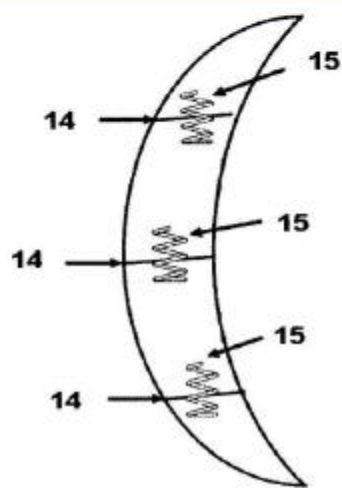
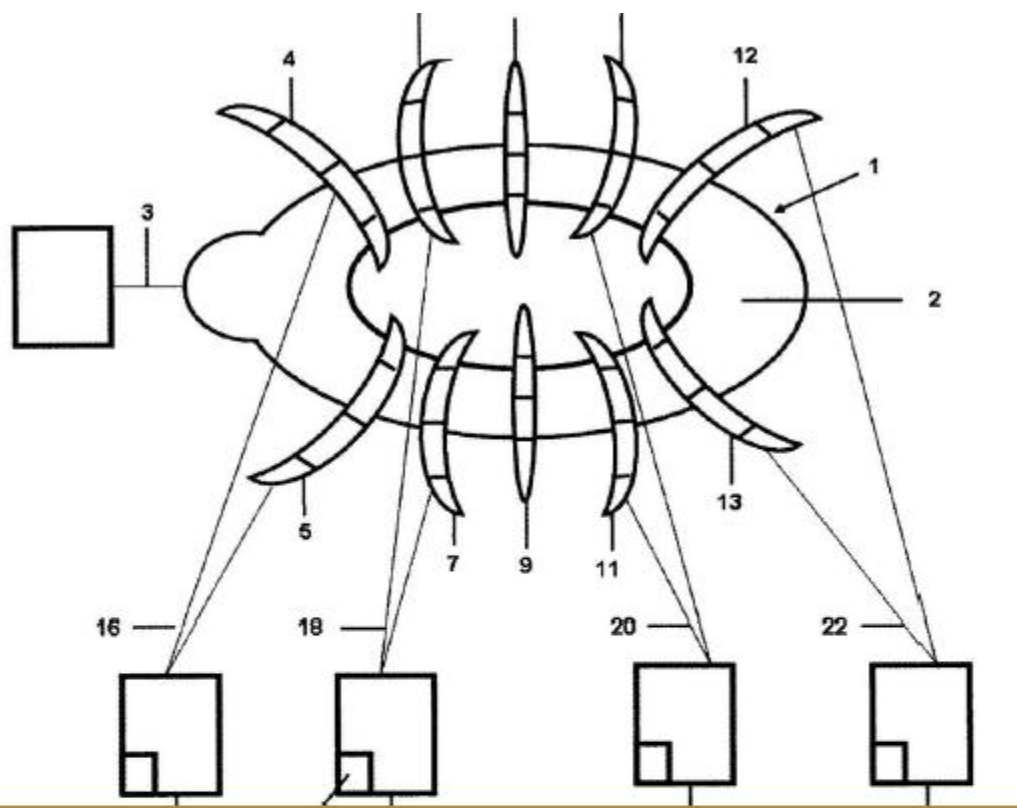


หุ่นยนต์ผ่าตัดมดลูกทางช่องคลอด



ชื่อผู้ทรงสิทธิ : มหาวิทยาลัยขอนแก่น

ผู้ประดิษฐ์ : ศ.โกวิท คำพิทักษ์

ผู้ร่วมประดิษฐ์ : ผศ.สิริวิชญ์ เตชะเจษฎารังษี

เลขที่คำขอ : 0901000524

เลขที่สิทธิบัตร : 59094

รายละเอียดการติดต่อ

e-mail : kovit@kku.ac.th Tel. 081-3538006

ที่มา ข้อมูลเบื้องต้นของผลงาน

หุ่นยนต์ผ่าตัดมดลูกทางช่องคลอด มีส่วนประกอบหลัก คือ ตัวหุ่นยนต์และแขน โดยตัวหุ่นยนต์จะจัดขึ้นรูปเป็น 2 ชั้น ชั้นนอกหุ้มด้วยวัสดุที่สามารถยืดหยุ่นได้ โดยมีช่องว่างระหว่างชั้นนอกและชั้นในซึ่งช่องว่างรอบๆตัวหุ่นยนต์มีไว้สำหรับใส่ลมหรือน้ำเข้าไปภายใน โดยผ่านทางท่อ ซึ่งการที่ใส่ลมหรือน้ำเข้าไปในช่องว่างจะทำให้ตัวหุ่นยนต์พองตัวแนบกับช่องคลอด แขนของหุ่นยนต์จะอยู่บริเวณหัวของตัวหุ่นยนต์ โดยแขนแต่ละแขนมีลักษณะเป็นปล้องสั้นๆ ซึ่งมีข้อต่อขนาดเล็กเชื่อมแต่ละปล้อง และมีสปริงด้านใน โดยแขนแต่ละแขนจะต่อกับสายสลิง และเชื่อมต่อกับมอเตอร์ หุ่นยนต์มีจำนวน 10 แขน แขนแต่ละคู่จะทำหน้าที่ดังนี้ แขนคู่นอกหนีบเอ็นยึดมดลูกและหลอดเลือดมดลูก แขนคู่ทำการตัด แขนคู่กลางจะทำการตัดมดลูกออกเป็นสองส่วน

จุดเด่นของผลงาน

หุ่นยนต์ผ่าตัดมดลูกทางช่องคลอดที่ทำงานด้วยระบบอัตโนมัติ จะทำหน้าที่ผ่าตัดมดลูกทางช่องคลอดทดแทนมนุษย์ โดยมนุษย์เป็นผู้สั่งการ

