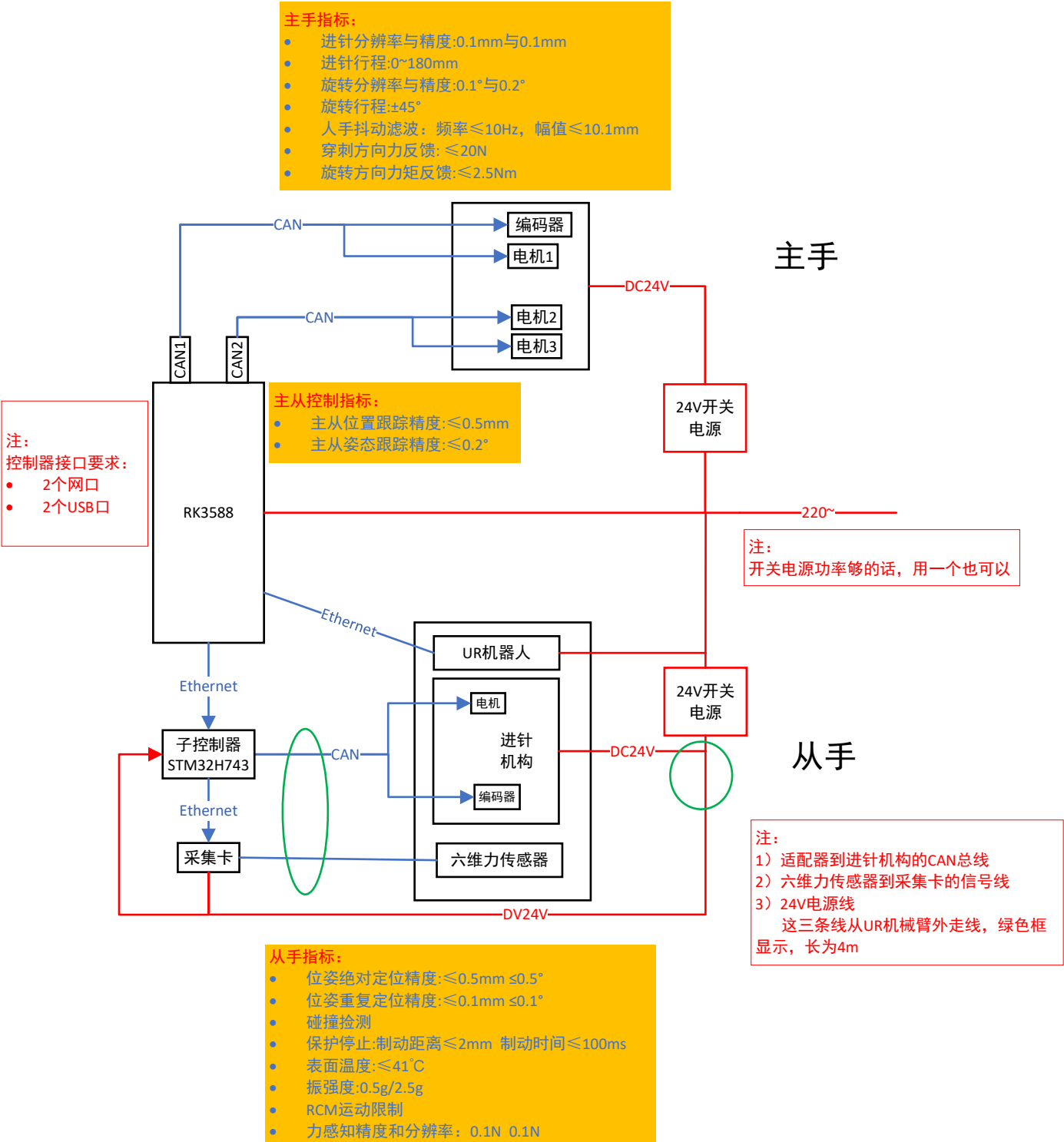


主从遥操作穿刺手术机器人

——原型机级技术方案



人员分配	
主手结构	安学亮
进针机构	滕绯虎
电机、编码器	陈卓哲
六维力传感器	陈卓哲
子控制器	陈卓哲
框架	张强强
算法	刘洋、李营花