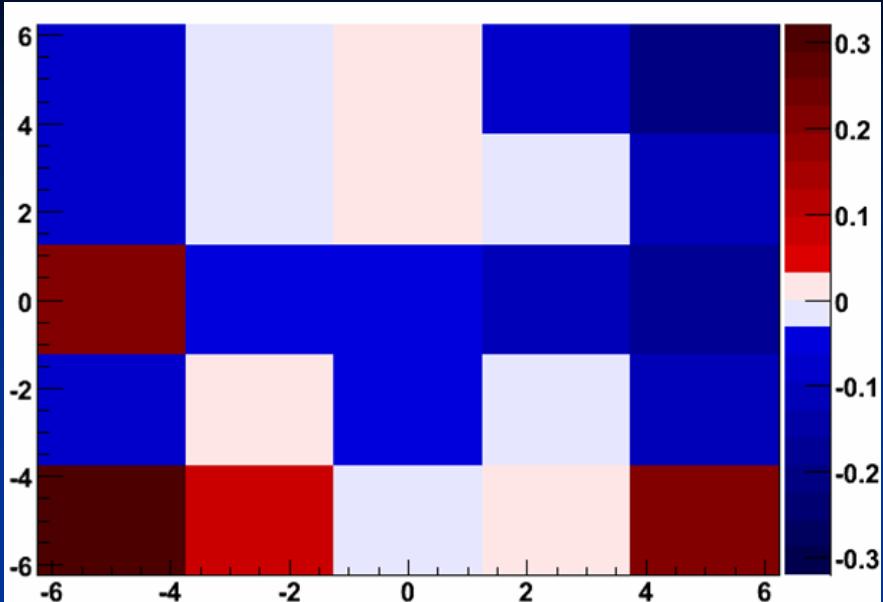
Primer določitve tarčnega volumna (rumeno) in izvora (zeleno)

# Simulacija (VI)

Določitev pri izmknjenem položaju izvora.



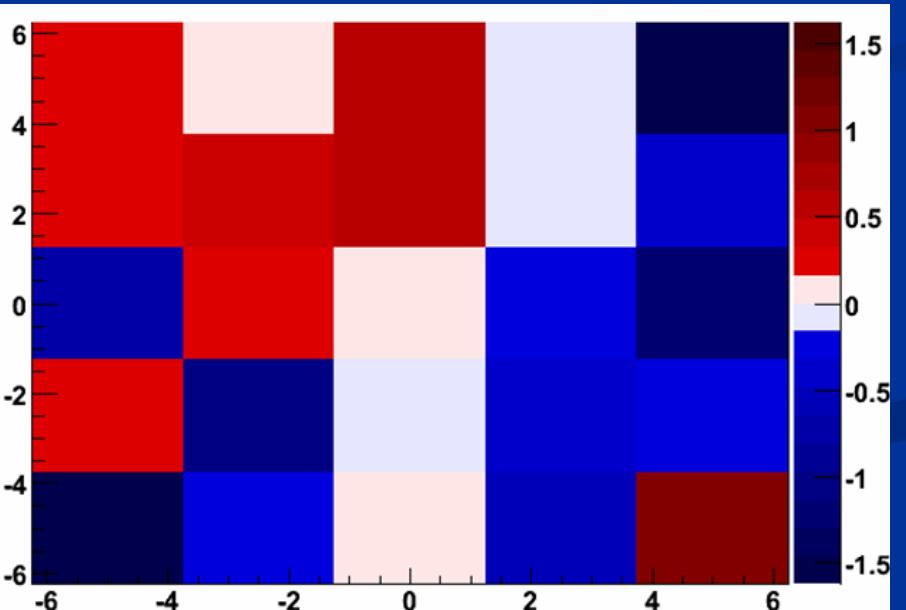
## Primer: (simulated-true) položaja izvora v x,y in z smeri [cm]



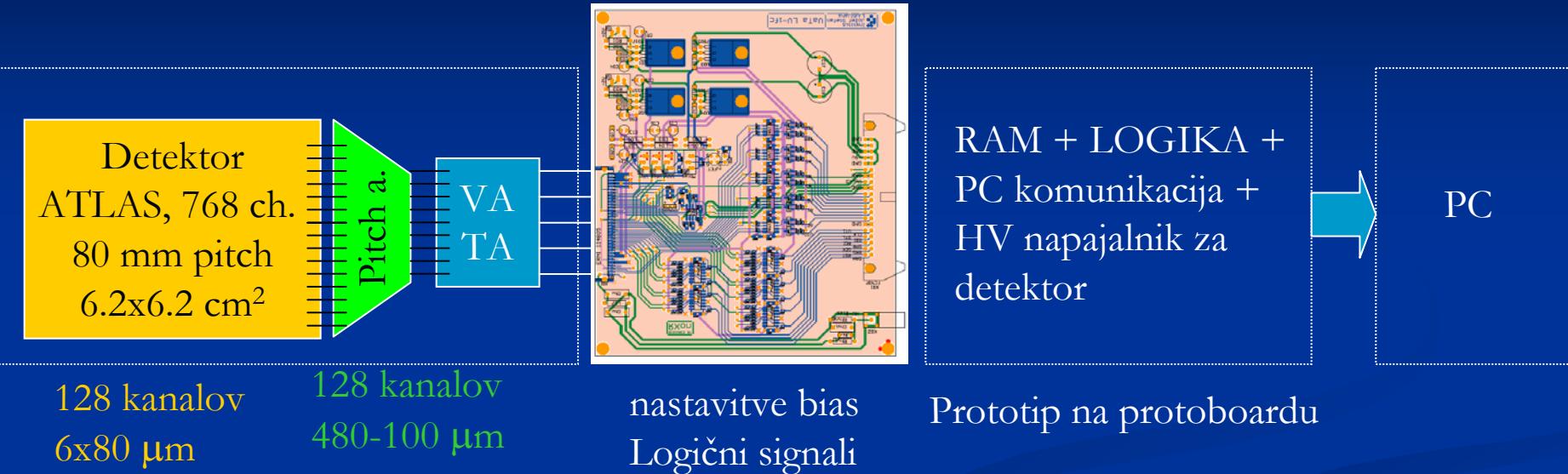
Z=25 cm

Slika v <0.01 s>, relativno majhna statistika je bila uporabljena + algoritem z napakami (neizločanje netočno določenih vrhov)

Zajemanje več slik pri istem položaju bo zmanjšalo napako+izboljšani algoritmi. Ob veliki gostoti točk bomo delali Kalmanov filter.



# DAQ (I)



Kaj vse imamo:

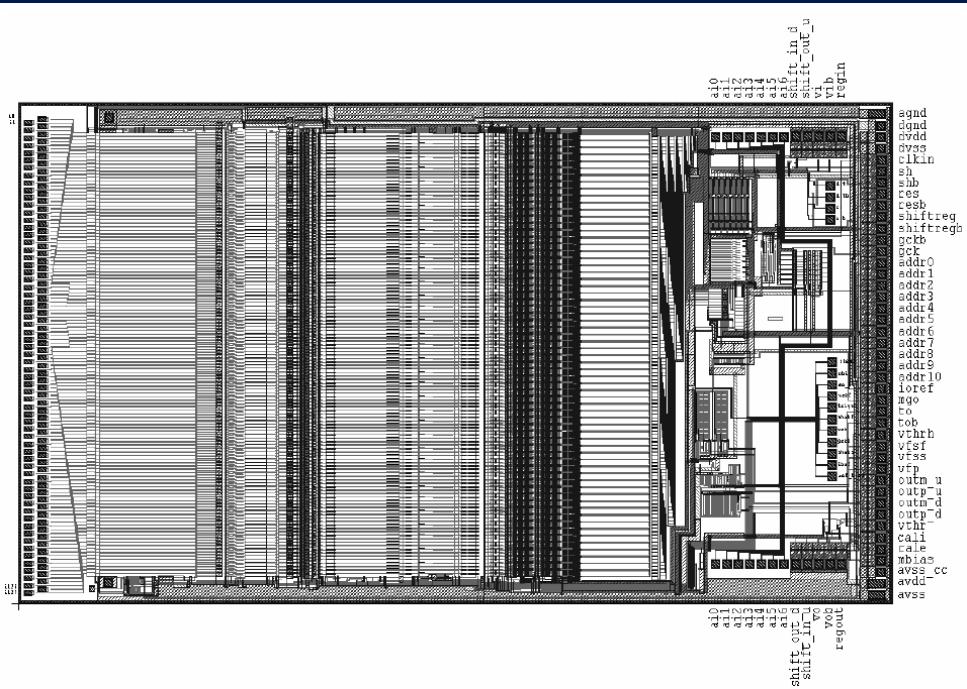
- ✓ Vse komponente za PCBje (tudi za kontrolni board)
- ✓ Detektorje – že testirane (4x, 300 μm (0.1% eff.)
- ✓ VA-TA čipe
- ✓ IM boarde

Kapaciteta detektorja okoli 2-3 pF, command mode, šum → do celo nekaj deset keV  
Kako bo s hlajenjem – najbrž konvekcijsko z majhnim ventilatorjem!

Kaj še nimamo:

- ✗ Pitch adapeterjev
- ✗ HV napajalnika (enostavno)
- ✗ Narejenega končnega načrta za kontrolni board

# DAQ (II)



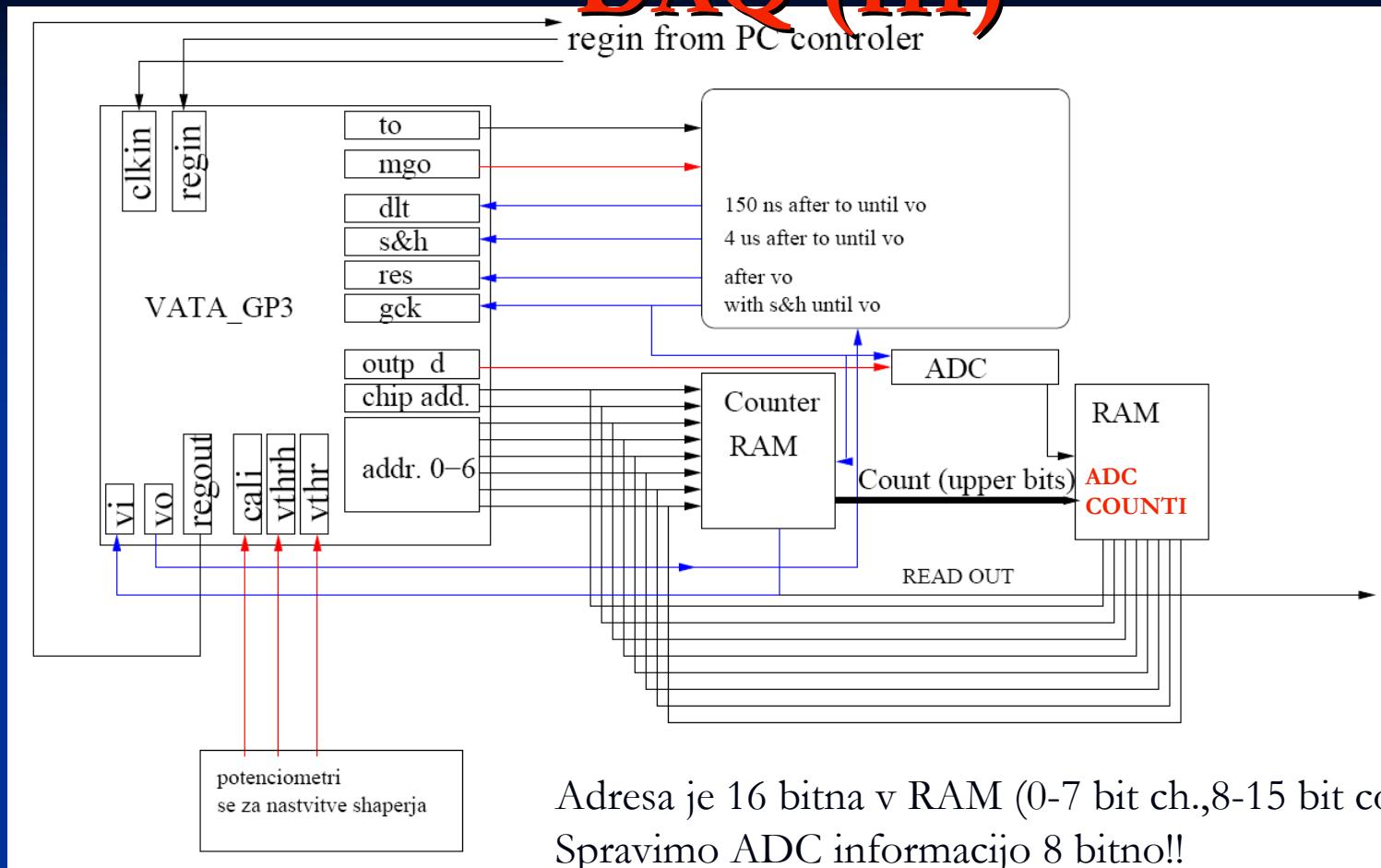
## VATA GP3

- Trigger (150ns shaping)
- Signal (2  $\mu$ s shaping for ADC)
- 128 kanalov
- Šum ocenjen na 10 keV

Več načinov delovanja:

- Ob triggerju pošlje komplet multipleksan signal (lahko deluje z več čipi Nx128 kanalov)
- **Ob triggerju pošlje samo zadete kanale + njigove adrese (deluje pa le z enim čipom)**
- Ob triggerju pošlje samo zadete kanale + sosedne + adrese
- Omogoča maskiranje kanalov, določanje thresholda z internim DAC, testne pulze
- **Česa se bojimo: velike razlike ničelnih nivojev in “common mode”**

# DAQ (III)



Vezje  
narejeno!

Adresa je 16 bitna v RAM (0-7 bit ch., 8-15 bit count)  
Spravimo ADC informacijo 8 bitno!!

Potek zajemanja podatkov:

- V RAMu imamo števec, ki vrednost za zadeti kanal ob vsakem dogodku poveča za 1 (bitmap)
- Hkrati dobimo analogni signal, ki preko ADC shranimo v RAM. Ta je dovolj globok, **da shrani vse dogodke dokler ni kateri od kanalov dosegel 255 zadetkov**, to sproži readout na PC
- Reset vsega rama in nov štart
- Hitrost, ki jo lahko dosežemo je po grobi oceni nekaj Hz (> hitrost pomika manipulatorja)

# DAQ - Software

Vsa komunikacija bo potekala preko LPT porta:

- Erik ima veliko izkušenj pri izdelavi (gre za low-level programiranje)
- Imamo izkušnje s programiranjem ATLAS-CableTesterja (gre za podobno branje)

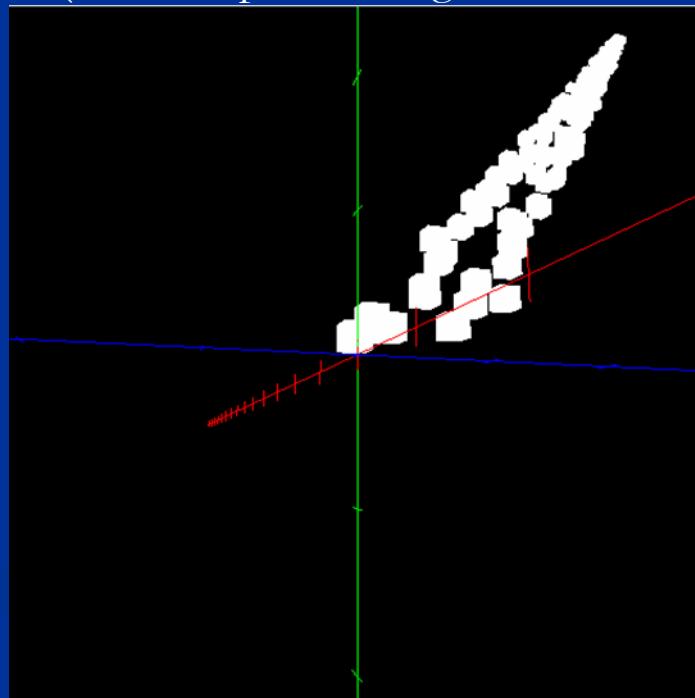
V prvi verziji bo:

- Možnost nastavitev
- Sledenje točkam, Prikaz merjenih točk, 3D vizualizacija

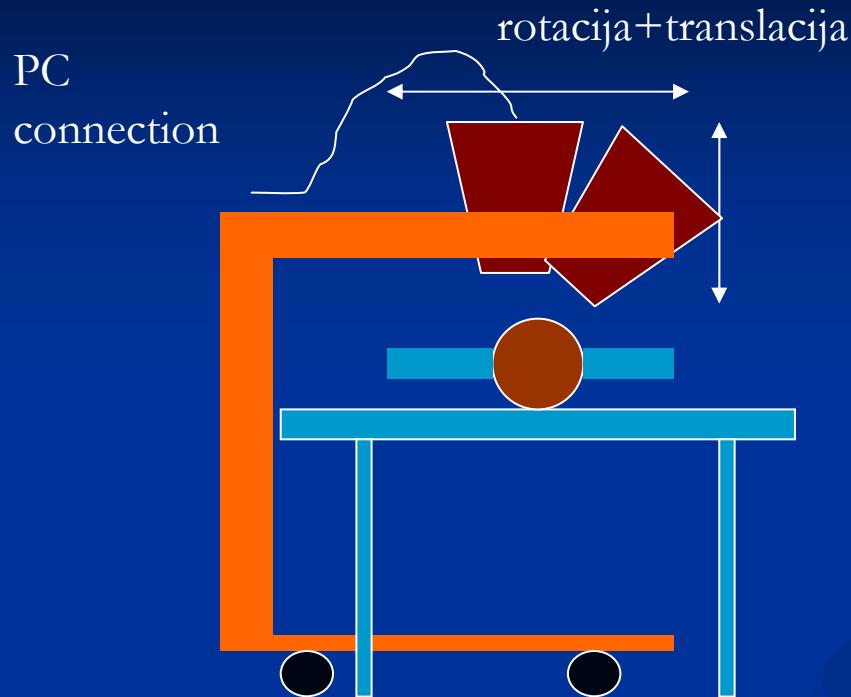
Ne bo:

- Algoritmov za ugotavljanje položaja cevk (track fit, pametni algoritmi za dihanje in premikanje)

Primer online vizualizacija merjenih točk v 3D (open GL)



# Testiranja



- Izdelava fantoma,  
Kocka voda s katetri  
narejena na OI,

- Izdelava primerne  
mize, ki bo  
omogočala  
nastavljanje različnih  
položajev (OI)

Kaj pa testiranja radiacijskih poškodb:

- Radiacijske poškodbe elektronike ne bi smele biti problem, saj bo elektronika ščitena s Pb v škatli
- Radiacijske poškodbe detektorjev tudi ne:
  - energija pod thresholdom za clustre – šele po  $\sim 1000$  kGy (mnogo več kot je življenska doba naprave) pride do inverzije, ki celo izboljša detector
  - narastel bo tok, kar pomeni nekaj več šuma
  - trapping ne bo problem

# Prihodnost?

Sprotno popravljanje obsevalnega načrta:

- optična kamera
- ultrazvočna kamera
  - odpornost na obsevanje?
  - upravljanje?
- CT slikanje sprotno ...

Morda uspešno prodajanje naprav ...