

## Rapport du planning du 12 novembre 2013

Patient id	160
Date de l'implantation	12/11/2013
Maladie	Parkinson
Cible	GPI
Latéralité	Deux côtés

Les trajectoires choisies pour le planning sont définies ci-dessous :

### Coordonnées de la trajectoire dans le repère de Talairach :

Latéralité	Point d'entrée X	Point d'entrée Y	Point d'entrée Z	Cible X	Cible Y	Cible Z	Longueur
Gauche	-39.0	3.0	61.1	-22.7	-11.7	-1.6	66.5
Droit	33.3	8.3	61.1	23.0	-10.9	-1.6	66.4

En convertissant dans le repère du cadre, on obtient les coordonnées de trajectoires suivantes :

### Coordonnées de la trajectoire dans le repère du cadre avec Stealth

Latéralité	Cible X	Cible Y	Cible Z	Ring	Arc	Depth
Gauche	123.5	95.3	89.1	86.7	103.3	66.3
Droit	77.8	96.2	89.9	81.7	80.2	66.4

### Coordonnées de la trajectoire dans le repère du cadre avec PyDBS

Latéralité	Cible X	Cible Y	Cible Z	Ring	Arc	Depth
Gauche	124.2	93.7	88.6	84.9	101.0	66.5
Droit	78.7	96.1	91.2	80.0	78.1	66.4

Comme on peut le constater, les coordonnées des trajectoires exprimées dans le repère du cadre Leksell diffèrent selon le logiciel utilisé. La différence n'est pas insignifiante. Quel logiciel dit la vérité ?