

Amiens, le 7 septembre 2022

L'UPJV anime un colloque national autour de la protection des patients et de la robotique médicale

Les 10 et 11 octobre 2022, à Amiens



Depuis de plusieurs années, l'Université de Picardie Jules Verne a fait de l'émergence de technologies innovantes dans le domaine de la santé l'un des principaux axes de sa stratégie de recherche. En témoignent les premières mondiales et européennes réalisées par les équipes du Groupement de Recherches et d'Études en Chirurgie rObotisée (GRECO), l'inauguration de l'Institut Faire Faces - Centre de recherche international sur la défiguration, les avancées des unités de recherche de l'UPJV...

L'utilisation croissante de technologies innovantes, largement plébiscitée dans le domaine de la santé, soulève de nombreuses interrogations sur le plan juridique. Le Centre Universitaire de Recherches sur l'Action Publique et le Politique- Épistémologie & Sciences Sociales (CURAPP-ESS - UMR 7319 CNRS UPJV) s'empare du débat actuel et propose un colloque de deux jours autour du droit public, du droit privé, du droit européen et du droit comparé.

"Les enjeux contemporains liés à l'utilisation du robot en santé soulèvent plus largement la question de la conciliation entre protection des patients et promotion de l'innovation en matière médicale et chirurgicale et de la place qu'y occupe(ra) le droit. Le colloque tentera d'y répondre en faisant débattre praticiens et théoriciens, juristes, ingénieurs biomédicaux, praticiens hospitaliers." Lucie Delabie, Professeure de droit public, membre du CURAPP-ESS et co-organisatrice du colloque avec Michel Lefranc.

"Technologies médicales innovantes et protection des patients : enjeux juridiques de l'usage robotique en santé"

Les 10 et 11 octobre 2022

Logis du Roy – Passage du Logis du Roi, Amiens

*Les échanges seront accessibles à distance. Infos et inscriptions : nacer.chiaoui@u-picardie.fr

Plus d'informations auprès de :

Virginie VERSCHUERE

virginie.verschuere@u-picardie.fr

03 22 82 73 46 - 06 71 98 18 81