

Reune MEXCAS a técnicos y especialistas de la salud en el Tec



El XX Simposio Mexicano de Computación y Robótica en Medicina “**MEXCAS**”, reunió en el [Tec de Monterrey](#), **Campus Ciudad de México**, a más de 100 participantes entre **especialistas técnicos y de la salud**, en un espacio para conocer lo último en el desarrollo de **sistemas computacionales de aplicación médica** y sistemas de **cirugía asistida** por computadora.

IMAGEN 1 width="2894" loading="lazy">

El profesor **Leo Joskowicz** de la [Universidad Hebrea de Jerusalén](#) y presidente del **comité organizador a nivel internacional** de MEXCAS, fue el encargado de brindar la conferencia magistral de bienvenida: "*Artificial Intelligence in Radiology: opportunities and pitfalls*".

En ella abordó los avances recientes en materia de **inteligencia artificial**, los cuales “*están comenzando a tener un **impacto en la radiología**, de hecho, las técnicas avanzadas para el análisis de imágenes clínicas **son muy prometedoras***”, señaló.

Imagen 2 width="3059" loading="lazy">

“Las conferencias y la visita fueron un terreno fértil para el intercambio de ideas y educación de los participantes”: Leo Joskowicz, sobre MEXCAS.

Por su parte, **Alexandre Hostettler**, doctor en el [IRCAD Lab de Estrasburgo en Francia](#), participó a través de la teleconferencia: “*Advancements in Computer Assisted Intervention at IRCAD*”, en donde **habló de las bondades de la cirugía asistida por computadora** en el tratamiento quirúrgico de los **tumores cancerígenos**.

Imagen 3 width="3339" loading="lazy">

El desarrollo de este sistema de cirugía asistida **consta de cuatro pasos** principales: el **modelado 3D** automatizado de los pacientes, la **planificación y simulación** quirúrgica mediante el aprovechamiento del modelado, **realidad aumentada** y **robotizar** el procedimiento, explicó.

Asimismo, el profesor **Stefan Weber** de la [Universidad de Berna](#), aseveró durante su ponencia: “*Surgical Robotics 3.0 - Towards higher levels of Autonomy*”, que los procedimientos en los que **intervienen robots quirúrgicos** deben ofrecer resultados clínicos **más allá de la cirugía convencional**.

imagen 3 width="3648" loading="lazy">

“Al aplicar estos criterios a los esfuerzos de investigación en robótica quirúrgica, surgirán soluciones que se traducirán en el campo clínico y la comunidad en general”: Stefan Weber.

La organización del evento en el [Tec de Monterrey](#), Campus Ciudad de México, estuvo a cargo de **Julieta Noguez Monroy**, profesora investigadora del Departamento de Tecnologías de Información y Computación.

Más de 100 participantes width="3325" loading="lazy">

Los campos de investigación considerados dentro del MEXCAS 2019 incluyeron:

- Análisis automático de imágenes médicas: segmentación; registro; validación y visualización
- Procesamiento de señales e imágenes biomédicas
- Realidad virtual en medicina
- Telemedicina
- Navegadores quirúrgicos
- Simuladores para entrenamiento en cirugía
- Robots quirúrgicos
- Sistemas para diagnóstico asistido por computadora
- Sistemas para archivo y transmisión de imágenes médicas (PACS)

Todo lo anterior aplicado a cualquier especialidad médica, por ejemplo:

- Hepatología
- Neurocirugía
- Ortopedia
- Telemedicina
- Laparoscopia
- Urología
- Cardiología
- Cancerología
- Gastroenterología