

図3 患者ロボット2号機自由度構成

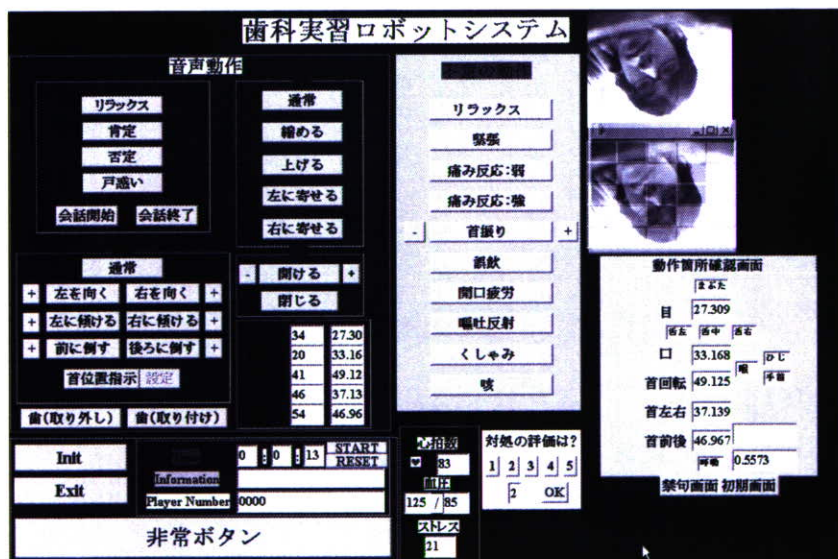


図4 患者ロボット操作管理用PCインターフェイス