

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 一类新型中医伤科医用推拿机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

一类新型中医伤科医用推拿机器人

关键词: 机器人 推拿 中医

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: 江苏大学

成果摘要:

该发明涉及利用并联机构作为推拿机器人的主体机构, 可用于实现典型手法的按摩操作。该发明的目的是提供一种满足多种空间推拿运动手法需要的机器人, 以实现由机器人完成中医伤科治疗工作。该成果处于实验室研究阶段, 并申请了发明专利, 专利号: 03132071.6。将中医推拿治疗这一古老而又具有意义的工作变为由机器人来代替, 这项工作对中医医疗技术现代化具有重要的学术价值, 并且由机器人完成中医伤科治疗工作具有重大的经济效益及社会效益并具有广阔的应用前景。

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