Exablate Neuro

Exablate 4000 Manual de listas de verificação

Para sistemas Tipo 1.0 Versão de SW 7.33 a correr em RMs GE





Este documento é um manual de referência abreviado. Não se destina a substituir o Manual de Operador.

Cumpra todos os avisos e precauções detalhados no Manual de Operador Exablate 4000 Tipos 1.0 e 1.1 SW WS7.33.



InSightec, Ltd.

5 Nachum Heth St. PO Box 2059 Tirat Carmel 39120 Israel www.insightec.com





Obelis s.a. Bd. General Wahis 53, 1030 Brussels, Belgium

"Alerta: A legislação federal impede que este dispositivo seja vendido por ou mediante ordem de um médico"

Copyright ©2023 InSightec Ltd. ("INSIGHTEC"), todos os direitos reservados.

O sistema de ultrassom focalizado transcraniano guiado por RM **Exablate Modelo 4000 Tipo 1.0** ('Exablate Neuro", versão de software 7.33), o software de processamento e documentos relacionados são propriedade privada e confidencial da INSIGHTEC. Apenas as entidades licenciadas pela INSIGHTEC ("INSIGHTEC") tem o direito de usar a informação aqui contida. O direito de transferir e/ou copiar esta informação somente se aplica às entidades a quem tenham sido concedidos direitos para tal. Qualquer uso não autorizado, divulgação, atribuição, transferência ou reprodução desta informação confidencial será punida na total medida prevista por lei.

A INSIGHTEC não se responsabiliza nem se obriga, sob nenhuma forma, por lesões corporais e/ou danos materiais decorrentes da utilização deste software caso essa utilização não se reja estritamente pelas instruções e precauções de segurança contidas nos manuais de operação relevantes, inclusive nos seus suplementos, em todos os rótulos de produto e de acordo com os termos de garantia e de venda deste softwarenem por quaisquer alterações não autorizadas pela INSIGHTEC que venham a ser feitas ao software aqui mencionado.

Os programas ou protocolos fornecidos por utilizadores não são validados nem garantidos pela INSIGHTEC. O uso dos dados obtidos mediante tais programas de software ou protocolos são da exclusiva responsabilidade do(a) utilizador(a).

Os utilizadores devem estar cientes do risco de transmissão de vírus informáticos decorrente da troca de ficheiros e CDs.

As marcas registadas da propriedade de terceiros são propriedade exclusiva destes.

As especificações estão sujeitas a alterações sem aviso prévio seguindo normas regulatórias ou legais aplicáveis.

Uma ou mais partes do produto podem incorporar ou ser distribuídas com software de fonte aberta. Consulte o botão de Aviso de Direitos de Autor no ecrã de Utilidades.

Este documento é propriedade da INSIGHTEC Ltd., contendo informação proprietária e confidencial da INSIGHTEC Ltd. Foi estabelecido um acordo de não divulgação entre o destinatário e a INSIGHTEC Ltd. antes do envio deste documento. O documento em apreço é emprestado sob a expressa condição de que nem ele, nem a informação nele contida deve ser divulgada a terceiros sem cabal consentimento da INSIGHTEC Ltd. Ademais, o documento deve ser devolvido à INSIGHTEC Ltd. quando tal seja pedido, sem que dele sejam feitas cópias.

Para Apoio Técnico, contacte a INSIGHTEC através do número +1-866-674-3874 (telefone dos EUA)

Página web da INSIGHTEC: http://www.insightec.com/

Este documento foi traduzido a partir da fonte em língua inglesa PUB41005212, Revisão 2.

INFORMAÇÃO DA REVISÃO

Esta é a **Revisão 2.0** do Prontuário para SW versão 7.33 do Exablate 4000 Tipo 1.0, sistemas de RM aplicáveis. Contacte o departamento de marketing da Insightec para aferir se esta é a revisão mais recente.

Cada página deste manual contém, no rodapé, o nível e data da revisão do capítulo. Isto indica o nível e data de lançamento para cada capítulo, individualmente. Tenha em atenção que uma atualização do manual não implica, necessariamente, a atualização de todos os seus capítulos. Assim, alguns capítulos podem ter um nível de revisão anterior ao da revisão lançada. A página de capa e estas páginas (página de direitos de autor e índice) dizem respeito à **Revisão 2.0** com os capítulos correspondentes do manual:

Nº do Capítulo	Nome do Capítulo	Revisão do Capítulo, Data	Nº de Páginas no Capítulo
Capítulo 1	Lista de Verificação de Configuração do Sistema	2.0, 05/23	2
Capítulo 2	Lista de Verificação de preparação e DQA	2.0, 04/22	2
Capítulo 3	Lista de Verificação de Tratamento	2.0, 04/22	2
Capítulo 4	Lista de Verificação de Procedimentos de Limpeza	2.0, 05/23	2*
Capítulo 5	Lista de Verificação de calibração GT	1.0, 07/21	2*

^{* -} Incluindo páginas com verso em branco

Sistema - Lista de verificação de configuração



NOTA:

O sistema de água atingirá as suas condições operacionais ótimas num intervalo de 30

Leve isto em consideração e ligue o sistema o mais cedo possível antes do tratamento, evitando assim períodos de inatividade quando o paciente chegar.

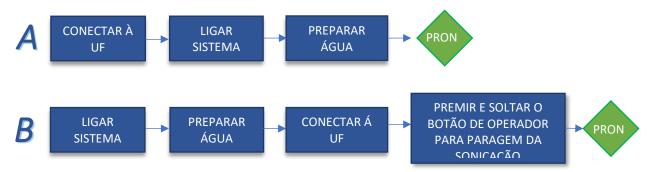


NOTA:

Existem vários fluxos possíveis para a configuração do sistema. Consulte os fluxogramas e selecione a opção que melhor se adeque ao seu fluxo de trabalho e preferências. Se ligar o sistema antes de conectar os cabos da unidade frontal à mesa de tratamento, pressione o botão de paragem de sonicação do operador para reinicializar as conexões.

🔲 Confirme que a consola de RM foi reiniciada no início do dia. Caso contrário, reinicie-a.

🕥 Tabelas de fluxos opcionais para configuração do sistema



😰 Conectar a Unidade Frontal (UF) e Cabos de água à Mesa Exablate

- 🗖 Traga a mesa de tratamento Exablate para a sala de RM e acople-a à RM
- Ligue o conector de antena e seguimento (se aplicável) à mesa de RM
- igsquare Ligue o cabo de água e os dois cabos da unidade frontal, distintamente rotulados, com Conectores de Acoplamento Rápido



ALERTA:

Verifique que cada um dos Conectores de Acoplamento Rápido ficam corretamente ligados na sua posição marcada. Os conectores devem ser alinhados suavemente no lugar antes de serem trancados.

Garanta que o cabo de água esteja integralmente acoplado.

-				
	Liaar	o si	stem	a

Ligar o sistema
Ligue o Sistema premindo o interruptor verde de "Power On" na consola de operador.
A notificação de Começar Arranque irá aparecer.
Remova todas as unidades de média externas e/ou CDs do computador da consola.
Prima «Ctrl + Alt + Delete» para aceder à caixa de diálogo de informações de arranque.
☐ Inicie sessão com o par de nome de utilizador e palavra-passe fornecido pela InSightec. Clique em «OK» para
continuar.
(Nota: Os parâmetros de início de sessão do Windows® são sensíveis a letras maiúsculas/minúsculas)
Selecione " Cérebro Frequência-Média " no ecrã de seleção da aplicação.
A janela non-un com o aviso Exablate Neuro irá anarecer. Clique em «OK» nara continuar

🕼 Preparar o sistema de água

	Desconecte e remova	o reservatório d	e água do	a unidade de	refrigeração	na sala de	equipamentos
--	---------------------	------------------	-----------	--------------	--------------	------------	--------------

- La Encha o reservatório com 20 litros de água e conecte-o novamente no seu compartimento designado. Use água de osmose inversa para DQA e limpeza, e água Tipo 2, de grau médico, para os tratamentos.
- Coloque o sistema de água no modo de «Preparação» a partir do ecrã do refrigerador ou do menu de «Utilidades» do Posto de Trabalho (🔀) e inicie a circulação. A desgaseificação irá iniciar-se. O estado do sistema de água é indicado através da barra de estado, no fundo do ecrã do Posto de Trabalho.



NOTA:

Pode prosseguir com a configuração do sistema enquanto decorre a preparação da água. A desgaseificação irá prosseguir (a menos que seja parada manualmente) até que o operador encha o transdutor.

Verifique se o Sistema está Pronto para o Tratamento

- Confirme que os campos de estado do sistema e da RM aparecem como «Pronto» no ecrã do Posto de Trabalho e, também, que o indicador de ativação do sistema, verde, na consola de operador está aceso.
- Com as versões de SW DV26 e superiores da GE, poderá ser necessário premir o botão "External Host" na WS da RM e selecionar "ExAblate" a partir do menu expansível para, assim, permitir as comunicações.







Inspecione visualmente o Sistema Exablate para:

- Verificar a integridade do Transdutor, da Unidade Frontal e da Mesa de RM
- Confirmar que todos os conectores estão devidamente encaixados

Não seguir estas instruções pode fazer com que o sistema não funcione adequadamente.



Manusear a Membrana de Paciente e o Gel Phantom de DQA



AVISO:

Não cumprir as instruções de Manuseamento da Membrana de Paciente e do Gel Phantom de DQA pode resultar na redução da qualidade das imagens, assim como fugas de água, contaminação cruzada, queimaduras, risco de electrocução e resultados falsos/incertos da DQA

□É	recomendável	usar equipamento	de proteção _l	pessoal (i.e.,	luvas) qua	ndo manusear	estes acessórios.
----	--------------	------------------	--------------------------	----------------	------------	--------------	-------------------

- As Membranas de Paciente (com/sem antena) e o Phantom DQA destinam-se a ser utilizadas uma única vez.
- lue Descarte as membranas, os Phantom DQA e as suas caixas de armazenamento (de acordo com as normas locais/institucionais) depois da conclusão de um tratamento.

Lista de Verificação de Preparação

Conf	iguração d	e Sistemo	a para	DQA					
	Execute uma das opções de fluxo de configuração de sistema definidas na Lista de Verificação de Configuração do Sistema								
\square As	Assegure-se de que o transdutor está colocado na « Posição Inicial », de acordo com o rótulo no Posicionador								
Fi	e a Membra	na de Pac	iente de	estinada ad	o tratamento no Suporte d	le Configuração DQA			
				•	<mark>Configuração DQA</mark> , prend onectores dedicados (se ap	endo-o no Sistema de Capacete e Transdutor licável)			
\square As	_	que a Vá	lvula de			aberta. Encha o transdutor com água, até que			
	che a válvulo em excesso.		arga de	ar. Liberte	o excesso de ar dos tubos	através do botão vermelho de descarga de			
	ça o enchime mece a Circu		_	tório para :	substituir a água perdida.	Assegure-se de que não existam vazamentos.			
	cedimen								
UNG	i consola da	RM: Abra	um No	vo Exame					
					o e Avance a Prancha par	• •			
	icie um Nov o	Tratame	nto	REATMENT	a partir do menu principa	l do software de aplicação Exablate			
Una	consola do	scanner d	e RM: F	Prescreva e	execute um scan Localiza	dor de 3 Planos			
Una	consola do	scanner d	e RM: F	Prescreva e	execute 3 orientações de	imagens de planeamento DQA (Sag, Ax e Cor)			
□ Ex	ecute o Segu	imento A	utomát	ico do Trai	nsdutor 💜 🎒				
	Em RM 3T:	ignore a d	calibraç	ão GT (con	sultar Lista de Verificação	TG-CALIB.) — selecione "Cancelar"			
- 1	Faça um sc	an de fred	quência	central de	RM (opciona <equation-block></equation-block>				
\square_{Ab}	ra a Caixa d	e diálogo	de recu	peração d	e imagens 🔟 , selecione	e e carregue as três séries de planeamento			
DO	QA								
\square_{As}	segure-se de	que o Poi	nto Foc	al do Trans	dutor está localizado no c	entro do Phantom DQA			
	Se necessái	rio: Reposi	icione o	transduto	r e faça novamente um Sc	an de Seguimento do Transdutor			
		-			ra DQA Cérebro				
						ga para a Etapa de tratamento Treatment			
	fina o nível o								
	-					AC ou executar scans de deteção de			
m	ovimento								
□Fa	ça a sonicaç	ão Sonicate d	lo conju	nto pré-de	finido de 5 pontos , usando	o os parâmetros definidos na tabela seguinte			
Pr	ima Continu	ar para pr	ossegui	r para a so	nicação seguinte Contir	nue			
Us	e o botão de	sonicaçã	o segui	nte 💷 🏻 🖟	para alternar entre os pon	tos pré-definidos.			
	Reveja os r	esultados	e Ajust	e a Localiz	ação do Ponto 💠 se est	a não estiver no sítio (>0,5 _{mm} do alvo)			
	Repita as s	onicações	confor	ne necessá	irio (depois dos ajustes, ca	so existam artefactos, subida térmica incerta,			
	etc.)								
Nº Pont	Orientação	Direção de frequência	Potência	Duração	Objetivo [Temperatura expectável]	Confirmação do ponto			
	Axial	AP	20 _W	13 _{Seg}	Alinhamento geométrico	O ponto é claramente visível, alinhado em RL			
	Sagital	AP	20 w	13 _{Seg}	Alinhamento geométrico	O ponto é claramente visível, alinhado em SI			
□3	Axial	RL	30 _W	13 _{Seg}	Alinhamento geométrico Aumento de temperatura	O ponto é claramente visível, alinhado em AP			

Nº Ponto	Orientação	Direção de frequência	Potência	Duração	<i>Objetivo</i> [Temperatura expectável]	Confirmação do ponto
	Axial	AP	20 w	13 _{Seg}	Alinhamento geométrico	O ponto é claramente visível, alinhado em RL
	Sagital	AP	20 w	13 _{Seg}	Alinhamento geométrico	O ponto é claramente visível, alinhado em SI
□3	Axial	RL	30 _W	13 _{Seg}	Alinhamento geométrico Aumento de temperatura	O ponto é claramente visível, alinhado em AP
4	Axial	RL	30 w	13 _{Seg}	Verificação da direção	Direcionado o foco para o lado correto
□ ₅	Axial	RL	250W	3 _{Seg}	l (ontrolo de (avitacao	Confirmar Modulação de Potência Ativa/Paragem de Cavitação

Sair do tratamento e retornar ao ecrã de entrada, drenar a água do transdutor. Iniciar Desgaseificação	
Desconectar e secar a Membrana de Paciente e afastar o suporte de configuração do Phantom DQA	
Inspecionar a superfície do transdutor quanto a fraturas ou detritos visíveis.	



Manusear os acessórios conforme descrito na secção Manusear a Membrana de Paciente e o Gel Phantom de DQA.



CONFIG PREPARAR TRATAR LIMPAR CALIB-GT INSIGHTEC

		e todos os acessórios INSIGH	ITEC necessários esteja	m disponívei	is - Para um procedimento
	de tratamento:	ACESSÓRIOS DE PAC	HENTE E TOATAMEN	NTO INCICI	UTEC
1	☐ Suporte de configure		IENTE E TRATAIVIEI brana de Paciente	_	nto de quadro craniano
1		incluindo Membrana de Pacien			
			TÃO DO PACIENTE	ie jixação do c	<u> </u>
	Marcador	Lâmina/ferramentas de			
(Cirúrgico	barbear	☐ Mantas de aqueci	mento	☐ Tampões auditivos
(☐ Sistema IV	☐ Meias de Compressão	☐ Medidor TA/Pulso	e Oxímetro	Anestesia Local para Pinos
	Prepare um Plar Faça a Verifica Assegure-se de	ponibilidade de um exame 1 no Pré-tratamento (com ou Ição de Qualidade Diária (D e que o sistema de água est eriormente quanto possível	sem imagens de RM pi QA) , conforme definida á em modo de desgase	r é-tratament o neste docui	to) mento
	Assegure-se de que Vista as Meias de C Prepare o Quadro (acessórios/kits forn Fixe o Quadro Crano Coloque a Membra Membrana se correta, em fu	iente foi barbeado e que o c o sistema IV foi colocado. C ompressão ao paciente [rec Craniano de forma a adapto	comendado] ar-se à anatomia do tan ato possível, acima das do paciente, tão baixa q os plástico para baixo que os conectores da Ar da antena junto ao tro	manho da cal sobrancelha quanto possív (voltados pa ntena Crania ansdutor	beça do paciente com os es vel, na orientação correta: ara os pés do paciente) na estão na localização
	Assegure-se de que do eixo A-P Traga o paciente pa Prenda o quadro à Ligue a Antena o Coloque tampões a Prenda os pés e Dê o botão de Para Mova o transdutor paciente e o transd Encha o transdutor do Controlador Rem Feche a Válvula de descarga de ar em	ra a chegada do paciente: ce o transdutor é posicionado ara a sala de RM. Ajude o par mesa e a membrana ao tra Craniana nos seus conector uditivos e Óculos Espelhado o corpo do paciente com co gem da Sonicação ao paciente à posição de tratamento lutor e com água, até que fique lignoto) Descarga de Ar. Liberte o elexcesso.	o superiormente e de qua nciente na mesa ansdutor es dedicados (se aplicán os (opcional), Cubra o p arreias e use o suporte a nte o estimada. Assegure-s reiramente convexo (ata excesso de ar dos tubos	vel) paciente com de pernas de s e de que exi ravés do Ecrá através do b	Mantas de aquecimento e paciente se necessário iste espaço livre entre o a de Controlo de Água ou otão vermelho de
ב	a Circulação de Tra Minimize as pregas	n falta para substituir a águ tamento s de ar na membrana , na zo os cabos têm passagem livr	na de passagem do tra	nsdutor	

O paciente e o sistema Exablate estão agora prontos para o tratamento...

INSIGHTEC

Lista de Verificação de Tratamento — Etapa de Planeamento ** Planeamento **

	e. Defina o Marco , de acordo com os rótulos
Ina consola do scanner de RM: Prescreva e execute	um scan Localizador de 3 Planos
Execute o Seguimento Automático do Transdutor	19
Na DV26 3T (ou superior) apenas: escolha entre	executar ou ignorar a calibração TG (consultar a TG -
CALIB. Lista de Verificação)	
🔲 Faça um scan de frequência central de RM <equation-block></equation-block>	
Selecione o Protocolo de tratamento adequado	
	so contrário, carregue o scan TAC 👤 (A RM Pré-op é
opcional)	
na consola do scanner de RM: Planeie a primeira se	rie de orientação/volumetria na consola da RM
4***	nétrico , de acordo com as preferências de imagem
Preste atenção para colocar o seu corte médic	
Até 150 cortes Axiais/Sagitais/Coronais (Não-	-
Scan das séries preparadas . Depois do s	•
Movimento	
Escolha um método de aquisição de imagem e prod	reda em conformidade:
Modo de reformatação	Faça o scan por AC-PC
Localize e posicione AC 🧬 e PC 🥰	Localize e posicione AC 🥰 e PC 🥰
🔲 Defina a Linha Média 🚺	🖵 Defina a Linha Média 🌗
(Paralela à linha médi a a natómica)	(Paralela à linha médi a a natómica)
Ligue o Modo de Reformatação Reformat Mode On 🔾	Faça scan das restantes orientações.
Prima m para criar volume	
Afine as orientações.	O utilizador pode ajustar o alvo durante os
prima para criar série	scans
para criar série	scans
para criar série	· · · · ·
para criar série Método Alternativo: adquirir imagens através de se	scans
prima para criar série Método Alternativo: adquirir imagens através de se	scans éries preparadas de scan julia partir de Arquivo
para criar série Método Alternativo: adquirir imagens através de se Execute o Registo automático ajuste manualmente (se necessário) até obte	scans éries preparadas de scan pu a partir de Arquivo tum registo satisfatório
□ prima para criar série □ Método Alternativo: adquirir imagens através de se □ Execute o Registo automático □ ajuste manualmente (se necessário) até obtes □ Determine o alvo pelas medições	scans éries preparadas de scan pu a partir de Arquivo um registo satisfatório J pela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS
□ prima para criar série □ Método Alternativo: adquirir imagens através de se □ Execute o Registo automático □ ajuste manualmente (se necessário) até obte □ Determine o alvo pelas medições (ye necessário) até obte □ Verifique a distância entre o foco do transdutor e o	scans éries preparadas de scan pu a partir de Arquivo um registo satisfatório J pela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS
prima para criar série Método Alternativo: adquirir imagens através de so Execute o Registo automático ajuste manualmente (se necessário) até obte Determine o alvo pelas medições ✓ → ♦ 000 Verifique a distância entre o foco do transdutor e o	scans éries preparadas de scan pu a partir de Arquivo um registo satisfatório J pela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS
 □ prima □ para criar série □ Método Alternativo: adquirir imagens através de se se	scans éries preparadas de scan pu a partir de Arquivo um registo satisfatório Di pela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS alvo tor e execute novamente o Scan de Seguimento do
 □ prima □ para criar série □ Método Alternativo: adquirir imagens através de so □ Execute o Registo automático □ ajuste manualmente □ Determine o alvo pelas medições □ Verifique a distância entre o foco do transdutor e o □ Se necessário, ajuste a localização do transdutor □ Transdutor □ Caso não tenha sido feito no pré-planeamento, prim 	scans éries preparadas de scan pu a partir de Arquivo um registo satisfatório Di pela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS alvo tor e execute novamente o Scan de Seguimento do
□ prima para criar série □ Método Alternativo: adquirir imagens através de se □ Execute o Registo automático □ ajuste manualmente (se necessário) até obte. □ Determine o alvo pelas medições → → → ○ ○ ○ □ Verifique a distância entre o foco do transdutor e o ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○ ○	scans éries preparadas de scan pu a partir de Arquivo um registo satisfatório D pela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS alvo tor e execute novamente o Scan de Seguimento do na Auto-Sinus e Ferramenta de Marcação de
 □ prima □ Método Alternativo: adquirir imagens através de se se	scans éries preparadas de scan pu a partir de Arquivo um registo satisfatório Jo pela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS alvo tor e execute novamente o Scan de Seguimento do na Auto-Sinus e Ferramenta de Marcação de nis e as marcações de calcificação
 □ prima □ Método Alternativo: adquirir imagens através de so □ Execute o Registo automático □ ajuste manualmente □ Determine o alvo pelas medições □ Verifique a distância entre o foco do transdutor e o □ Se necessário, ajuste a localização do transdu □ Caso não tenha sido feito no pré-planeamento, prim Calcificações □ Reveja as imagens de TAC para avaliar os seios naso □ Se necessário, adicione marcações usando as 	scans éries preparadas de scan pu a partir de Arquivo um registo satisfatório J pela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS alvo tor e execute novamente o Scan de Seguimento do na Auto-Sinus e Ferramenta de Marcação de nis e as marcações de calcificação ferramentas Polígonos e RSP Esféricas
 □ prima □ Método Alternativo: adquirir imagens através de se se	scans éries preparadas de scan pu a partir de Arquivo um registo satisfatório Jo pela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS alvo tor e execute novamente o Scan de Seguimento do na Auto-Sinus e Ferramenta de Marcação de nis e as marcações de calcificação
 □ prima □ para criar série □ Método Alternativo: adquirir imagens através de se se	scans éries preparadas de scan pu a partir de Arquivo um registo satisfatório Jo pela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS alvo tor e execute novamente o Scan de Seguimento do na Auto-Sinus e Ferramenta de Marcação de nis e as marcações de calcificação ferramentas Polígonos e RSP Esféricas desenhar automaticamente Polígonos entre os cortes
 □ prima □ Método Alternativo: adquirir imagens através de se se	scans éries preparadas de scan pu a partir de Arquivo um registo satisfatório Jo pela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS alvo tor e execute novamente o Scan de Seguimento do na Auto-Sinus e Ferramenta de Marcação de nis e as marcações de calcificação ferramentas Polígonos e RSP Esféricas desenhar automaticamente Polígonos entre os cortes
 □ prima □ Método Alternativo: adquirir imagens através de se se	scans éries preparadas de scan pu a partir de Arquivo um registo satisfatório D pela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS alvo tor e execute novamente o Scan de Seguimento do na Auto-Sinus e Ferramenta de Marcação de nis e as marcações de calcificação ferramentas Polígonos e RSP Esféricas desenhar automaticamente Polígonos entre os cortes I com as ferramentas de RSP Poligonal e de
 □ prima para criar série □ Método Alternativo: adquirir imagens através de se se execute o Registo automático □ ajuste manualmente □ Determine o alvo pelas medições □ Verifique a distância entre o foco do transdutor e o verifique a distância entre o foco do transdutor □ Caso não tenha sido feito no pré-planeamento, prima Calcificações □ Reveja as imagens de TAC para avaliar os seios nasces se necessário, adicione marcações usando as marcados □ Use a ferramenta de Interpolação □ Marque as Pregas da Membrana na série RM Axia Interpolação □ Coloque os Marcadores de Referência 	éries preparadas de scan um registo satisfatório Di pela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS alvo tor e execute novamente o Scan de Seguimento do la Auto-Sinus e Ferramenta de Marcação de lais e as marcações de calcificação ferramentas Polígonos e RSP Esféricas desenhar automaticamente Polígonos entre os cortes I com as ferramentas de RSP Poligonal e de lais de referência para deteção de movimento (opcional)
 □ prima para criar série □ Método Alternativo: adquirir imagens através de se se	scans éries preparadas de scan pu a partir de Arquivo um registo satisfatório Dipela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS alvo tor e execute novamente o Scan de Seguimento do na Auto-Sinus e Ferramenta de Marcação de nis e as marcações de calcificação ferramentas Polígonos e RSP Esféricas desenhar automaticamente Polígonos entre os cortes I com as ferramentas de RSP Poligonal e de nis de referência para deteção de movimento (opcional) eteção de Movimento, prima para adquirir
 □ prima para criar série □ Método Alternativo: adquirir imagens através de se se	scans éries preparadas de scan pu a partir de Arquivo um registo satisfatório Dipela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS alvo tor e execute novamente o Scan de Seguimento do na Auto-Sinus e Ferramenta de Marcação de nis e as marcações de calcificação ferramentas Polígonos e RSP Esféricas desenhar automaticamente Polígonos entre os cortes I com as ferramentas de RSP Poligonal e de nis de referência para deteção de movimento (opcional) eteção de Movimento, prima para adquirir
 □ prima □ Método Alternativo: adquirir imagens através de se la giuste manualmente □ ajuste manualmente □ Determine o alvo pelas medições □ Verifique a distância entre o foco do transdutor e o la complete la localização do transdutor □ Caso não tenha sido feito no pré-planeamento, prima Calcificações □ Reveja as imagens de TAC para avaliar os seios nasce la localização do transdutor □ Se necessário, adicione marcações usando as la laterpolação □ Use a ferramenta de Interpolação para la marcados □ Marque as Pregas da Membrana na série RM Axia Interpolação □ Coloque os Marcadores de Referência □ Confirme que a Temperatura da Água <19°C e que esquerdo do ecrã) 	scans feries preparadas de scan Jum registo satisfatório Jum pela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS alvo tor e execute novamente o Scan de Seguimento do la Auto-Sinus e Ferramenta de Marcação de lais e as marcações de calcificação ferramentas Polígonos le RSP Esféricas desenhar automaticamente Polígonos entre os cortes I com as ferramentas de RSP Poligonal le de la
 □ prima para criar série □ Método Alternativo: adquirir imagens através de se se	scans feries preparadas de scan Jum registo satisfatório Jum pela inserção manual das coordenadas AC-PC\RAS alvo tor e execute novamente o Scan de Seguimento do la Auto-Sinus e Ferramenta de Marcação de lais e as marcações de calcificação ferramentas Polígonos le RSP Esféricas desenhar automaticamente Polígonos entre os cortes I com as ferramentas de RSP Poligonal le de la

CONFIG PREPARAR TRATAR LIMPAR CALIB-GT INSIGHTEC

Lista de Verificação de Tratamento — Etapa de Tratamento

□ Prima <mark>Trar</mark> ! Nº Ela ! Área	ementos (do Crânio do Crânio	para mostra ON ≥ 700 o ≥ 200cm² io ≥ 0.4 (ou em	z ação-alvo e Bloqu r o Mapa de Eleme concordância com a	entos do Transdutor . Pres		confirme:
Tempore Defina a Frequên Confirma	al da Soni Orientaç cia	ão de Scan, Di emperatura da	reção de	tratamento Atualize o Pico de To	quecimento fora da o emperatura se necess e Fundo não for cons	sário 🚩
alvo sub-d Verifique	ıblativa. o alinham			ao longo da direção da fo nsulte a tabela para refer		peratura
	º de cações	Validação	Orientações (d	ireções de frequência)	Resultado	
		RL	Axial(AP) OU Coronal(SI)	Confirmado R\L	
		AP	Sagital(.	SI) OU Axial(RL)	Confirmado A\P	
		SI	Coronal(R	L) OU Sagital(AP)	Confirmado S\I	
! Contorientações Verify Prossiga p Aumente g Avalie o Po Treat Low Aumente g	inue para ara a etap gradualme aciente an Treat High	o nível seguint pa de verificaç ente as energio ntes de prosseg	te apenas depois de ão. Ajustes acumul as em 10%-25% até uuir para "Tratar Bo as em 10%-25% até	alcançar a temperatura	e visível e alinhado ei AP: SI: de ~50°C	m TODAS as ·
Desligue Verificaç Solte o Q Faça a lin capítulo d Depois do Verifique	álvula de l a Antena ão de Con uadro Cra npeza com de Limpez a limpeza,	Craniana (se d figuração, mo miano da Base, no definido na a e Desinfeção drene o transo	aplicável), Solte e n va o transdutor tão , retire o paciente o Lista de Verificaçã o do Manual de Ope dutor, descarte a á	dutor e Drene a água do inanuseie a Membrana co o superiormente quanto p da mesa e remova o Quad o de Procedimentos de Li erador. gua drenada e desligue o de uma Membrana de Pa	mo definido no final do ossível. dro Craniano. mpeza ou, em maior sistema.	detalhe, no

Lista de Verificação de Procedimentos de Limpeza

O Procedimento de Limpeza do Exablate Requer:

- Desinfetante de tanque de água 75 mL de hipoclorito de sódio (CAS № 7681-52-9) 4,00% 4,99%
- Toalhitas de Limpeza e Desinfeção contendo 0,2 0,4% de cloreto de benzalcónio (CAS № 8001-54-5)

Modos de Funcionamento do Sistema de Água

- Manuseie a Membrana de Paciente como definido no final da Lista de Verificação de Configuração
- Assegure-se de que o transdutor esteja vazio e de que a água usada durante o procedimento foi descartada
- La Encha o Reservatório do Sistema de Água (Tanque) com ~20 litros de água de osmose inversa limpa
- U No ecrã principal do sistema de água, prima o nº 3 para a opção de Limpeza (Figura 1A). Aparecer-lhe-ão dois temporizadores: Primeiro temporizador: tempo de limpeza do tanque de água; Segundo temporizador: Tempo de limpeza do transdutor (Xd).
- 🔲 Pressione o botão «Circ» no ecrã de Limpeza para iniciar a operação de limpeza do tanque (Figura 1B).





fig. 1A: Ecrã do sistema de água: Menu principal

fig. 1B: Ecrã do sistema de água: Menu "Limpeza"

\Box	Espere 15 minutos até que o primeiro temporizador termine. Entretanto, verifique se a mesa de
	tratamento está ligada ao sistema de água
	Monte a Membrana de Paciente no Suporte de Configuração DQA (sem um Phantom DQA)
	Prenda o Setup de suporte DQA à mesa e sele o transdutor
	Quando o primeiro temporizador terminar (o ecrã do posto de trabalho apresentará 00:00), preencha a
	interface do transdutor com a água já preparada. Pressione o botão «Circ» novamente para dar início ao
	temporizador «Limpar Xd».

- Aguarde 16 minutos pelo ciclo de limpeza do transdutor.
- Quando os temporizadores chegarem ao fim, drene a água do transdutor.
- Desligue o posto de trabalho Exablate.
- Descarte a água do tanque água de 20 litros de acordo com as normas locais.
- Deixe o tanque aberto e em posição invertida para que seque.
- Remova a membrana da interface de suporte do Phantom DQA da interface transdutor-paciente.
- Acessórios de uso único: Descarte de acordo com as normas locais.

Limpar o Transdutor

🔲 Antes e depois de cada ciclo de limpeza, limpe a superfície interna do transdutor e da membrana de paciente com toalhitas de desinfeção e limpeza. Não aplique pressão na superfície do Transdutor. Inspecionar a superfície do transdutor quanto a fraturas ou detritos visíveis.

Depois do tratamento, coloque a capa protetora para cobrir a superfície do Transdutor

INSIGHTEC

Lista de Verificação de calibração GT

Nota: Aplicável Apenas a Scanners RM GE de 3T a correr DV26 ou superior

Execute uma vez por tratamento (depois do localizador 3D), para melhorar a qualidade da imagem.

- Depois de fazer scan, **Duplique e Edite** o scan de **localizador 3D** no ecrã da consola de RM
- Pressione o botão **GRx GRx** para chamar a **barra de ferramentas Graphic Rx**:



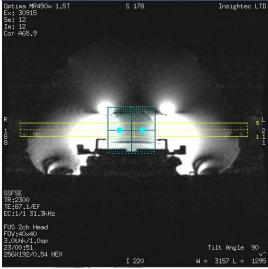
Assegure-se de que o localizador 3D é mostrado no ecrã da RM como fundo de planeamento

Caso contrário - Pressione 🔤 selecione a série de Localizador 3D e pressione "OK ALL"





Pressione **Shim** e clique numa das janelas de imagem para mostrar a grelha volumétrica local Shim:





Exemplo de volume local Shim (a azul)

menu Shim

- No menu **Shim**, ative a GT Localizada (obrigatório)
- Arraste o Volume Shim para que fique relativamente centrado ao redor da área alvo
- Defina o tamanho do volume ao longo de cada direção para 7-9. Assegure-se de que todo o volume fica dentro de tecido cerebral.
 - Ativar o "Vol Simétrico» permite mudar o tamanho de volume Shim mais rapidamente
- Guarde a série e prossiga com o fluxo de tratamento no Posto de Trabalho FUS