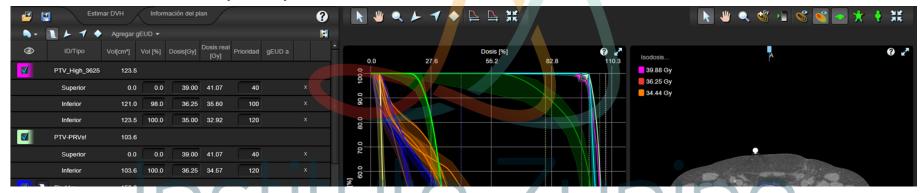
#### Oscar Abel Apaza Blanco





**RapidPlan (RP)** es una herramienta de planificación basado en el conocimiento (*KBP*)



El objetivo de **RP** es obtener planes de **alta calidad** a partir del conocimiento de planes clínicamente aceptados con el mínimo trabajo posible



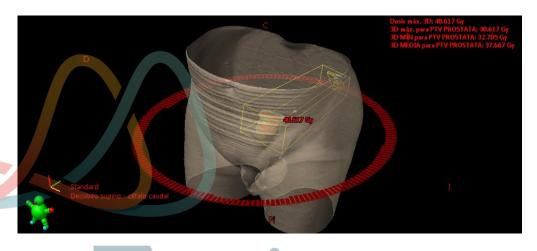
- Selección de pacientes
  - Similar geometria para target/OARs
    - Forma del *target*
    - Localización
    - Posiciones relativas de los OARs respecto los PTVs
  - Similar protocolo clínico
    - Objetivos clinicos
    - Cobertura del PTV
    - Control de tejido sano
  - Similar prescripción y restricciones de dosis
  - Planes de alta calidad
    - Planes clinicamente aprobados
    - Planes de alta calidad = alta calidad del modelo







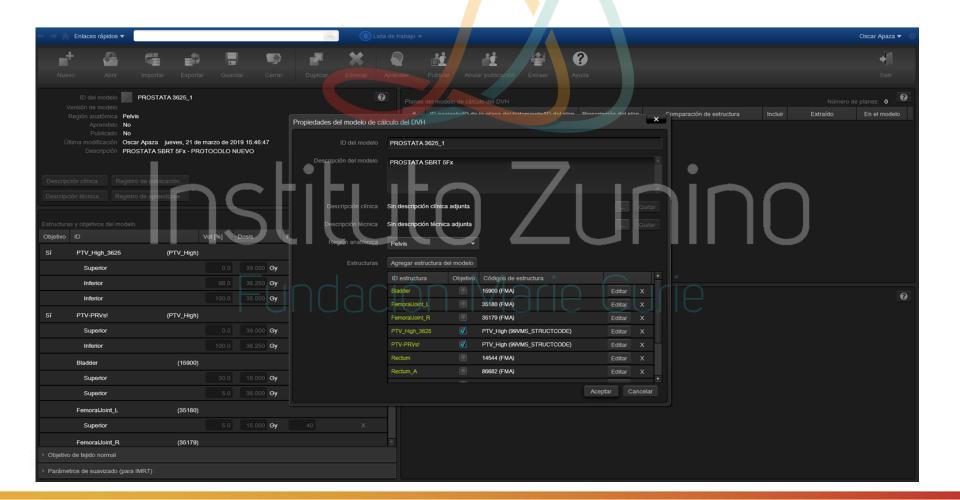
- Mínimo 20 planes
- El número de planes debe incrementarse a medida de que la complejidad de planes aumenta
- Modelo KBP para próstata SBRT
  36.25 Gy / 5 fracciones
- Selección de 40 planes







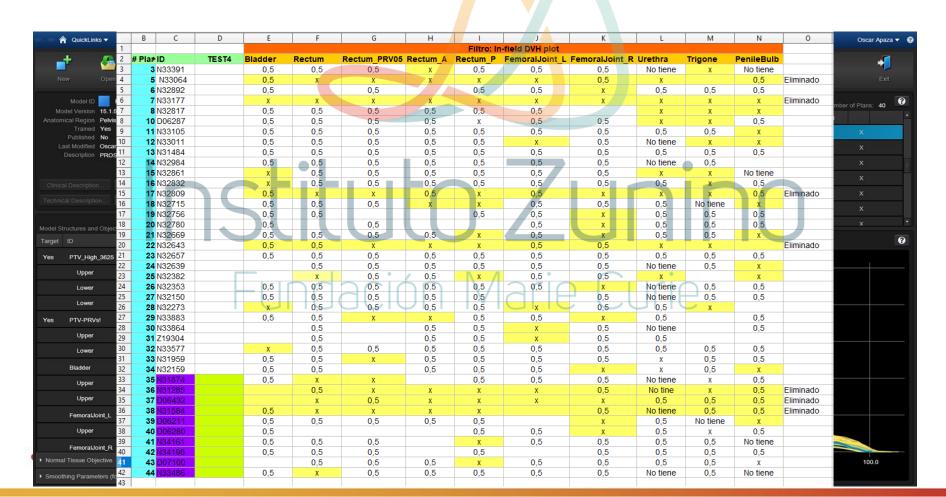
- Creación del modelo
  - O Estructuras de acuerdo a los objetivos clínicos



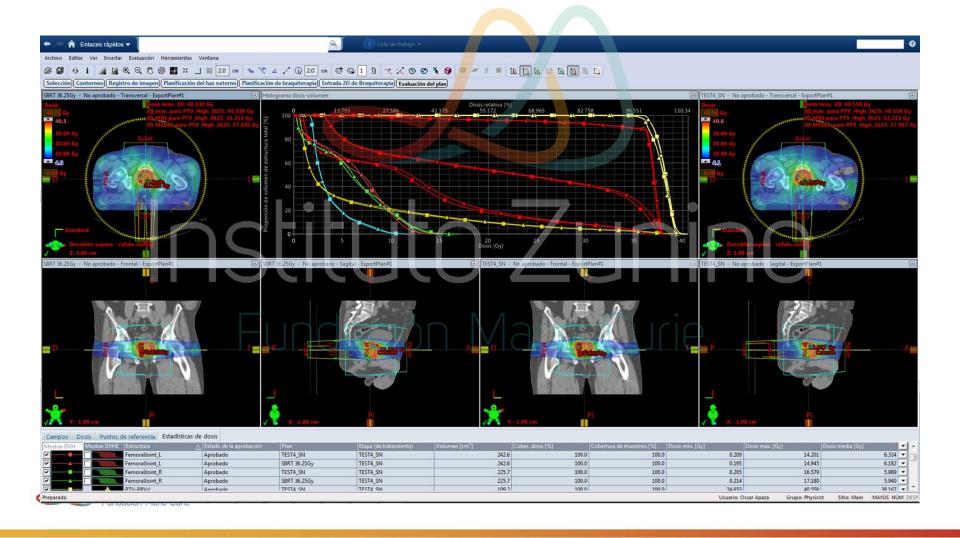
Alimentación de planes al modelo y aprendizaje del modelo



- Herramientas de evaluación del modelo
  - Training log / Gráfico de caja / DVHs clínicos vs
    DVHs Estimados / Selección de estructuras



- Ejecución del modelo
  - Verificación cerrada / Verificación abierta



#### Muchas gracias!

