## 使用FIRST分析皮下核团形变

Alex / 2019-05-15 / free\_learner@163.com / AlexBrain.cn

更新于2023-08-13,主要是文字排版上的更新,内容基本保持不变。

介绍使用FSL的FIRST分析皮下核团形变的方法(我这里使用的版本是5.0.11)。所有内容参考 FIRST官方教程和文献:

- https://fsl.fmrib.ox.ac.uk/fsl/fslwiki/FIRST/UserGuide
- http://fsl.fmrib.ox.ac.uk/fslcourse/lectures/struc\_seg.pdf
- http://fsl.fmrib.ox.ac.uk/fslcourse/lectures/practicals/seg\_struc/index.html#first
- https://www.ncbi.nlm.nih.gov/pmc/articles/PMC3417233/

一、准备数据

我这里准备了两组被试(每组各10名被试)的T1原始数据,假设分别命名为N001.nii.gz, N002.nii.gz, ..., N010.nii.gz; P001.nii.gz, P002.nii.gz, ..., P010.nii.gz。

## 二、分割皮下核团

run\_first\_all -i N001.nii.gz -o N001

上面这条命令表示对N001进行皮下核团的分割,其中 -i 表示原始T1数据, -o 表示输出文件的 前缀。这一步骤主要包含3个小步骤,将原始T1结构像配准到MNI152 1mm的模板上、估计皮下 核团的分割、校正不同核团的边界。运行结束后:

- 生成 N001\_to\_std\_sub.mat/N001\_to\_std\_sub.nii.gz ,表示配准到MNI152模板的T1像和 仿射变换矩阵,可以使用 slicesdir -p \${FSLDIR}/data/standard/MNI152\_T1\_1mm.nii.gz N001\_to\_std\_sub.nii.gz 生成截图查看;
- 2. 生成 N001\_all\_fast\_origsegs.nii.gz/N001\_all\_fast\_firstseg.nii.gz ,表示原始的皮 下核团分割结果以及校正边界后的结果,可以使用 first\_roi\_slicesdir N001.nii.gz N001\_all\_fast\_firstseg.nii.gz 截图查看分割质量;
- 3. 生成 N001-L\_Hipp\_first.bvars/N001-L\_Hipp\_first.vtk ,表示分割的模型参数文件和网格文件(我理解为是对皮下核团表面的一个拟合结果),这里 L\_Hipp 表示左侧的海马,一共有15个结构。

对所有被试重复该操作,得到所有被试的分割结果,比如:

```
for sub in N001 N002 N003
do
   run_first_all -i ${sub}.nii.gz -o ${sub}
done
```



## 三、体积分析

fslstats N001\_all\_fast\_firstseg.nii.gz -l 16.5 -u 17.5 -V >
N002\_L\_Hipp\_Volume.txt

上面的命令根据皮下核团的分割结果提取被试N001左侧海马的体积,其中左侧海马的标签是17, 所以通过 -1 16.5 -u 17.5 的方式来提取;通过重定向 > 将结果保持在文本文件中;对每个被试 重复该操作,可得到每个被试的左侧海马体积,并进行统计分析。这是常规的对于皮下核团整体 体积的分析。

## 四、形变分析

concat\_bvars L\_Hipp\_all.bvars \*L\_Hipp\_first.bvars

将所有被试的海马的模型参数文件 \*L\_Hipp\_first.bvars 拼接成一个文件 L\_Hipp\_all.bvars;

## Reconstruct meshes in native space first\_utils --vertexAnalysis --usebvars -i L\_Hipp\_all.bvars -o NP -d NP.mat -useReconNative --useRigidAlign ## Or reconstruct meshes in MNI space first\_utils --vertexAnalysis --usebvars -i L\_Hipp\_all.bvars -o NP -d NP.mat -useReconMNI 将每个被试的海马形变信息投射到平均形状上,每个位置(vertex)一个数字,表示距离平均形状的垂直距离。其中NP.mat表示进行统计分析的设计矩阵。设计矩阵的设置如下:

😕 💿 🛛 General Linear Model	😣 🗇 🗊 🛛 General Linear Model
EVs Contrasts & F-tests	EVs Contrasts & F-tests
Number of main EVs 1	
Number of additional, voxel-dependent EVs 0	Contracto de 👘 - Estanto de 👘
Paste Group EV1	Contrasts  1 - F-tests  1 -
	Paste Title EV1 F1
Input 3 1 1	
Input 4 1 🚔 1 🚔	
Input 5 1 🚔 1 🚔	
Input 6 1 🚔 1 🚔	
Input 7 1 🚔 1 🚍	
Input 8 1 🚔 1 🚔	
Input 9 1 🚔 1 🚔	
Input 10 1 🚔 1 🚔	
Input 11 1 = -1.0	
Input 12 1 🚔 -1.0 曼	
Input 13 1 🚔 -1.0 🚔	
Input 14 1 🚔 -1.0 🚔	
Input 15 1 🚔 -1.0 🚔	
Input 16 1 -1.0	
Input 17 1 🗘 -1.0 🖢	
Input 18 1 🗘 -1.0 🖨	
Input 19 1 🚔 -1.0 🚔	
Input 20 1 🚔 -1.0 🛱	

NP表示输出结果的前缀,该步骤运行结束后,生成 NP.nii.gz 和 NP\_mask.nii.gz ,分别表示每 个被试相对于平均形状的距离和mask文件。

randomise -i NP.nii.gz -m NP\_mask.nii.gz -o NP -d NP.mat -t NP.con -f NP.fts -fonly -D -F 3

比较两组被试在形状上的差异,其中 --fonly 表示只进行F检验, -F 3 表示使用基于cluster的多 重比较校正方法的cluster阈值;运行结束后,生成 NP\_fstat1.nii.gz/NP\_clustere\_corrp\_fstat1.nii.gz , 分别表示F值和校正后的1-p值(即
1-p > 0.95 表示统计显著)。

## 3D view
first3Dview NP\_mask.nii.gz NP\_clustere\_corrp\_fstat1.nii.gz
## 2D view
fsleyes -std1mm NP\_clustere\_corrp\_fstat1 -cm red-yellow -dr 0.95 1

使用上面的命令进行简单的3D或者2D可视化。

