

论文与报告

用于显微手术操作的机器人系统的体系结构分析

[张建勋](#)

(南开大学信息技术科学学院机器人研究所)

Abstract 分析了两种主要的显微手术特性. 然后, 针对显微手术操作对机器人的需求, 对用于显微手术操作的机器人系统的结构组成、工作方式和控制系统设计作了分析. 通过分析一些研究实例, 总结出设计显微手术机器人的规律性结果.

Keywords [显微手术; 显微手术机器人; 主-从式控制; 力觉临场感](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24