



### 虚拟手术中基于可变方向凸包的碰撞检测算法

史玲玲<sup>1,2</sup>, 王伟东<sup>2,3</sup>, 闫志远<sup>1,2</sup>

1. 哈尔滨工业大学 机电工程学院, 哈尔滨 150080;
2. 机器人技术与系统国家重点实验室(哈尔滨工业大学), 哈尔滨 150080
3. 哈尔滨工业大学 机电工程学院, 哈尔滨 150080; 学

### Collision detection algorithm based on changeable direction hull in virtual surgery

SHI Lingling<sup>1,2</sup>, WANG Weidong<sup>1,2</sup>, YAN Zhiyuan<sup>1,2</sup>

1. School of Mechatronics Engineering, Harbin Institute of Technology, Harbin Heilongjiang 150080, China;
2. State Key Laboratory of Robotics and System (Harbin Institute of Technology), Harbin Heilongjiang 150080, China

[摘要](#)   [图/表](#)   [参考文献](#)   [相关文章 \(15\)](#)

?

版权所有 ©2005 - 2009  
 地址：四川成都237信箱 (武侯区)《计算机应用》编辑部(610041)  
 电话：028-85224283-803  
 E-mail: bjb@joca.cn

[服务条款](#) | [隐私声明](#)

本系统由北京玛格泰克科技发展有限公司设计开发 技术支持: support@magtech.com.cn

蜀ICP备05010208号