

연수 제안서

연구 분야	척추 경조직 수술을 위한 로봇 메커니즘 설계
연구 과제명	스테레오 X-ray 및 3D 내시경 유도 기반 척추 수술 로봇 시스템 개발
연수 제안 업무	- 슬레이브 로봇 팔 및 로봇 수술 도구 연구 개발
<p>- 연수 기간 : 2021.09.01. ~ 2023.06.30. (22개월)</p> <p>- 연수 내용 :</p> <ul style="list-style-type: none">• 척추관 협착증 치료를 위한 척추 경조직 수술 (Biportal Endoscopic Spine Surgery, 양방향척추수술, BESS) 로봇의 슬레이브 로봇 팔 및 로봇 수술 도구 (Burr, Shaver, Forcep 등) 연구개발 업무를 수행함.• 이를 위해 메커니즘 설계, 해석, 부품 선정 기술을 익히고, 의료로봇 전반에 대한 지식과 의료기기 임상연구 경험을 체득함.• 본 연수를 통해 의료 로봇 및 기구의 설계 기술을 배우고, 관련 기업의 취직 및 학술, 연구 분야로 진출 가능함	
소속 부서 : 헬스케어로봇연구단 연수 책임자 : 김천우	