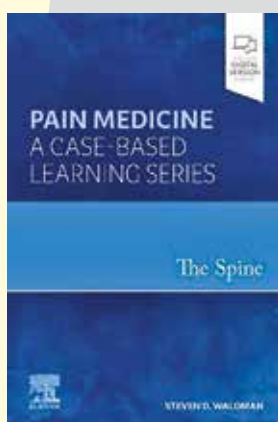




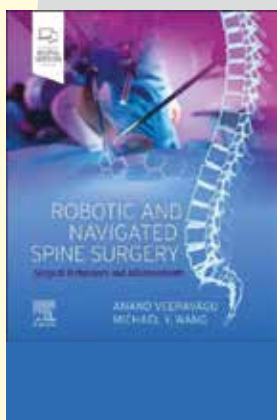
Позвоночник
Серия «Медицина боли: ситуационное обучение»
The Spine
Pain Medicine «A Case-Based Learning Series»
S.D. Waldman



Elsevier, 2022
272 с.

Связывая теорию с практикой посредством использования подлинных клинических случаев, книга из серии «Медицина боли: ситуационное обучение» помогает читателям приобрести ценный навык эффективного диагностического мышления в повседневной практике. В томе «Позвоночник» используется формат детального разбора клинических случаев, готовящий читателя к правильному анализу данных и формулированию клинически обоснованного, доказательного подхода к реальным сценариям лечения пациентов. Этот высокоэффективный инструмент для обучения и оценки дает практическое клиническое представление о лучших методах диагностики и успешного лечения пациентов с болью в позвоночнике.

Роботизированная и навигационная хирургия
позвоночника. Хирургические методы и достижения
Robotic and Navigated Spine Surgery.
Surgical Techniques and Advancements
Ed. by Anand Veeravagu & Michael Wang



Elsevier, 2022
262 с.

По мере того как все более широко известными становятся преимущества хирургических роботизированных систем в хирургии позвоночника, ожидается, что в течение следующего десятилетия значительно возрастет число операций на позвоночнике, в которых используются эти технологии. Данная книга представляет собой актуальное авторитетное клиническое руководство в этой быстро развивающейся области для хирургов, которые уже используют инновационные методы, а также для тех, кто исследует их возможности. Весторонне обобщаются клинические исследования, достижения и рекомендации экспертов, касающиеся современной роботизированной и навигационной хирургии позвоночника. Обсуждаются устройства, которые сегодня чаще всего используют хирурги, такие как навигационные приборы, робототехника, системы дополненной и виртуальной реальности. Особое внимание уделено сложным операциям на позвоночнике, где навигация и роботизированные устройства могут оказать наибольшее влияние.