

《Journal of Shanghai Jiao Tong University (Science)》 医疗机器人专刊征稿

医工交叉作为学科交叉典型应用，整合了自动控制、机械电子、智能材料、光电技术、机器视觉、图像处理、辅助感知、医学应用等多学科领域，以期待关键核心技术突破或系统集成与应用能够解决真实临床场景的问题，更好地造福于国民健康，是坚持国家“四个面向”战略部署之“面向人民生命健康”的重要实现载体。

为集中反映该领域的最新科研成果，探讨医疗机器人领域的前沿发展，《Journal of Shanghai Jiao Tong University (Science)》拟于 2022 年出版“医疗机器人的先进技术 (ATMR)”专辑 (英文 EI, 正刊)。欢迎国内外从事医疗机器人及相关领域的研究、应用与开发的科技工作者、教师和青年学生围绕手术机器人、康复机器人、辅助机器人、软体机器人、连续体机器人、微纳机器人、先进材料、人机交互、智能传感、手术导航、虚拟手术训练、图像处理、生物光学以及新应用场景等主题积极投稿。

稿件类型以原创研究论文为主，写作语言为英文，篇幅 5000~7000 words，不超过 10000 words。审稿周期 4~6 周，所有收稿将经过严格的同行评审和专辑组委会集体讨论后决定是否录用。

参考模板: http://xuebao.sjtu.edu.cn/sjtu_en/EN/column/column2030.shtml

采用**邮件投稿**方式，投稿给客座编辑时请注明**ATMR 专辑及具体主题**，截稿日期为**2022 年 06 月 30 日**

客座编辑:

高安柱 anzhu_gao@sjtu.edu.cn

郭遥 yao.guo@sjtu.edu.cn

李冰 bing.li@ucl.ac.uk

刘松 liusong@shanghaitech.edu.cn

高文朋 wpgao@hit.edu.cn

张豪杰 Haojie.zhang@bupt.edu.cn

孙正隆 sunzhenglong@cuhk.edu.cn

《Journal of Shanghai Jiao Tong University (Science)》编辑部

2022 年 01 月 01 日