

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 外科手术机器人研究与开发

请输入查询关键词

科技频道

搜索

外科手术机器人研究与开发

关键词: **外科手术 医疗手术机器人**

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: 东北大学

成果摘要:

该项目所研究的手术机器人系统为辅助内镜手术机器人。在手术过程中, 辅助内镜手术机器人可提供给医生一个清晰稳定的手术视野, 可完全按照医生的指令移动内镜位置, 避免了由手持内镜造成的图像不稳定给手术带来的干扰; 同时机器人在三维空间具有高准确性, 可以做到人手不能达到的高精度; 与传统手术相比, 机器人辅助手术具有高精度、高可靠性和微创伤, 减轻患者痛苦, 术后恢复快, 医疗费用低等优点。该系统为辅助内镜手术机器人, 机器人本体为多关节式, 具有6自由度, 多电机控制, 可实现微小运动、微小定位和操作功能, 以满足内镜在人体内的姿态控制和深度控制要求。

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