

综论与介绍

外磁场驱动医用微型机器人的研究现状与展望

[张永顺](#) [刘巍](#) [张瑞侠](#) [贾振元](#)

()

Abstract 介绍了国内外关于外磁场驱动控制微型机器人的最新研究成果, 并对其作业机理进行了分析. 分析表明外磁场无缆驱动控制方法是提高体内医疗微型机器人实用性的有效途径和技术关键. 结合我们开发研制的外场驱动微型游动机器人的实际情况, 指出了目前无缆外磁场驱动微型机器人存在的问题, 并对体内游动型微型医疗机器人实用化的关键技术和发展趋势进行了探讨.

Keywords [医用微型机器人; 微驱动器; 外场驱动控制方法; 微创外科手术](#)

收稿日期 2004-9-30 修回日期

通讯作者 张永顺

DOI

PACS: TP24