

论文与报告

双平面导航机器人系统在不同骨科适应症中的应用研究

[王豫](#) [贞超](#) [张丰全](#) [杨闯](#)

(北京航空航天大学)

Abstract 从双平面定位算法和模块化导航机器人两方面阐述了双平面导航机器人系统. 该系统通过对映射算法和导航机器人结构的调整, 来适应不同的骨科适应症. 本文从工作空间、投影模型、定位算法、临床实验及评价指标等方面介绍了双平面导航机器人系统在胫骨髓内钉、股骨髓内钉、股骨颈空心钉和骨盆髌髌关节螺钉这四种不同的骨科手术适应症中的应用研究情况.

Keywords [计算机辅助骨科手术; 空间定位; 医用机器人; 髓内钉股骨颈空心钉; 髌髌关节螺钉](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24