

Planung von medizinischen Interventionen P	Navigation N	Telemanipulation T	Mensch-Maschine-Interface M
<p>P1 Modellierung und Simulation von Aortenerkrankungen vor endovaskulärer Therapie <i>Böckler, Dillmann, Kauczor</i> <i>Geisbüsch, Unterhinninghofen¹, Matthias Müller-Eschner</i> T: Yoojin Azad M: Matthias Schmitt M: Philipp Hoegen</p>	<p>N1 Navigierter Einsatz therapeutischer Thermoverfahren <i>Maier-Hein, Radeleff</i> <i>Bellemann, Mehrabi, Seitel</i> T: Alfred Franz M: unbesetzt</p>	<p>T1 Kollisionsvermeidende Bahn- und Standortplanung für ein Telemanipulator-System in der minimal-invasiven Chirurgie <i>Müller, Wörn</i> <i>Kenngott, Weede</i> T: Jan Hergenhan M: unbesetzt</p>	<p>M1 Intraoperative Risikoreduktion durch modellbasierte Einblendung komplexer anatomischer Strukturen <i>Meinzer, Müller</i> <i>Kauczor, Kenngott, Maier-Hein</i> T: Peter Neher M: Anas Preukschas</p>
<p>P2 Perioperative 3D-Echokardiografie zur Diagnose, Planung und Ergebnisevaluation von Mitralklappenrekonstruktionen <i>De Simone, Wolf</i> <i>Al-Maisary, Rauch, Wald</i> T: Bastian Graser M: Manuel Großgasteiger</p>	<p>N2 Navigierte Leberchirurgie <i>Maier-Hein, Mehrabi, Radeleff, Seitel</i> T: Thomas Kilgus M: Arash Saffari</p>	<p>T2 Bewegungs-Synchronisierung von Instrumenten mit dem korrespondierenden Interventionsareal am schlagenden Herzen <i>Hanebeck, Szabo</i> T: Gerhard Kurz M: Peter Hegedüs</p>	<p>M2 Sensor- und Modellgestütztes Trainingssystem für die Minimal Invasive Chirurgie <i>Dillmann, Müller</i> <i>Kauczor, Nickel, Speidel</i> T: Sebastian Bodenstedt M: Klaudia Miloloza</p>
	<p>N3 Sensorgestützte Echtzeiterfassung und Modellierung von Deformationen solider Organe <i>Meinzer, Rassweiler</i> <i>Maier-Hein, Teber</i> T: Jasmin Metzger M: Jalal Arvin</p>		
<p>S Sprecherprojekt - Lehre und Ausbildung im Graduiertenkolleg Methodenentwicklung zur Umsetzung interdisziplinärer Lehre <i>Sonntag, Büchler</i> Simone Brandstädter</p>			

unterstrichen = Projektleiter
nicht unterstrichen = Co-Projektleiter/Betreuer