

附件

鳴謝

此項研究獲研究資助局、創新科技署、InnoHK 創新香港研發平台的醫療機械人創新技術中心、周毓浩創新醫學技術中心、香港中文大學－中國科學院深圳先進技術研究院機器人與智慧系統聯合實驗室，以及中大天石機器人研究所支持開展。

圖 1：使用導管輔助磁控輸送 tPA-nbots，進行定向溶栓和原位召回的概念圖

