

论文与报告

一种用于锁定髓内钉的新型计算机辅助整形外科系统

[张剑](#) [孙立宁](#) [富历新](#) [杜志江](#)

()

Abstract 介绍了一套用于整形外科的全自动机器人系统. 该系统中的并联机器人取代了传统的复位工具, 并提出了一种简单、准确的基于几何模型的对准方法, 得到一条能够穿过髓内钉远端孔的三维路径, 引导串联机器人锁定髓内钉. 实验结果表明, 该系统有足够的定位精度和稳定性, 并可以大大减少手术所需时间.

Keywords [计算机辅助; 整形外科系统; 荧光透视法; 复位; 髓内钉](#)

收稿日期 2004-9-30 修回日期

通讯作者 张剑

DOI

PACS: TP24