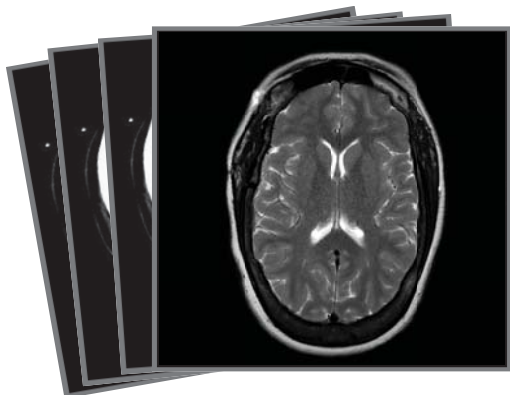


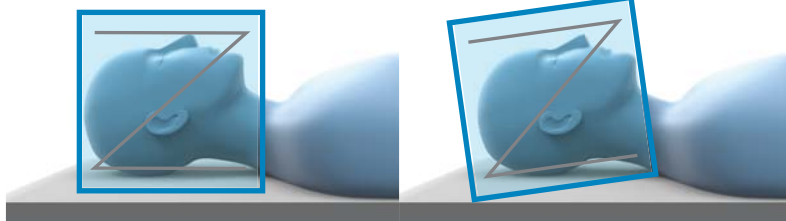
# PROTOCOLO DE AQUISIÇÃO DE RM COM LOCALIZAÇÃO ESTEREOTÁTICA

Brainlab Elements Stereotaxy, iPlan Stereotaxy



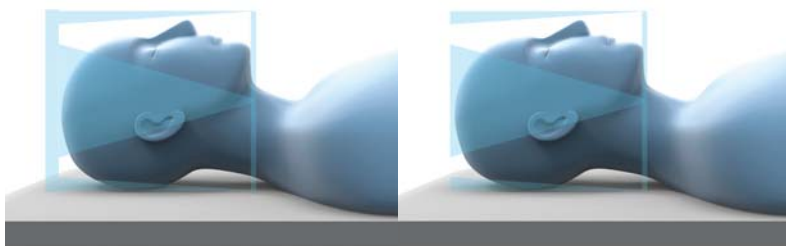
## USE SEQUÊNCIAS COM DADOS SUFICIENTES

- O uso de sequências com dados insuficientes para localização do paciente pode causar lesões.
- A localização estereotática baseada em imagens de RM pode ser afetada por uma possível distorção.



## MONTAGEM DO ANEL

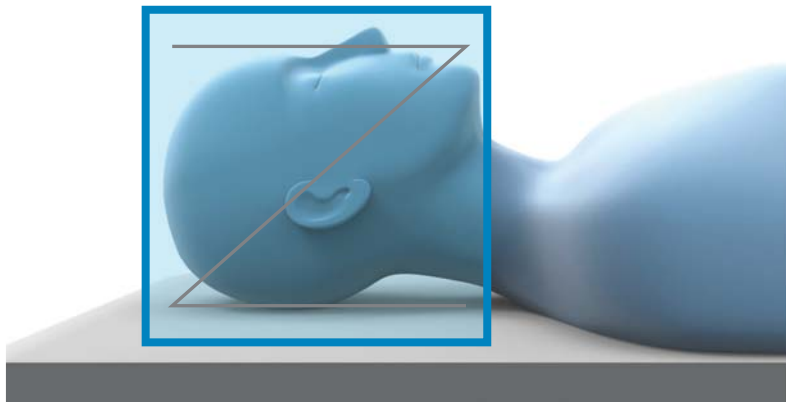
- Monte o anel e o localizador de acordo com as especificações do fabricante, para prevenir problemas de detecção de hastas.
- Monte o anel com valores neutros de rotação e inclinação.



## LOCALIZADORES

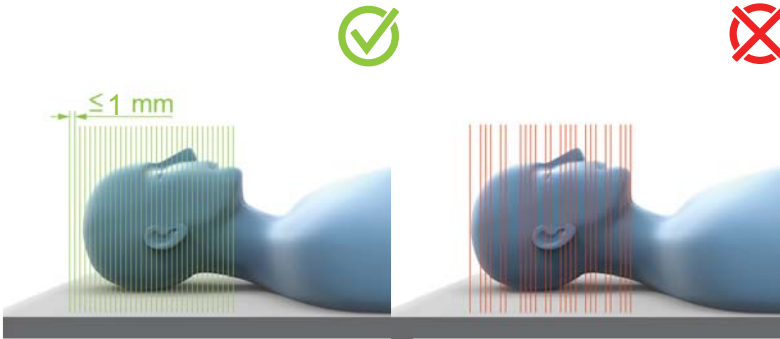
Sempre use um anel de aquisição com localizadores Fischer ou inomed, para assegurar a precisão.

**OBSERVAÇÃO:** o software Brainlab Elements suporta apenas a orientação de montagem superior de localizadores inomed.



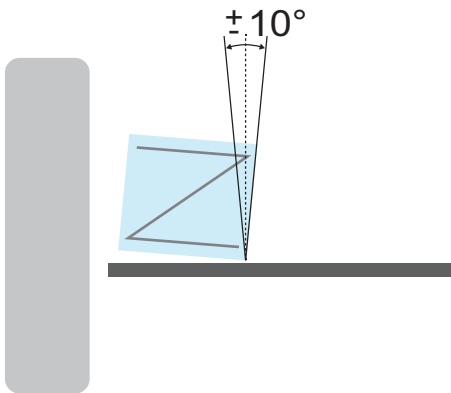
## RECOMENDAÇÃO PARA POSICIONAMENTO DO PACIENTE

- **Posição:** Decúbito dorsal.
- **Orientação do paciente:** Cabeça primeiro.
- **Direção da aquisição:** Crânio-caudal.
- Posicione o localizador com valores neutros de rotação e inclinação, de forma análoga à montagem do anel.



### INSTRUÇÕES DE AQUISIÇÃO

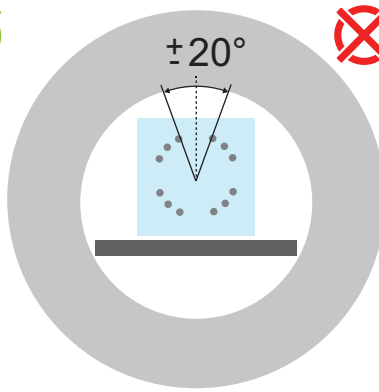
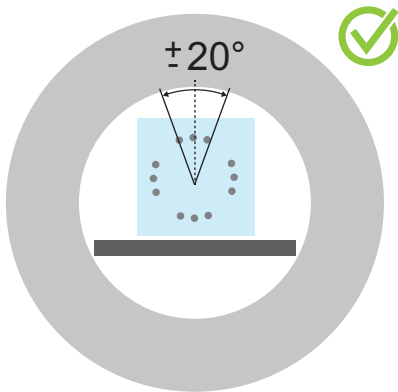
- **Espessura do corte:**  $\leq 1 \text{ mm}$ .
- Não realize aquisições com espaçamentos.



### OBLIQUIDADE DO LOCALIZADOR EM RELAÇÃO AO CORTE

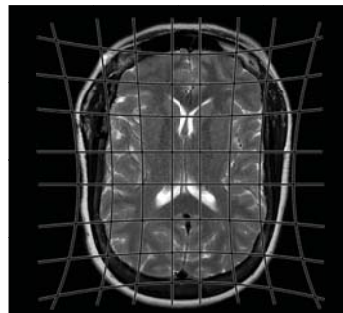
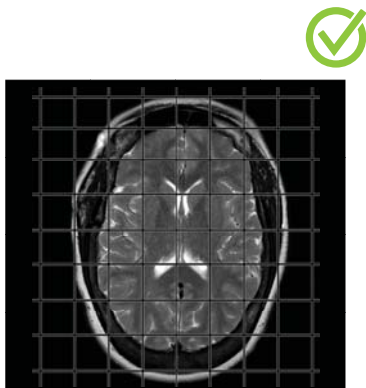
A obliquidade da geometria do localizador em relação ao corte adquirido não deve exceder  $\pm 10^\circ$ .

**OBSERVAÇÃO:** para o **iPlan**, a obliquidade não deve exceder  $\pm 5^\circ$ .



### ROTAÇÃO

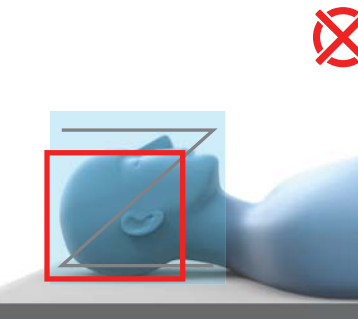
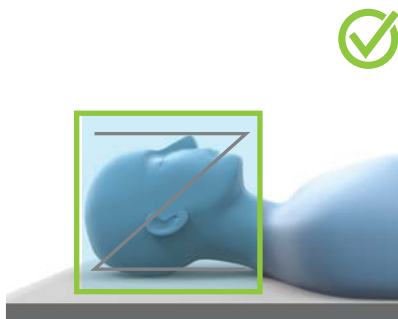
O localizador não deve ser girado acima de  $20^\circ$ .



### GARANTINDO A PRECISÃO

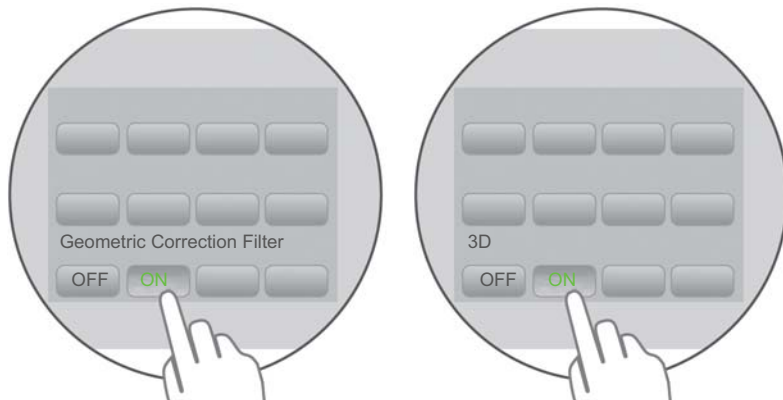
Os seguintes aspectos afetam a precisão:

- Distorções na imagem.
- Artefatos de campo de polarização (p.ex., causados pela alteração dos valores de cinza).
- Limitações do equipamento de localização de RM (p.ex., resultando em hastes localizadoras com visibilidade muito pequena).
- Materiais não rígidos compatíveis com RM (p.ex., placas plásticas).



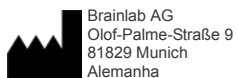
### CAMPO DE VISÃO

- Mantenha o campo de visão (FOV) o menor possível, mas inclua a região de interesse e o localizador.
- Adquira todo o intervalo de localização (p.ex., toda a geometria da haste marcadora).
- Assegure que as hastes do localizador não toquem as bordas da área de aquisição.



## PROPRIEDADES DA AQUISIÇÃO

- Utilize propriedades que proporcionem imagens com baixa distorção em toda a área da aquisição.
- Utilize os melhores filtros de correção geométrica possíveis e selecione 3D (se disponível).
- Minimize os artefatos.
- Para o **iPlan**, assegure que a angulação não exceda  $\pm 5^\circ$ .



### DIREITOS AUTORAIS:

Este manual contém informações proprietárias protegidas por direitos autorais. Nenhuma parte deste manual pode ser reproduzida ou traduzida sem a permissão expressa, por escrito, da Brainlab.

Revisão do Documento: 1.0

Número do Artigo: 60918-11BP

### RESPONSABILIDADE:

Este manual está sujeito a alterações sem aviso prévio e não representa um compromisso por parte da Brainlab.

Para obter informações adicionais, consulte a seção "Limitações de Responsabilidade", no documento Termos e Condições de Vendas Padrão da Brainlab.

