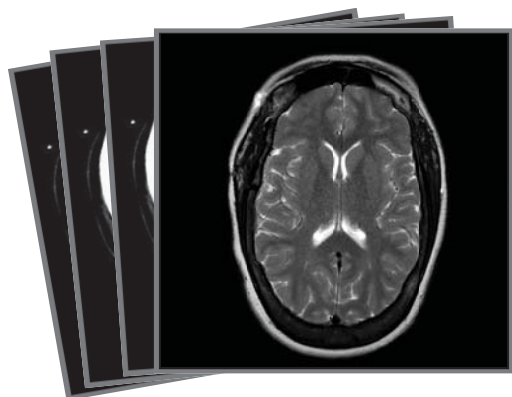


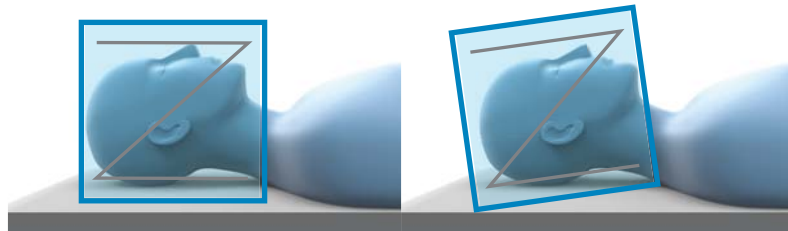
# STEREOTAKTISKĀS LOKALIZĒŠANAS MR SKENĒŠANAS PROTOKOLS

Brainlab Elements Stereotaxy, iPlan Stereotaxy



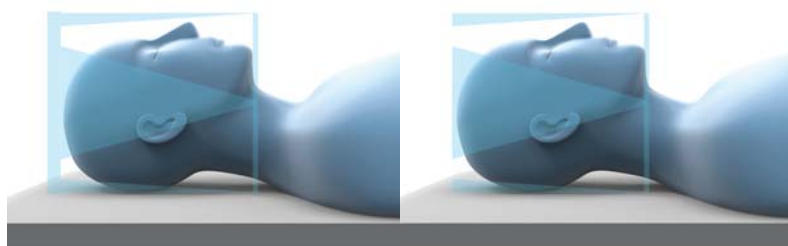
## JĀLIETO PIETIEKAMI SKENĒŠANAS DATI

- Ja pacienta lokalizēšanai tiek izmantoti skenējumi, kuros nav pietiekami daudz datu, var rasties traumas.
- Stereotaktisko lokalizēšanu, kuras pamatā ir MR attēli, var ietekmēt iespējams attēlu kropļojums.



## IETVARA UZSTĀDĪŠANA

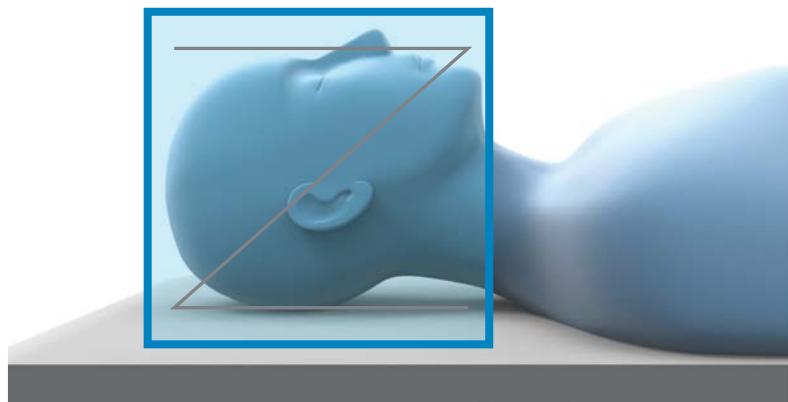
- Lai nepieļautu, ka stieņi tiek noteikti nepareizi, ietvars un lokalizētājs ir jāuzstāda atbilstoši ražotāja specifikācijām.
- Ietvars ir jāuzstāda ar neitrālu rotāciju un sasvērumu.



## LOKALIZĒTĀJI

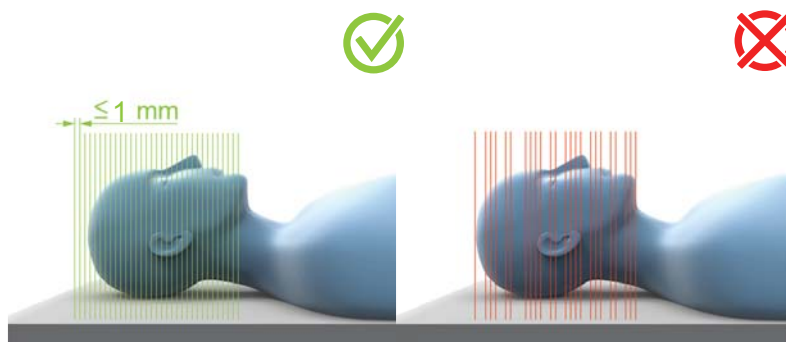
Lai nodrošinātu precizitāti, ar Fischer vai inomed lokalizētājiem vienmēr ir jāizmanto skenēšanas gredzens.

**PIEZĪME.** Brainlab Elements atbalsta tikai aksiālo augšējo piemontēšanu inomed lokalizētājiem.



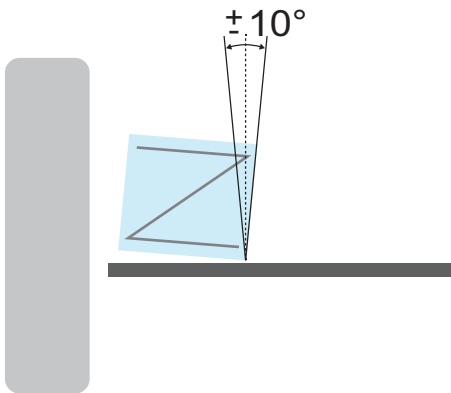
## IETEICAMĀ PACIENTA NOVIETOJUMA IESTATĪŠANA

- **Pozīcija:** guļus uz muguras.
- **Pacienta orientācija:** ar galvu pa priekšu.
- **Skenēšanas virziens:** no kraniāla uz kaudālu.
- Novietojiet lokalizētāju ar neitrālu rotāciju un sasvērumu - līdzīgi ietvara pozīcijai.



### SKENĒŠANAS NORĀDĪJUMI

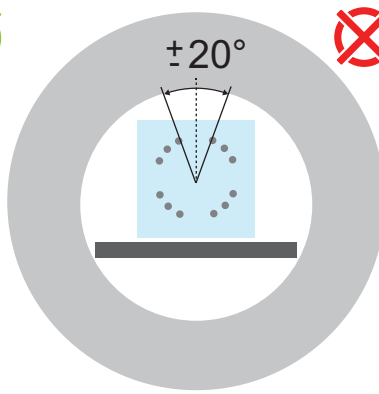
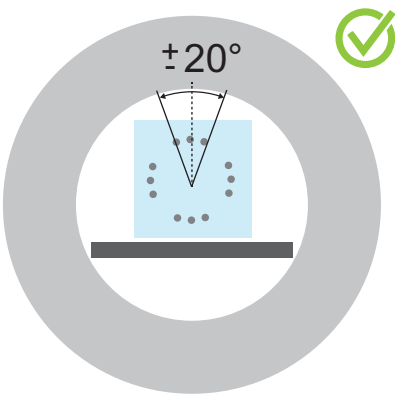
- Slāņa biezums:  $\leq 1 \text{ mm}$ .
- Nedrīkst skenēt ar atstarpēm.



## LOKALIZĒTĀJA SLĪPUMS PRET SLĀNI

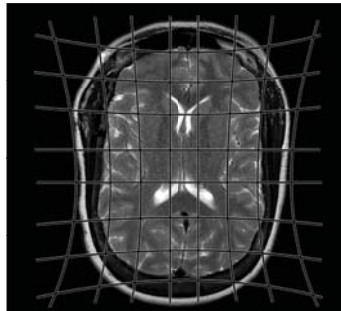
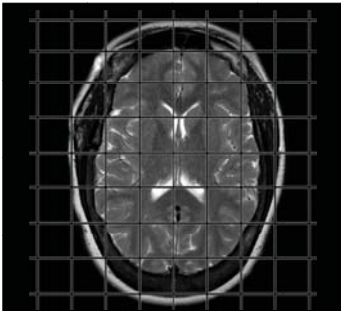
Lokalizētāja ģeometrijas slīpums pret skenēto slāni nedrīkst pārsniegt  $\pm 10^\circ$ .

**PIEZĪME.** Ja lietojat **iPlan**, slīpums nedrīkst pārsniegt  $\pm 5^\circ$ .



## ROTĀCIJA

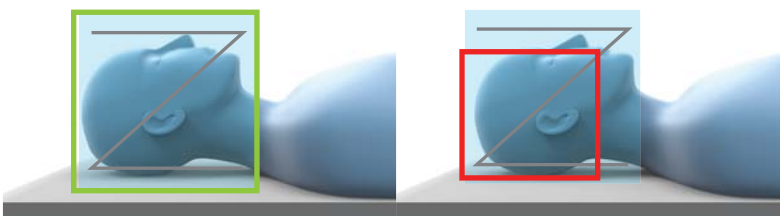
Lokalizētāja rotācija nedrīkst pārsniegt  $20^\circ$ .



## PRECIZITĀTES NODROŠINĀŠANA

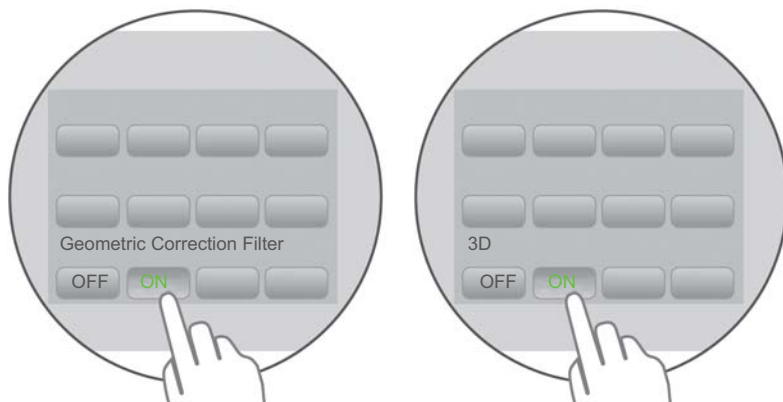
Precizitāti ietekmē šādi faktori:

- attēlu kropļojums;
- nobīdes lauka artefakti (tos var izraisīt, piemēram, izmaiņas pelēko toņu vērtībās);
- MR lokalizēšanas aprīkojuma ierobežojumi (to dēļ, piemēram, lokalizētāja stieņi var būt grūti saskatāmi);
- lokani ar MR saderīgi materiāli (piemēram, plastmasas plāksnes).



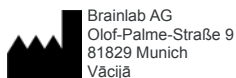
## REDZAMĪBAS LAUKS

- Redzamības laukam (FOV) ir jābūt pēc iespējas mazākam, bet tam ir jāaptver interesējošā zona un lokalizētājs.
- Skenēšana ir jāveic visam lokalizējamajam diapazonam (piem., visai stieņu marķieru ģeometrijai).
- Lokalizētāja stieņi nedrīkst saskarties ar skenēšanas zonas malu.



## SKENĒŠANAS REKVIZĪTI

- Izmantojiet rekvizītus, kas nodrošinās zemu attēlu kropļojumu visā skenēšanas zonā.
- Izmantojiet labākos iespējamus ģeometriskās korekcijas filtrus un izvēlieties 3D režīmu (ja tas ir pieejams).
- Pēc iespējas novērsiet artefaktu veidošanos.
- Ja lietojat **iPlan**, sasvērums nedrīkst pārsniegt  $\pm 5^\circ$ .



### AUTORTIESĪBAS:

Šajā rokasgrāmatā ir ietverta patentēta informācija, uz kuru attiecas autortiesības. Nevienam šīs rokasgrāmatas daļu nedrīkst pavairot vai tulkot, ja vien nav saņemta rakstiska atļauja no Brainlab.

Dokumenta pārskatījums: 1.0

Raksta numurs: 60918-11LV

### ATBILDĪBA:

Šīs rokasgrāmatas saturs var tikt mainīts bez iepriekšēja paziņojuma, un tas uzņēmumam Brainlab nerada nekādas saistības.

Plašāku informāciju skatiet Brainlab pārdošanas standarta noteikumu un nosacījumu sadaļā „Saistību ierobežojumi”.

