

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 遥操作辅助正骨医疗机器人系统研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

遥操作辅助正骨医疗机器人系统研究

关键词: **医疗机器人 正骨**

所属年份: 2007

成果类型: 应用技术

所处阶段:

成果体现形式:

知识产权形式:

项目合作方式:

成果完成单位: 北京航空航天大学

成果摘要:

大型的遥操作辅助接骨医疗机器人系统由如下一些子系统构成: 自动手术床; 全自动X射线C型臂; 整复并联机器人; 髓内钉固定机器人; 具有力反馈功能的遥操作主手; 虚拟手术仿真系统; 图象导航系统。系统工作原理是: 用C型臂X光机拍摄患者断骨的正、侧位图像得到断骨的图像空间坐标信息, 然后将其转换到机器人空间并计算出复位所需的机器人运动参数, 先引导并联机器人通过牵引装置进行复位, 再引导机器人完成髓内钉锁定。小型化图象导航接骨机器人包括如下一些子系统: 图像采集平台; 双平面导航机器人; 导航、控制、仿真及病例管理软件系统。这是一种小型的、实用化的医疗机器人系统, 用于辅助医生完成髓内钉的远端孔锁定手术。系统采用框架式的结构, 具有结构紧凑, 占用手术空间少, 成本低, 便于医生操作等优点。

成果完成人:

[完整信息](#)

行业资讯

- 塔北地区高精度卫星遥感数据处理
- 综合遥感技术在公路深部地质...
- 轻型高稳定度干涉成像光谱仪
- 智能化多用途无人机对地观测技术
- 稳态大视场偏振干涉成像光谱仪
- 2001年土地利用动态遥感监测
- 新疆特克斯河恰甫其海综合利...
- 用气象卫星资料反演蒸散
- 天水陇南滑坡泥石流遥感分析
- 综合机载红外遥感测量系统及...

成果交流

推荐成果

- [容错控制系统综合可信性分析...](#) 04-23
- [基于MEMS的微型高度计和微型...](#) 04-23
- [基于MEMS的载体测控系统及其...](#) 04-23
- [微机械惯性仪表](#) 04-23
- [自适应预估控制在大型分散控...](#) 04-23
- [300MW燃煤机组非线性动态模型...](#) 04-23
- [先进控制策略在大型火电机组...](#) 04-23
- [自动检测系统化技术的研究与应用](#) 04-23
- [机械产品可靠性分析--故障模...](#) 04-23

Google提供的广告

>> 信息发布