

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 无创微创肠道诊疗机器人系统

请输入查询关键词

科技频道

搜索

无创微创肠道诊疗机器人系统

关键词: **医疗机器人 避障导航 智能内窥镜**

所属年份: 2005

成果类型: 应用技术

所处阶段: 初期阶段

成果体现形式: 新装备

知识产权形式: 发明专利

项目合作方式: 技术入股;合作开发

成果完成单位: 上海大学

成果摘要:

本研究是根据国内外医疗机器人技术的最新发展和无创微创外科的实际需要而提出的, 本项目根据医疗机器人的最新发展和微创外科的实际需求, 以软性内窥镜为基础, 通过机器人传感器技术、运动规划技术和计算机图形学技术的有机融合和创新研究, 实现软性内窥镜前端的主动避障控制、软性内窥镜形态的可视化动态重建, 建立主动控制的无创微创肠道诊疗机器人系统, 使医生能够实时了解软性内窥镜在体内的形状以及软性内窥镜和结肠的相对关系, 减少插入的盲目性, 增加检查的安全性, 减少病人的痛苦。

成果完成人: 钱晋武;沈林勇;章亚男;吴家麒;张伦伟;秦新捷;李朝东;张祖仁;张震;杨东英;郑庆华;张宝军;陈建军;罗继军;邓

鹏;殷金喜;阙昊;冯亮;马洪刚;陈勇;孙流川;朱九英;杨建玺

[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

[版权声明](#) | [关于我们](#) | [客户服务](#) | [联系我们](#) | [加盟合作](#) | [友情链接](#) | [站内导航](#) | [常见问题](#)

国家科技成果网

京ICP备07013945号