

STEREOTACTIC COREGISTRATION OF THALLIUM SPECT AND MRI APPLIED TO BRAIN TUMOR BIOPSIES Hemm S., Rigau V., Chevalier J., Bauchet L., Vayssiere N., Coubes P.	70
ERSTE VERSUCHE MIT DEM HANDGEHALTENEN OPERATIONSROBOTER ITD Pott P. P., Köpfle A., Wagner A., Badreddin E., Männer R., Weiser P., Scharf H.-P., Schwarz M.L.R.	72
BENUTZERSCHNITTSTELLE EINES SEMIROBOTISCHEN ASSISTENZSYSTEMS FÜR DIE BILDGEFÜHRTE NEURO- CHIRURGIE Serefoglou S., Lauer W., Hüwel N., Perneckzy A., Fischer M., Radermacher K.	74
OBERFLÄCHENBASIERTE PATIENTENREGISTRIERUNG MIT EINEM HANDGEFÜHRTEM LASERSCANNER Korb W., Bodenmüller T., Eggers G., Ortmaier T., Schneberger M., Suppa M., Wiechnik J., Marmulla R., Hassfeld S.	76
ERSTE ANALYSE DER EIGNUNG EINER STEREO-VIDEOKAMERA ZUR INSTRUMENTENKALIBRATION IN NAVI- GATIONSSYSTEMEN Krueger T., Szymanski D., Schauer D., Lueth T.	78
DIE STABILITÄT DES WEICHTEILMANTELS IN DER MARKERLOSEN REFERENZIERUNG DER PATIENTENLAGE ANHAND DES GESICHTS Marmulla R., Lüth T., Mühling J., Hassfeld S.	80
IN-VIVO-EVALUATION DER HEPATISCHEN GEFÄSSEGMENTIERUNG EINES 3D-PLANUNGSSYSTEMS FÜR DIE IN-SITU-ABLATION VON LEBERTUMOREN Lehmann K. S., Ritz J. P., Frericks B., Drexel H., Schenk A., Knappe V., Germer C. T., Peitgen H. O., Wolf K. J., Buhr H. J.	82
A NEW MINIATURIZED ENDOSCOPE FOR QUASI STEREOSCOPIC PERCEPTION OF THE SITU Hradetzky D., Behrend H., Müller C., Stumm U., Perneckzy A., Hüwel N., Bauer T.	84
INFRAROTBASIERTE NAVIGATION: LOKALISATION DEFINIERTER GEFÄSSEGMENTE VON HERZKLANZ- ARTERIEN Vahl C.-F., Albers J., Kayhan N., Reinerth G., Hassfeld St., Wörn H.	86
SCHNELL LOKALISIERBARER PATIENTENSICHERER MR-KATHETER FÜR BILDGEFÜHRTE INTRAVASKULÄRE INTERVENTIONEN IN MST Uelzen Th., Müller J., Weiss S., Pantel G.	88
THE INFLUENCE OF AORTIC ROOT MOTION ON THE MECHANICAL STRESS IN THE ASCENDING AORTA Beller C.J., Labrosse M. R., Thubrikar M. J., Robicsek F., Hagl S.	90
AKTIVER ENDEFFEKTOR FÜR EIN MKG-CHIRURGIEROBOTERSYSTEM Peters H., Kübler C., Knoop H., Korb W., Raczkowsky J., Haßfeld S., Wörn H.	92
ZERO-BACKLASH GEARS AND MECHATRONIC ACTUATORS FOR POSITIONING APPLICATIONS IN MEDICAL EQUIPMENT Slatter R., Wittmann B.	94
SOUND- AND IMAGE-GUIDED DENTAL LASER INTERVENTION Bongartz J., Buzug T. M., Hering P., Ivanenko M., Hartmann U., Holz D., Ruhlmann J., Schmitz G., Wahl G., Pohl Y.	96
Minimalinvasive Verfahren	99
CONCEPT OF AN AUXILIARY SYSTEM FOR CATHETERIZATION WITH ACTIVE HAPTIC PERCEPTION OF ENDO- VASCULAR WALLS Kern T. A., Herrmann J., Werthschützky R.	100
KATHETERSYSTEME ZUR NOTFALLBEHANDLUNG DER AKUTEN LUNGENEMBOLIE Schmitz-Rode T., Verma R., Pfeffer J. G., Dlaikan N., Freudenthal F., Günther R. W.	102
MINIMALINVASIVE HF-RESEKTION UND BERGUNG VON TUMOREN AUS DEM LUNGENFELL Wechsler A., Malthan D., Stoelben E., Hasse J.	104
VIRTUAL DOSIMETRY: A NEW TOOL FOR COMPUTER-AIDED CORONARY ARTERY RECONSTRUCTION WITH IN- TROPERATIVE IRRADIATION Beller C. J., Krempien R., Günther F., Steinitz A., Unterhinninghofen R., Szabó G., Harms W., Hagl S.	106
EVALUATION OF FORCE FEEDBACK IN MINIMALLY INVASIVE ROBOTIC SURGERY Schirmbeck E.U., Mayer H., Nagy I., Knoll A., Lange R., Bauernschmitt R.	108
NOVEL TACTILE SENSOR FOR USE IN MINIMALLY INVASIVE SURGERY Schostek S., Ho C.N., Fuchsberger A., Kalanovic D., Schurr M.O.	110
ENDOSCOPIC TREATMENT OF IATROGENIC COLON PERFORATION AFTER COLONOSCOPY WITH THE OTSC CLIP SYSTEM Hartmann C.K.J., Kirschniak A., Kalanovic D., Fleisch C., Schurr M.O.	112
SUPER ELASTIC NITI-CLIP SYSTEM FOR FLEXIBLE ENDOSCOPIC TREATMENT Kirschniak A., Hartmann C.K.J., Vogel B., Fischer H., Bueß G., Schurr M.-O.	114