

Echo-guide Robot

超音波プローブ把持ロボット

目的

超音波画像により放射線被ばくのないガイドワイヤ操作をサポートし、超音波操作者のリソース不足、身体的負担を減らすこと。

特徴

- 遠隔操作
コントローラーで体動やポイント再現時のズレを微調整する。
- 90°回転（短軸長軸の切り替え）
90°回転時の軸ブレによる血管を見失うことを防ぐ。
- 手振れしない
安定した超音波画像を描出する。
- ダイレクトティーチング（以下DT）
術者がロボットを直接操作し、血管位置（ポイント）を記録する。
- カ覚フィードバック
ロボットを直接操作する際の負担がかからない機構。
- ポイント記録・再生
DTにより記録させたポイント位置を再現する。



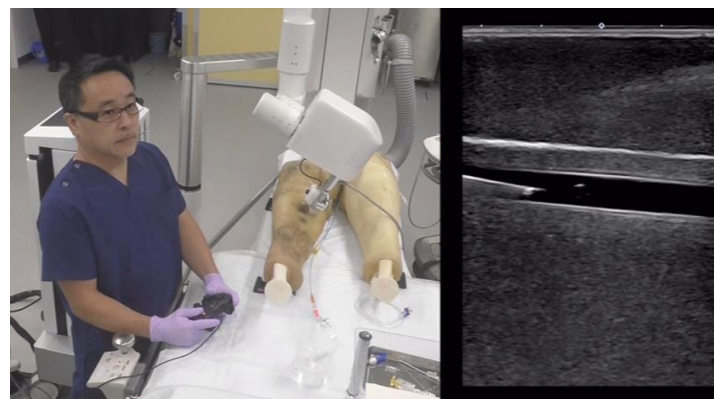
▲ロボットアーム拡大



▲ロボット全体イメージ



▲ロボット使用時の様子（短軸長軸の切り替え）



▲ロボット使用時の様子（遠隔操作）

医療機器クラス

クラス I

ロボットサイズ

650mm(幅)×650mm(奥)×1200mm(高さ)、170kg

