

## 专利申请前评估表

专利名称	一种视觉定位方法、系统、装置及存储介质
<p>技术创新点：</p> <p>(1) 术中相机视觉系统获取患者病灶区域附近的图像信息，并传送给二维码检测与编码系统；</p> <p>(2) 二维码检测与编码系统对患者体表的铅质二维码进行识别，并解析出每个铅质二维码的信息，作为该二维码的唯一标记 ID；</p> <p>(3) 标记 ID 返回给计算机处理系统，唯一标记 ID 能够有效地对应其标记，防止由于出现旋转扰动而导致的配准偏差。</p>	
<p>最接近现有技术文献：</p> <p>CN201910384397.1 一种基于结构光扫描的肝脏手术导航方法及系统 本发明公开了一种基于结构光扫描的肝脏手术导航方法及系统，该方法包括：根据 CT 图像在术前重建病人肝脏表面的三维图像，找出病灶点，并规划手术路径；在术中向病人肝脏表面投射编码结构光，对病人肝脏表面进行实时扫描，同时，实时采集扫描信息，对病人肝脏表面进行实时重建，并将重建的三维图像显示在 3D 显示器上；将术前 CT 重建的三维图像和术中实时重建的三维图像进行配准，找出病灶点的精确位置；通过术中实时配准输出配准参数，对术前的手术路径规划进行实时修正，在 3D 显示器上显示实时修正的手术路径；在术中实时获取手术器械和病人肝脏位置信息，以实时纠正手术器械的位置。本发明具有稳定性强，精确性高，实时性的优点。</p>	

技术创新性评估（分析该专利具备创新性理由）：


对比文件 1 未全部公开技术方案的技术特征。因此，本技术方案相对于对比文件符合专利法第 22 条第 2 款的规定，具有新颖性。

对比文件 1 公开了一种基于结构光扫描的肝脏手术导航方法及系统，该方法包括将术前 CT 重建的三维图像和术中实时重建的三维图像进行配准，找出病灶点的精确位置；通过术中实时配准输出配准参数，对术前的手术路径规划进行实时修正等内容，但其并没有利用铅质二维码标记物，因此，本技术方案具有创造性，符合专利法第 22 条第 3 款的规定。

综上所述，本技术方案具有新颖性和一定的创造性，代理人建议可考虑申请发明。

注：由于检索的无穷尽性和审查的主观性，上述检索报告不作为专利申请新颖性和创造性的最终解释，代理人意见供参考。

是否建议提交专利申请：是 ☒ 否 ☐

评估人：（签字）

所在机构（盖章）：

