

# 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	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 슬레이브 수술 로봇 팔 설계</li> <li>- 조향형 내시경 및 수술 도구 설계</li> </ul>
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2021.11.01. ~ 2023.08.31. (22개월)</p> <p>- 연수 내용 :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 척추관 협착증 치료를 위한 척추 경조직 수술 (예. Biportal Endoscopic Spine Surgery, BESS) 로봇의 슬레이브 로봇 팔 메커니즘</li> <li>• 척추 수술용 직경 5 mm 급 관절경 시야 조향 메커니즘</li> <li>• Burr, Punch, Forcep 등 기존 척추 경조직 수술용 도구를 로봇 수술용으로 전환</li> </ul> <p>위의 내용에 대한 연구개발 업무를 수행함.</p> <p>이를 위해 메카니즘 설계, 해석, 부품 선정 기술을 익히고, 의료로봇 전반에 대한 지식과 의료기기 임상연구 경험을 체득함.</p> <p>본 연수를 통해 의료 로봇 및 기구의 설계 기술을 배우고, 관련 기업의 취직 및 학술, 연구 분야로 진출 가능함</p>	
<p>소속 부 서 : 헬스케어로봇연구단</p> <p>연수 책임자 : 김천우</p>	