



CHAIRE D'INNOVATION TECHNOLOGIQUE -LILIANE BETTENCOURT

PR JEAN-PAUL LAUMOND

Robotique et Santé

Le 7 septembre 2001, le professeur Jacques Marescaux conduit la première opération de téléchirurgie sur une patiente localisée à Strasbourg avec l'aide d'une équipe chirurgicale située à New York. Le 15 octobre 2011, une équipe du CHU de Limoges conduite par le Pr Laurent Fourcade réalise une première européenne en chirurgie robotique néonatale avec l'aide du robot Da Vinci. La société Intuitive Surgical a vendu depuis 2003 plus de 1800 exemplaires de ce robot médical de chirurgie. Plus d'un million de patients ont aujourd'hui été opérés avec l'aide d'un

De la robotique chirurgicale mini-invasive à la chirurgie endoluminale, et au-delà de la chirurgie, des robots implantables à l'assistance à domicile, des neuroprothèses aux comanipulateurs, l'objectif du colloque est de présenter la diversité des apports de la robotique en matière de santé, et de souligner l'excellence de la recherche française dans le domaine.

■ Salle 2

11, place Marcelin-Berthelot

Paris 5^e

Colloque le mercredi 2 mai 2012

09h30	Allocution de bienvenue Pierre CORVOL, Administrateur du Collège de France
09h40	Patients, cliniciens et ingénieurs indissociables Jean DUBOUSSET, Académie Nationale de Médecine (Paris)
10h20	Mise en perspective historique de la robotique médicale Jocelyne TROCCAZ, Directrice de Recherche, TIMC-IMAG, UJF-CNRS (Grenoble)
11h00	Pause
11h10	La chirurgie par les voies naturelles, un nouveau champ d'action pour la robotique Michel de MATHELIN, <i>Professeur, ENSP (Strasbourg)</i>
11h50	De la chirurgie mini-invasive à la chirurgie endoluminale : quelques avancées récentes en robotique médicale Philippe POIGNET, <i>Professeur, LIRMM-CNRS, UM2 (Montpellier)</i>
12h30	Pause
14h00	Vers des robots médicaux implantables Philippe CINQUIN, <i>Professeur, TIMC-IMAG, UJF-CNRS (Grenoble)</i>
14h40	Restauration du mouvement au travers des neuroprothèses : un problème de robotique ? David GUIRAUD, <i>Directeur de Recherche INRIA (Montpellier)</i>
15h20	Pause
15h40	Assistance à domicile et suivi médical Jean-Pierre MERLET, Directeur de Recherche INRIA (Sophia-Antipolis, Nice)
16h20	L'assistance au geste par comanipulation et ses applications thérapeutiques Guillaume MOREL, <i>Professeur, Université Pierre et Marie Curie (Paris)</i>
17h00	Chirurgie orthopédique assistée par ordinateur : état de l'art et perspectives Stéphane LAVALLÉE, <i>Président de MinMaxMedical SAS (Grenoble)</i>