

论文与报告

用于神经外科手术的磁共振图像导航机器人的兼容性研究

[洪在地](#) [贞超](#) [赵磊](#)

(北京航空航天大学)

Abstract 分析了磁共振图像导航微创外科手术环境对机器人的要求,提出了磁共振图像导航机器人必须满足的结构和磁共振兼容性方面的特殊要求.探讨了MRI导航机器人的构型设计及结构优化设计问题,实现了机器人结构兼容性设计.将机器人部件进行分类,并设计了相应的磁共振兼容测试方法.通过在各部件兼容性测试中对水模信噪比的测试,实现了机器人磁共振兼容性.

Keywords [磁共振图像 \(MRI\)](#); [神经外科手术](#); [机器人](#); [兼容性](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS:TP24