

论文与报告

## 显微外科手术机器人手指系统的研究与开发

[周永春](#) [王树新](#) [丁杰男](#) [李群智](#)

(天津大学机械学院)

**Abstract** 显微外科手术机器人手指系统是在显微外科手术机器人(妙手系统)的研制过程中,针对手术的自身特点及操作要求而自主开发的.该手指系统体积小、重量轻、夹持力大、机构精简、可靠性高,可以准确实现工具的旋转与开合,能够迅速地更换末端手术工具.通过一系列的试验测试及动物试验的研究,结果表明该手指系统的设计是成功的,能够满足显微外科手术的操作要求.

**Keywords** [显微外科; 手术机器人; 手指系统; 动物试验](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24