



Title	In vivo kinematics of mobile-bearing knee arthroplasty in deep knee bending motion
Author(s)	渡邊, 哲
Citation	大阪大学, 2004, 博士論文
Version Type	
URL	https://hdl.handle.net/11094/45204
rights	
Note	著者からインターネット公開の許諾が得られていないため、論文の要旨のみを公開しています。全文のご利用をご希望の場合は、大阪大学の博士論文についてをご参照ください。

The University of Osaka Institutional Knowledge Archive : OUKA

<https://ir.library.osaka-u.ac.jp/>

The University of Osaka

氏名	渡邊哲
博士の専攻分野の名称	博士(医学)
学位記番号	第18552号
学位授与年月日	平成16年3月25日
学位授与の要件	学位規則第4条第1項該当 医学系研究科先端応用医学専攻
学位論文名	In vivo kinematics of mobile-bearing knee arthroplasty in deep knee bending motion (膝屈曲動作におけるmobile-bearing人工膝関節の生体内動態解析)
論文審査委員	(主査) 教授 越智 隆弘 (副査) 教授 吉川 秀樹 教授 田村 進一

論文内容の要旨

〔目的〕

前後回旋の動きを許容する mobile-bearing 人工膝関節は生体内での複雑な膝の運動に順応するように開発された。しかし、人工膝関節置換術後に人工関節の詳細な運動を知ることは臨床上一般に困難である。今回我々は、人工膝関節の一方向 X 線透視画像から人工膝関節の三次元(3D)動態解析を可能とするシステムを開発し、荷重下膝屈曲動作時の mobile-bearing 人工膝関節の精密な 3D 動態解析を行う事を目的とした。

〔方法〕

Kneeopus mobile-bearing knee system を用いて人工膝関節全置換術を行い、100°以上屈曲可能であった 11 例 12 膝を対象とした。対象疾患は変形性膝関節症 6 膝、慢性関節リウマチ 6 膝であった。全例女性、計測時年齢は平均 68 歳、術後から計測時までの期間は 31.8 ヶ月であった。全例において mobile-bearing insert には前後回旋の動きを許容する slot type を使用し、後十字靱帯は温存した。連続的な荷重下膝関節屈曲動作を膝側面方向から X 線透視撮影を行った。

一方向 X 線透視画像から CAD (computer-assisted design) モデルを用いて大腿骨コンポーネントおよび脛骨コンポーネントの空間位置姿勢を再現する 2D/3D registration technique を用いて術後 TKA の 3D 姿勢を推定した。X 線透視画像はその構造により特有の歪みを生じる。格子状グリッドの撮影像から、透視画像の歪み補正フィルタを作成し、解析する全ての透視画像に適用した。さらに立体構造をもつ calibration cage の撮影により、透視装置の中心投影系内部パラメーター(X 線焦点位置、画像投影中心)を算出した。以上のプロセスによって画像の歪みを補正した透視撮影空間をコンピューターで仮想的に再現可能となる。各コンポーネントの位置姿勢を決定するために、その仮想空間における X 線焦点—金属コンポーネントの投影輪郭を結ぶ直線の束とコンポーネント CAD モデル表面間の距離総和を最小化する自動 registration algorithm を用いた。以上の 3D 位置推定を連続透視画像に適応することで、生体内人工膝関節の動的な 3D 運動解析を行った。

本手法の位置姿勢推定精度を評価するために実際に使用する X 線透視画像を用いて生体外(in vitro)精度実験を行った。精度評価の基準となる人工膝関節コンポーネント位置姿勢の決定には、約 0.1 mm 精度で赤外線 LED マー

カーをトラッキング可能な光学式 3D ディジタイザー (Optotrak) を用いた。Optotrak による計測結果を基準として、脛骨コンポーネントに対する大腿骨コンポーネントの相対的な推定位置姿勢を比較し、本システムの推定精度とした。二乗平均誤差 (RMSE : root-mean-square error) は、回転 0.5°、平行移動 0.4 mm (内外側方向=画像奥行き方向は 1.0 mm) であった。

膝関節の回転表記には Grood らによる関節回転規約を用い、荷重下膝屈曲動作時の脛骨コンポーネントに対する大腿骨コンポーネントの軸回旋および内外頸中心点の前後移動を測定した。

[結 果]

Kneeopus mobile-bearing 人工膝関節の荷重位における膝関節可動域は $113.7 \pm 9.5^\circ$ であった。大腿骨コンポーネントは屈曲 0° から 120° までの間に $13.4 \pm 4.0^\circ$ 外旋を認めた。平均的に内頸は屈曲 0° から 100° までに 6.2 mm 前方移動し、その後屈曲 120° までに 4.0 mm 後方移動した。外頸は屈曲 0° から 40° までに 1.0 mm 前方移動し、その後屈曲 120° までに 8.7 mm 後方移動した。平均動作を pivot pattern としてみた場合、屈曲 0°~60° までは外頸が不動で内頸が前方移動する lateral pivot pattern、60°~100° までは内頸が前方へ外頸が後方へ移動する central pivot pattern、100° 以上では両頸とも後方へ移動する rollback pattern を示した。

[総 括]

一方 X 線透視画像を用いた人工膝関節の 3D 動態解析システムを開発し、前後回旋の動きを許容する mobile-bearing 人工膝関節の術後荷重下における膝屈曲動作時の動態解析を行った。前後回旋の動きを許容する mobile-bearing 人工膝関節は正常膝にみられる medial pivot pattern を示さなかつたが、膝屈曲に伴う大腿骨の外旋と深屈曲時の rollback を再現していた。これらの特徴的な動態は、本人工関節と正常膝の構造の類似点および相違点を反映した結果となった。本研究で得られた動態解析の結果は今後の人工膝関節開発において有用な情報となり得る。

論文審査の結果の要旨

人工膝関節置換術後に人工関節の詳細な運動を知ることは臨床上一般に困難であるが、今回我々は人工膝関節の一方 X 線透視画像から人工膝関節の三次元 (3D) 動態解析を可能とするシステムを開発し、荷重下膝屈曲動作時の mobile-bearing 人工膝関節の精密な 3D 動態解析を行った。

Kneeopus mobile-bearing system を用いて人工膝関節全置換術を行い、insert には前後回旋の動きを許容する slot type を使用し、後十字靱帯は温存した。100° 以上屈曲可能であった 11 例 12 膝を対象として連続的な荷重下膝屈曲動作の X 線透視撮影を行った。対象の荷重位膝可動域は $113.7 \pm 9.5^\circ$ であった。大腿骨コンポーネントは屈曲 0°~120° までの間に $13.4 \pm 4.0^\circ$ 外旋を認めた。平均的に内頸は屈曲 0°~100° までに 6.2 mm 前方移動し、その後屈曲 120° までに 4.0 mm 後方移動した。外頸は屈曲 0°~40° までに 1.0 mm 前方移動し、その後屈曲 120° までに 8.7 mm 後方移動した。平均動作を pivot pattern としてみた場合、屈曲 0°~60° までは外頸が不動で内頸が前方移動する lateral pivot pattern、60°~100° までは内頸が前方へ外頸が後方へ移動する central pivot pattern、100° 以上では両頸とも後方へ移動する rollback pattern を示した。前後回旋の動きを許容する mobile-bearing 人工膝関節の術後荷重下における膝屈曲動作時の動態解析を行った。前後回旋の動きを許容する mobile-bearing 人工膝関節は正常膝にみられる medial pivot pattern を示さなかつたが、膝屈曲に伴う大腿骨の外旋と深屈曲時の rollback を再現していた。これらの特徴的な動態は、本人工関節と正常膝の構造の類似点および相違点を反映した結果となった。

本研究で得られた動態解析の結果は今後の人工膝関節開発に重要な指針を与える研究結果であり、博士の学位授与に値すると考える。