

<http://www.neurotouch.ca/>

Un simulador de realidad virtual de neurocirugía con retroalimentación háptica puede ayudar en la formación y evaluación de habilidades técnicas que requieren el uso de señales táctiles y visuales.

NeuroTouch fue desarrollado por un equipo de más de 50 expertos de la National Research Council de Canadá, en colaboración con los cirujanos de más de 20 hospitales universitarios en todo Canadá. Sus componentes principales son un sistema de visión estereoscópica, bimanuales manipuladores de herramientas táctiles, y un ordenador de gama alta.

El motor de software de simulación ejecuta tres procesos para gráficos informáticos, hápticas y mecánicos.

Se está probando en 7 hospitales de enseñanza en Canadá, que se utilizará para las pruebas beta y la validación y evaluación para la integración en un programa de capacitación en neurocirugía (Delorme y col., 2012).

Simulador para los procedimientos de microcirugía craneales basado en el motor de software Blade. Utiliza visión estereoscópica y una herramienta bimanual, incluyendo aspirador, CUSA, bipolar y microtijeras. Los módulos de formación basados en pacientes con tumores cerebrales están disponibles y proporcionan una evaluación objetiva de las habilidades técnicas.

Bibliografía

Delorme, Sébastien, Denis Laroche, Robert Diraddo, and Rolando F Del Maestro. 2012. "NeuroTouch: A Physics-Based Virtual Simulator for Cranial Microneurosurgery Training." *Neurosurgery* 71 (1 Suppl Operative) (September): ons32-42. doi:10.1227/NEU.0b013e318249c744.

From:

<https://neurocirugiacontemporanea.es/wiki/> - **Neurocirugía Contemporánea**
ISSN 1988-2661

Permanent link:

<https://neurocirugiacontemporanea.es/wiki/doku.php?id=neurotouch>

Last update: **2025/05/03 23:59**

