

医疗微纳机器人研究方向与成果

医疗微纳机器人研究方向： 瞄准医疗机器人科技前沿，在微纳柔性机器人驱动、微纳柔性传感器件、水凝胶高精度3D打印、智能响应聚合物与微纳器件等领域开展创新性研究：（1）磁、光多物理场驱动微纳机器人的运动实现；（2）光机电一体化自动控制平台；（3）可穿戴柔性器件系统开发；（4）医用微纳器件高精度制造平台

医疗微纳机器人研究科研团队

教师5人，研究生近20人

联系人：杨润怀 yangrunhuai@ahmu.edu.cn

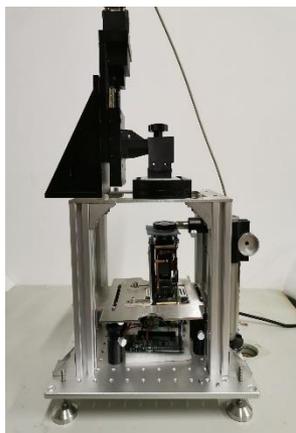
QQ:531292890

医疗微纳机器人研究成果

在IEEE Transactions on Automation Science and Engineering、IEEE Journal of Biomedical and Health Informatics、IEEE Sensors Journal、Advanced Materials Technologies、Advanced Intelligent Systems、Journal of Materials Chemistry B等机电与生物医学工程领域内知名期刊发表数十篇相关论文，获得多项专利授权，获得中国科学报等媒体报道，获得国自然面上项目、基础临床提升计划、安徽省拔尖人才计划优秀青年重点项目等资助，参考

<https://www.scholarmate.com/psnweb/homepage/show?des3PsnId=2OyoKYf4Xqk8NmcoAXGN0g%253D%253D&module=pub>

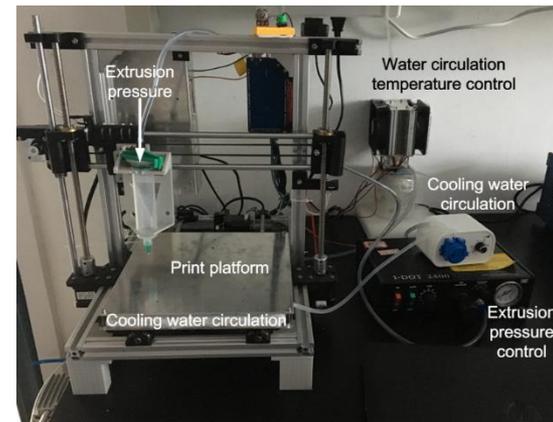
医疗微纳机器人实验室自研设备



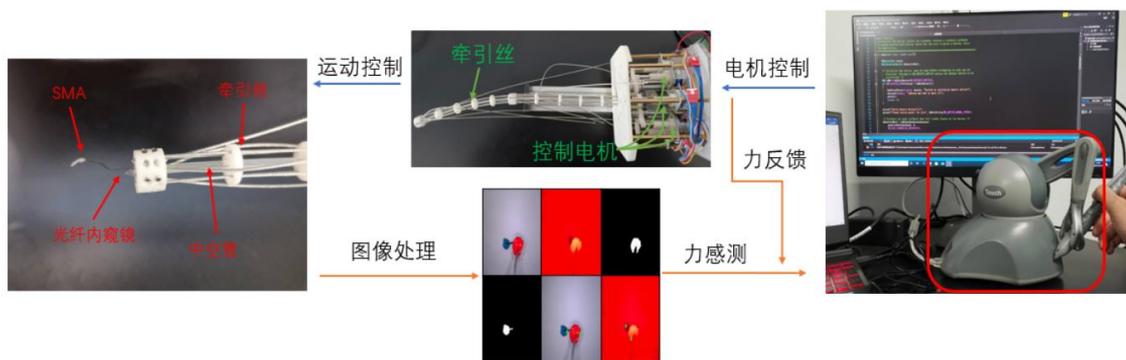
自研数字光投影机



自研多自由度动态磁控平台
(可编程/兼容各类显微镜)



自研水凝胶3D打印机

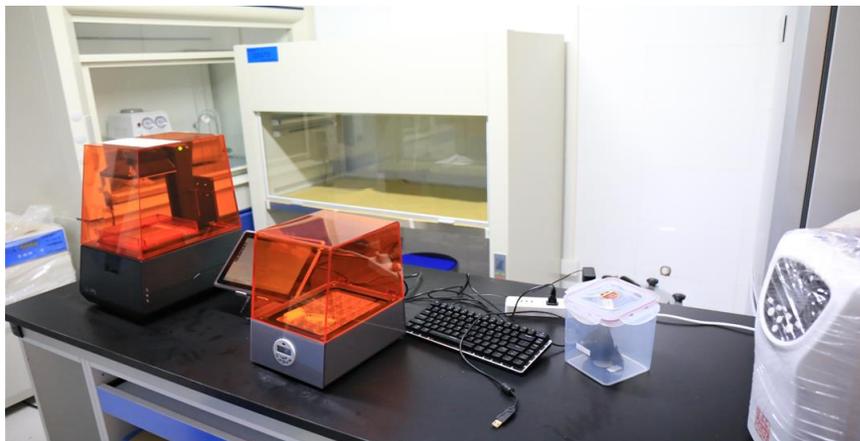


自研柔性连续体机器人实验平台



自研可穿戴传感器测量平台

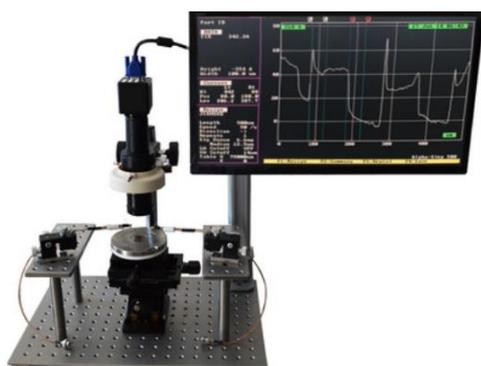
医疗微纳机器人实验室科研平台



超净工作台、冷冻离心机、细胞培养箱



力学万能试验机



探针台



电化学工作站



媒体报道