Fakultät für Informatik


Titel des Beitrags: The introduction of a new robot for assistance in ophthalmic surgery

Stichworte: blood vessels; diseases; eye; medical robotics; micromanipulators; surgery; compact microsurgical system; diseases; intraocular micromanipulation; microscale motions; ophthalmic surgery; retinal vein occlusion; robot; standard operation rooms; Actuators; Conferences; Joints; Retina; Robots; Surgery; Veins

Kongress- / Buchtitel: Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC), 2013 35th Annual International Conference of the IEEE

Jahr: 2013

Seiten: 5682-5685

Volltext / DOI: http://doi.org/10.1109/EMBC.2013.6610840

Occurences: Einrichtungen > Fakultäten > Fakultät für Informatik > Lehrstühle der Informatik > Informatik 6 - Lehrstuhl für Echtzeitsysteme und Robotik (Prof. Knoll) > 2013

entries: