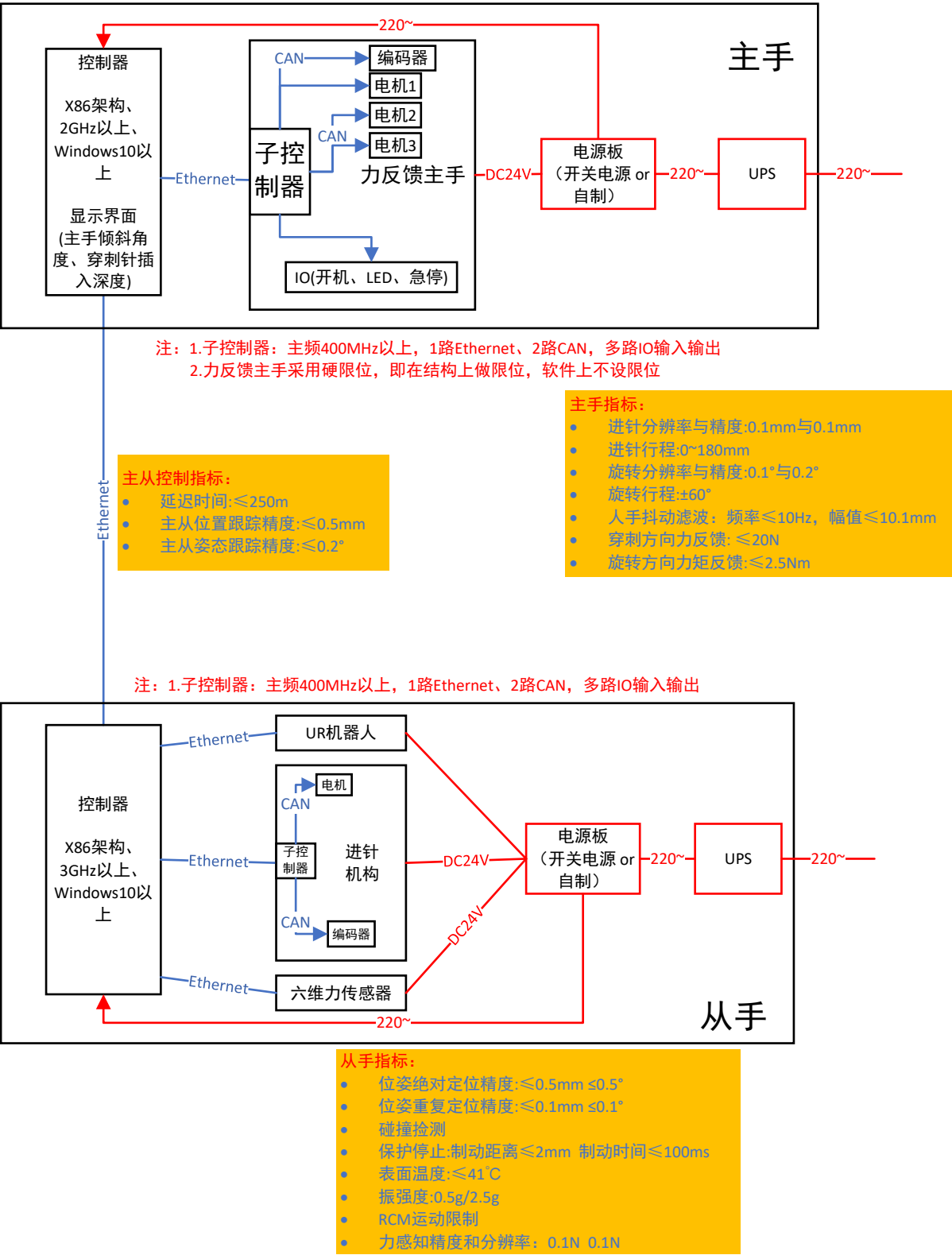
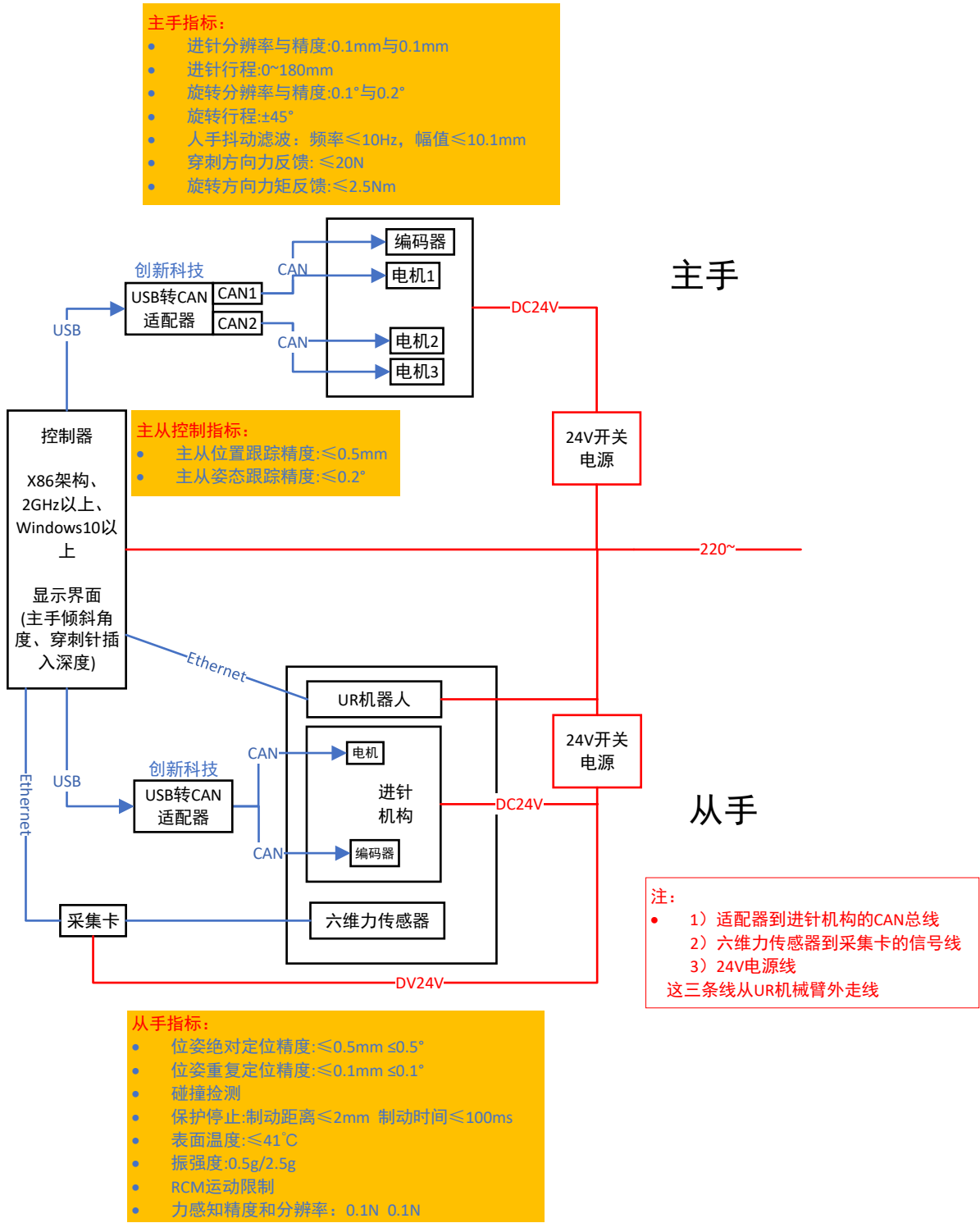


主从遥操作穿刺手术机器人
——产品级技术方案



主从遥操作穿刺手术机器人
——原型机级技术方案



人员分配		备注
主手结构	安学亮	
进针机构	滕绯虎	
电机、编码器	陈卓哲	调通电机和编码器通信即可，最好封装成库
框架	刘洋	需要帮助，总体框架和界面
算法	刘洋	
六维力传感器	刘洋	
USB转CAN适配器代码	待定	软件
电气接线	待定	