



ROBOTIQUE MÉDICALE GUIDÉE PAR L'IMAGE

le 4 octobre 2011 de 15h30 à 17h00

ENS Rennes Salle du conseil

[Plan d'accès](#)

Intervention d'Alexandre Krupa, IRISA - LAGADIC (séminaire du département Informatique et télécommunications).

Cet exposé introduira dans un premier temps les principes des techniques utilisées pour guider des robots médicaux à partir de différentes modalités d'imagerie médicale.

Deux approches seront présentées avec des exemples d'applications. La première concernera l'utilisation d'un système de navigation permettant de faire suivre au robot une trajectoire planifiée à l'avance à partir des images pré-opératoires. La seconde portera sur des techniques d'asservissement visuel qui permettent de commander les déplacements d'un robot directement à partir de l'information contenue dans les images per-opératoires.

Dans une seconde partie, nous nous intéresserons plus particulièrement à la modalité échographique en présentant quelques avancées récentes dans le domaine de l'asservissement visuel utilisant des images fournies par une sonde échographique actionnée par un robot.

THÉMATIQUE(S)

Formation, Recherche - Valorisation

CONTACT

[François Schwarzenruber](#)

Mise à jour le 12 septembre 2019

CONTACT

[Raphaël Truffet](#)

[Séminaires 2020-2021](#)
[Séminaires 2019-2020](#)
[Séminaires 2018-2019](#)
[Séminaires 2017-2018](#)
[Séminaires 2016-2017](#)
[Séminaires 2015-2016](#)
[Séminaires 2014-2015](#)
[Séminaires 2013-2014](#)
[Séminaires 2012-2013](#)
[Séminaires 2011-2012](#)
[Séminaires 2010-2011](#)
[Séminaires 2009-2010](#)
[Séminaires 2008-2009](#)
[Séminaires 2007-2008](#)
[Séminaires 2006-2007](#)
[Séminaires 2005-2006](#)
[Séminaires 2004-2005](#)
[Séminaires 2003-2004](#)
[Séminaires 2002-2003](#)