项目简介

骨科手术在辐射环境下进行，医生在手术时极其需要机器人的辅助；同时，脊柱等骨头周边往往布满神经中枢，医生任何一个意外的手指抖动都可能带来巨大风险或严重后果，骨科手术机器人操作的精确性、稳定性超过经验丰富的骨外科医生，已经得到医疗界及患者的认可。因此，骨科手术机器人是当前机器人研究的热点。例如骨科手术机器人术前将患者的影像资料如X光片、CT、核磁共振等影像进行叠加分析计算，手术定位更精准，与手术导航系统相结合，医生制定手术路径，术中根据C型臂X线机影像调整机器人钻头等末端器械的位置和力量，机器人完成打孔等手术动作。

技术委员会

负责人：孙丽萍，上海健康医学院，sunlp@sumhs.edu.cn，15800819006

成　员：杨数强，洛阳师范学院

　　　　朱海荣，南通大学

　　　　周　皓，苏州健雄职业技术学院

　　　　毛丽民，常熟理工学院