

به نام خدا

نام نویسنده اول : نازیلا عظیمی: کارشناسی ارشد مهندسی پزشکی دانشگاه

امیرکبیر **Email:nazila.azimi@gmail.com**

نام نویسنده دوم : مریم جهانیان : کارشناسی ارشد مهندسی پزشکی دانشگاه

امیرکبیر **Email:jahanian702@gmail.com**

نویسنده مسئول :دکتر مهرداد ایمان زاده: کارشناس ارشد مدیریت فن آوری اطلاعات پزشکی

Email:mehriman2@yahoo.com

دکتر حمید کشوری: استادیار دانشکده مهندسی پزشکی دانشگاه امیرکبیر **Email:hamid.keshvari@yahoo.com**

کاربرد میکروروبات و نانو رباتهای پزشکی در تله مدیسین

چکیده:

امروزه مطابق با توصیه های سازمان بهداشت جهانی تله مدیسین بعنوان روشی موثر در جهت ارائه خدمات با کیفیت بهداشتی درمانی بدون محدودیتهای زمانی و مکانی شناخته میشود. تحقیقات نشان میدهد تحولات آینده در حوزه تله مدیسین بطورجدی از پیشرفتهای تکنولوژیک در سه حوزه ارتباطات سیار، سنسورهای حیاتی و فن آوری نانو متاثر میباشد.در حال حاضر بر مبنای دستاوردهای چشمگیر نانو تکنولوژی و پیشرفتهای بدست آمده در حوزه میکروسنسورها و تجهیزات کامپیوتری شاهد ظهور و بکارگیری نانو و میکروروباتها در علوم مختلف از جمله علوم پزشکی و دانش سلامت هستیم [۸و۲]. یکی از موارد کاربرد میکروروباتها در پزشکی، کپسول Microrobot در عملیات آندوسکپی است که به دریافت تصاویر از لوله گوارش می پردازد. و تصاویر دریافتی از آن را نه تنها میشود در محل حضور بیمار بررسی نمود بلکه در تلفیق با سیستمهای Telemedicine میتوان تصاویر را برای پزشک متخصص در هر نقطه ای از دنیا ارسال و براساس آن، تشخیص، دستورالعمل و حتی درمانهای دارویی را از راه دور دریافت نمود. نانورباتیک هم علم جدیدی است که شامل طراحی، ساخت و برنامه نویسی نانورباتها میشود. حیطة کاری نانورباتها درون بدن انسان بسیار وسیع است. نانورباتها قادر به معاینه یک بافت خاص بوده و خصوصیات بیوشیمیایی و بیومکانیک را با جزئیات کامل بررسی می کنند و به طور کلی شناسایی محیط بیولوژیک را به راحتی انجام می دهند. علاوه بر این استفاده از نانورباتها یا بیونانورباتها در امر دارورسانی باعث میگردد اثرات جانبی داروها کمتر شده و عمل درمان سریعتر انجام شود. با نانورباتهای جراح نیز می توانندبه نقاطی از بدن برونده که انسان و ابزار معمولی قادر به دسترسی به آنها نیست . همچنین روی

نانورباتهایی کار شده است که باعث افزایش سیستم دفاعی در مقابل بیماریها می شوند ، و نیز از بعضی از نانورباتها می توان برای بررسی یک منطقه از نظر آلودگی های شیمیایی استفاده کرد .در هر حال آنچه مسلم است مطابق با توانمندی های فوق، از بسیاری از ظرفیتهای نانو و میکروروباتها میتوان بخوبی در قالب سیستمهای تله مدیسین هم استفاده نمود و علاوه بر کاربردهای این فنآورها در ارائه خدمات سلامت از راه دور در سطح جوامع از خدمات این فن آوریهای پیشرفته بویژه در حوزه های پایش و درمان از راه دور انسان، در مکانهای ایزوله و دور از دسترس مثل فضا ، محیطهای نظامی خاص و مکانهای صعب العبور میتوان بعنوان روشهایی بدون جایگزین برای ارائه خدمات سلامت تخصصی استفاده نمود.در این مقاله سعی گردیده با کلمات کلیدی مناسب یک جستجوی جامع در پایگاههای اطلاعاتی صورت گیرد تا در قالب یک مرور ساختار یافته به یک دیدگاه جامع از توانمندی ها و ظرفیتهای تله مدیسین و میکرونانورباتها در پزشکی رسیده بتوانیم به رویکردی نوین در رابطه با تلفیق و یکپارچه سازی ظرفیتهای بالقوه این دو بخش از فن آوری های پیشرفته برای رسیدن به کاربردهای جدیدی از این تکنولوژی ها در ارائه خدمات سلامت بویژه خدمات سلامت از راه دور دست پیدا کنیم [۹۳].

کلمات کلیدی: Telehealth , Telemedicine , Nanotechnology , Nanorobot

Microrobot

۱- مقدمه:

نانوتکنولوژی در مهندسی پزشکی ، تحولی در درمان بیماریهایی مانند سرطان ، بیماریهای قلبی_ عروقی ، بیماریهای اعصاب ، عفونت و بیماریهای دیگر ایجاد کرده است. نانوتکنولوژی باعث به وجود آمدن ابزار کوچک ، سریع و ارزان با عملکردهای جدید شده است [۸] .

تحولات نانوتکنولوژی در علوم مختلف ، سنسورها و کامپیوترها باعث ظهور نانو و میکروروباتها شده است. میکرو و نانورباتها از یک سو با حجم زیادی از اطلاعات سروکار دارند و از سوی دیگر از طریق سنسورها و عملگرها با جهان فیزیکی در ارتباط هستند [۸] .

با استفاده از مدل های نانو و محاسبه های بیومولکولی به نظر می رسد، نانوربات ها خواهند توانست کارهای از پیش برنامه ریزی شده را به درستی انجام دهند. بنابراین می توان امیدوار بود در سالهای آینده ، نانورباتها برای انجام جراحی از راه دور مورد استفاده قرار گیرند یا به طور مدام بدن انسان را تحت نظارت قرار دهند و هر وقت ارگانی دچار آسیب شد، بلافاصله آن را شناسایی و ترمیم کنند [۱۰] .

پژوهشگران در خصوص چگونگی استفاده نانوروباتها از استراتژی‌ها و شیوه‌های مختلفی جهت دستیابی به این هدف به تجزیه و تحلیل پرداختند. به طور مثال، نانوروباتهای توانمند قابلیت‌های حسی مختلفی نظیر سنسورهای گرمایی و شیمیایی و نیز حرکت این حسگرها را به کار ببرند. یکی از دشوارترین مراحل برای نانوروباتها، حرکت در نزدیکی یک مولکول زنده و شناسایی و پی بردن به ماهیت آن است [۹].

پژوهشگران برای نشان دادن قابلیت‌های این سیستم با آزمایشهای مختلف به موردی برخورد کردند که نانوروباتها به منظور شناسایی پروتئین‌ها در رگهایی با ابعاد و اندازه‌های متغیر، شیوه‌های متفاوتی را به کار گرفتند. سرانجام همانطور که انتظار می‌رفت، نتایج نشان داد، نانوروباتها بهتر می‌توانند یک هدف مشخص در رگهای کوچکتر را شناسایی کنند. علاوه بر این به کارگیری سنسورهای گرمایی و شیمیایی در پیشرفت کیفی و کمی کار نانوروباتها تاثیر بسیاری داشت. بسیاری از محققان در حال حاضر، ربات خود را با قابلیت ارتباط بی سیم، مجهز می‌کنند که چندین مزیت نسبت به تک ربات دارد [۹، ۱].

۲- الگوریتم تجزیه و تحلیل دینامیک میکروروبات:

این الگوریتم شامل پنج ماژول گشتاوراست، طوری که ماتریس همگن و ربات و پارامترهای مشترک، شناخته شده باشند. فضای کاری میکروروبات را می‌توان از طریق راه حل معادلات حرکتی معکوس چند جمله‌ای مرتبه پنجم و مسیر حرکت نرم برنامه ریزی، به دست آورد [۳].

معادلات حرکت دینامیکی با استفاده از روشهای لاگرانژ و اوایلر برای شبیه سازی محاسبه عددی جهت محاسبه گشتاورهای مورد نیاز برای حرکت هر مفصل و با توجه به مسیر، انجام شده است [۳].

میکروروباتها با یک میدان مغناطیسی کنترل می‌شوند و می‌توانند در بافتها و ارگانهای زنده در جریان خون بدن حرکت کنند. همچنین بسیاری از کاربردهای بالقوه در زمینه مهندسی پزشکی نیز توسط آنها انجام شده است. برای مثال، ممکن است که برای Microsurgery در رگهای خونی انجام شوند که انتظار می‌رود جزو روشهای پزشکی اتخاذ شده در آینده نزدیک باشد. میکروروباتها ممکن است در بسیاری از فضاهای کوچک مورد استفاده قرار گیرند و با استفاده از آنها نیاز به باز و بسته کردن محل جراحی را رفع کرد (فوکودا و همکاران) [۳ و ۲].

برقراری هدایت Wireless برای میکروروباتها کلیدی جهت افزایش قابلیت و استفاده از آنها در تله مدیسین می‌باشد [۳].

۳- تامین انرژی کپسول و تعیین محل کپسول در بدن:

کپسول آندوسکپی با استفاده از ۲ باتری که می‌تواند ۸ ساعت برای گرفتن تصاویر ۲ فریم در ثانیه ایجاد شود، کار می‌کند و انتظار می‌رود که تعداد فریم‌ها نیز اصلاح شود [۵].

جهت مشخص شدن موقعیت کپسول خوراکی در داخل دستگاه گوارش به عنوان یک تابع، پزشک باید بداند که اطلاعات جمع آوری شده، صحیح است یا خیر؟ [۵]

برای تعیین محل کپسول، یک آرایه سنسور با فاصله مناسب نسبت به یکدیگر متصل شده اند، که به منظور برآورد فاصله بین کپسول و محل آن است. با این حال در واقع این روش کاملاً مبهم است. زیرا بافتهای مختلف

بدن، ثابت دی الکتریک متفاوتی دارند که منجر به تفاوت در میرایی سیگنال می شود. مشکل دیگر این است که ممکن است بعضی اوقات، سیستم اطلاعات موقعیت کپسول از دست برود [۵].

۴- استفاده از میدان مغناطیسی جهت بهینه شدن محدوده تشخیص:

جهت تشخیص قدرت میدان مغناطیسی، یک آهنربای دائم به کپسول متصل شده است. سنسورهای تشخیص قدرت میدان مغناطیسی، با دقت 1cm و عمق 1cm می باشند. بنابراین محدوده تشخیص بهینه شده است [۵].
چندین مزیت در تشخیص میدان مغناطیسی وجود دارد [۵]:

- ۱- این سیستم دارای یک آهنربای دائمی است.
- ۲- میدان مغناطیسی تمام وقت وجود دارد به طوری که مشخص می شود که اطلاعات سیگنال، منتقل می شود یا خیر؟

۵- نانورباتیک:

نانورباتیک علم جدیدی است که شامل طراحی، ساخت و برنامه نویسی نانوربات است. فن آوری ماشین آلات یا روباتهای نزدیک به مقیاس میکروسکوپی از یک نانومتر که اندازه آنها 10^{-9} - 10^{-6} میکرومتر بوده از این دست می باشند [۸].

نانو ماشین تا حد زیادی در مرحله تحقیق بوده است. نانو سویچ در حدود 10^5 نانومتر بوده و قادر به شمارش مولکول خاص در یک نمونه شیمیایی است که در فن آوریهای پزشکی مورد استفاده قرار می گیرد [۱۶ و ۱۷].
نانورباتیک در ارتباط با موارد زیر کاربرد دارد:

۱. ساخت رباتهایی با ابعاد نانو که از اجزای نانومتریکی تشکیل شده است.
۲. برنامه نویسی نانورباتها
۳. جابجایی ذرات نانومتریکی و اسمبل کردن این ذرات [۸]

حیطه کاری نانورباتها درون بدن انسان است و می توانند مقدار ترکیبات مختلف را در بدن، نشان داده و اطلاعات را در حافظه داخلی خود ذخیره کنند. نانورباتها قادر به معاینه یک بافت خاص بوده و خصوصیات بیوشیمیایی و بیومکانیک را با جزئیات کامل بررسی می کنند و به طور کلی شناسایی محیط بیولوژیک را به راحتی انجام می دهند [۸].

کاربردهای پزشکی بالقوه نانورباتها از برطرف کردن عوارض جانبی شیمی درمانی گرفته تا درمان بیماری آلزایمر، همواره وسیع و بلندپروازانه بوده است و طی ۱۰ سال گذشته، پژوهشگران مختلف در زمینه ایجاد سیستم های مورد نیاز جهت توسعه کار نانورباتهای فعال و مفید به عنوان سنسور، سیستم های انتقال اطلاعات و تامین سوخت به پیشرفتهای زیادی دست یافتند. اما برای تحقیق ایده دستگاههای مولکولی که قادر به سفر در میان سرخرگها و شریان های حیاتی بدن و شناسایی و درمان بیماریها، هنوز باید کارهای بسیاری انجام شود [۹].
نیروی محرکه جهت حرکت و سفر به سراسر بدن از طریق جریان خون می باشد و نکته مهم دیگر ایمنی بیمار است. حرکت آنها با استفاده از اندام کوچک دم مانند به صورت مژه ای و با استفاده از زائده های کوچک می باشد.

سیستم های ناوربری خارجی جهت هدایت و کنترل اینگونه نانورباتها کاربرد دارند و انتقال اطلاعات مختلف از طریق نرم افزارهای مختلف در تله مدیسین به سایر نقاط دنیا قابل انتقال است [۹و۸].

نانوربات می تواند از طریق شناسایی و هدایت به طرف مقصد و با استفاده از سیگنالهای اولتراسونیک به بدن انتقال پیدا کند و منعکس شده و به منبع اصلی برگشت پیدا کند. سیگنالهای اولتراسونیک پرتو به بدن بیمار رفته و پالس از سیگنالهای اولتراسونیک هدایت شده و پزشکان مسیر آن را مشخص می کنند که این کار می تواند به صورت بی سیم از راه دور انجام شده و از این طریق در تله مدیسین هم می توان از آن استفاده کرد. یکی دیگر از موارد استفاده از آنها حرکت به طرف اطراف است [۱۶و۱۷و۱۸].

با کمک نانوماشین های ترمیم کننده سلولها، می توان مشکلات مربوط به سلولها و بافتها را برطرف کرد. بدین منظور ماشین های ترمیم کننده سلولها به ابزارها و گیرنده های حسی در ابعاد مولکولی احتیاج دارند. اندازه این ماشینها با اندازه باکتریها و ویروسها برابر است. ماشین های ترمیم کننده سلولها می توانند در مسیر جریان خون حرکت کنند و همان گونه که ویروسها داخل سلولها می شوند، به سلولها وارد شوند. نانوماشین ها با تست کردن محتوا و فعالیت سلولها، مشکلات موجود را مشخص می کنند [۱۰و۱۲و۱۸].

نانوماشین ها برحسب مشکل تشخیص داده شده، تعیین می کنند که آیا سلول باید ترمیم شود و یا اینکه از بین برود. برای درمان سرطان نیز از این روش استفاده می شود. درضمن، کنترل این نانوماشین ها توسط نانوکامپیوتر صورت می گیرد [۱۲].

یکی از مواردی که توسط نانوتکنولوژی قابل درمان نیست مربوط به سلامتی ذهن است. با این وجود برخی از تواناییهای ذهنی از طریق بازیابی سطوح هورمونی و شیمیایی مغز، درمان می شوند. مشکل کهولت نیز توسط نانوماشین ها برطرف می شود. اگر ماشین های ترمیم کننده سلولها بتوانند سلولها و ساختارهای آسیب دیده را ترمیم کنند، روند کهولت خیلی آرامتر طی خواهد شد [۱۲].

۶- به کارگیری نانوربات برای جراحی:

نانوربات قابل کنترلی که قادر است در جراحی سرطان مورد استفاده قرار گیرد، در حال ساخت است. دقت کاری نانوربات بیش از فن آوریهای رایج امروزی است. این نانوربات که دقت بالا تنها یکی از مزایای آن است، قادر است در طول ۵ تا ۱۰ سال آینده به خدمت جراحان درآید. داخل این دستگاه موتورهای بسیار کوچکی قرار دارد که این دستگاه را قادر می سازد تا به نقطه خاصی از تومور برود. این در حالی است که با همین دستگاه جراحی، نمی توان با دقت میلیمتری روی تومورها کار کرد. اما نانورباتها این دقت را زیر نانو پایین می آورند. با این نانوربات می توان تستهای پاتولوژی یا تشخیص طبی را طی چند دقیقه انجام داد و حتی می توان دارویی را به منظور از بین بردن تومور با دقت، وارد بدن بیمار کرد. هم اکنون الگوریتم های حرکتی نانوربات تست فعالیتهای مختلف این نانوربات در حال انجام است [۱۲].

استفاده از نانوربات به معنی کنار زدن جراحان در فرآیند جراحی نیست، بلکه جراحان باید به صورت ناظر روی فعالیت نانورباتها در طول جراحی نظارت داشته باشند و مانند نقش هدایتی خلبان در این مسیر ایفای نقش کنند [۱۲]

۷- ساخت نانوربات کربنی برای حمل دارو در بدن بیماران:

نانوربات کربنی به ابعاد ۱۰۰ نانومتر به وسیله دستگاههای کنترل شده، داروهای تزریقی را در بافت بدن بیماران هدایت می کند. نانوربات کربنی قابلیت حمل هر دارویی را در بدن دارد. پس از تزریق دارو به این دستگاه، دارو به تمام بافت های بیمار به خصوص بافت های سرطانی و ایدزی رسیده و آنها را از بین می برد. در حال حاضر شبیه سازی کامپیوتری این طرح انجام شده است [۱۲].

۸- بررسی رفتار نانوربات در محیط:

سیال خون حاوی سلولهای بسیار زیادی است که قطر هر سلول در حدود چند میکرون است. یکی از ویژگی های نانورباتها، حرکت در بین سیال خون و رفتار فیزیکی کاملا متفاوت از عملکرد رباتهای بزرگ است [۹]. سرعت سیال در رگهای خونی 1mm/sec است که این سرعت برای حرکت یک نانوربات معقول به نظر می رسد. از این رو استفاده از سرعت بیشتر بستگی به هدف مورد نظر و کاربرد نانوربات دارد [۹]. در حالتی که از مجموعه نانورباتها استفاده گردد، ارتباط بین هر کدام از آنها توسط ارتباطات شیمیایی صورت می گیرد [۹، ۱۲].

هر نانوربات با تولید سیگنال با دامنه کوچک و نویز کم متناسب با شرایط زیستی سلول می تواند سلول یا سلولهای مخرب مورد نظر را نابود گرداند که این روش نیازمند پردازش زیستی و سطح بالایی از هوشمندی در یک نانوربات است [۹ و ۸].

۹- طراحی نانوربات:

طراحی نانوربات باید به اندازه کافی مطلوب و عملکرد آن در محیط مایع از درجه آزادی بالایی برخوردار باشد. نانوربات پیشنهادی برای طراحی، شامل مدلهای زیستی است که شامل اجزاء و طبق گردش مولکولی خواهد بود. به طور کلی از یک بازوی ربات به منظور انجام عملیات ویژه در نانوربات استفاده شده است که البته در این خصوص باید کلیه شرایط زیستی از قبیل جذب پروتئین و مراقبت از سامانه در مقابل یورش و همچنین سازش پذیری نانوربات با محیط، بررسی گردد [۹].

اساس کنترل سامانه ها بر پایه عملکرد حسگرهای تعبیه شده بر روی نانوربات خواهد بود. مجموعه ای از حسگرها باید محیط کاری را بررسی نموده و امکان عملکرد در مویرگها یا شاهرگها را تجزیه و تحلیل نمایند. بررسی عملکرد نانوربات در فضای مناسب بسیار مهم است. البته ساخت بهترین حسگرها و فعال سازی آنها در ابعاد نانو امری پیچیده است که برای این منظور باید از تکنیک حسگرهای شیمیایی کمک گرفت [۹].

۱۰- کنترل عملکرد نانوربات:

کنترل و هوشمند سازی را به دو شکل می توان اجرا نمود. اما این که واقعا کدام یک عملی تر است، نیاز به بررسیهای عمیق تر دارد [۹].

یک روش که از آن به عنوان کاربرد مولکولی و استفاده از موتورهای وحسگرها در ابعاد مولکولی یاد شده است ، براین اساس کار می کند که حسگرها با دریافت و ارسال تغییرات شیمیایی ، کنترل ورود و خروج اطلاعات را در یک نانوبات برعهده می گیرند و همچنین از تکنیک نانوالکترونیک برای پردازش این اطلاعات در خارج از بدن یا درون نانوبات و داخل رگهای بدن استفاده می کنند [۹].

دومین راهکار، استفاده از تکنیک فن آوری زیستی است که هم اکنون به منظور تولید، تغییر و اصلاح فرآورده ها در گیاهان، جانوران و تولید میکروارگانیسم ها برای کاربردهای ویژه ، از ارگانیسیمهای زنده از آن استفاده می شود. در روش جدید با استفاده از DNA می توان ساختار هوشمندی را برای یک نانوبات ایجاد نمود [۹]. با رمز گذاری اطلاعات دیجیتالی درون DNA می توان در یک نانوبات پس از دریافت اطلاعات ، پردازش را در خود نانوبات انجام داد و فرامین لازم را ارسال کرد . با توجه به ابعاد تکه های DNA ، یک زوج پایه ای DNA که معادل ۰,۳۳ نانومتر است، یک تکه از آن می تواند حجم زیادی از اطلاعات را در فضای بسیار کوچکی ذخیره سازد. در روش دوم حتی می توان شرایط زیستی جدید را توسط نانوبات برای یک سلول تعریف کرد [۹].

۱۱- منابع انرژی برای نانوباتها:

موثرترین روش برای این که نانوباتها مدام در حال حرکت و فعالیت باشند(در هر محیطی نه صرفا محیط بیولوژیک)، ایجاد منابعی از انرژی است که از محیطی که نانوبات در آن مشغول به کار است، فراهم شود. انرژی جنبشی سیال ، اشعه های الکترومغناطیسی که از نور ساطع می شوند، گزینه های مناسبی برای منبع انرژی هستند، که این اشعه ها برای فضای کاری باز مورد استفاده قرار می گیرند [۸]. همچنین استفاده از تغییرات دمایی یا کم و زیاد شدن نور نیز گزینه مناسبی هستند. اما برای یک فضای کاری گسترده ، انرژی تولید شده از ارتعاش مناسبتر خواهد بود که در محیط های مختلف از جمله محیط بیولوژیک می توان از آن استفاده کرد [۸].

۱۲- نتیجه گیری و آینده اندیشی:

مطمئنا رشته نانوپزشکی برای توسعه به چندین دهه زمان نیاز دارد. شاید پیش از این که ما به تخیلمان اجازه دهیم تا آزادانه در مورد قول های داده شده توسط نانوپزشکی خیال پردازی کند ، بهتر است تواناییهای را در نظر بگیریم که حقیقتا قابل اجرا هستند [۸،۱۱،۱۲]. به نظر می رسد در آینده، قصه نانو فن آوری در پزشکی به قصه توسعه کنترل جراحی در ابعاد مولکولی تبدیل شود [۹و۸].

در زمینه سلامت و درمان نیز تحولات شگرفی ایجاد خواهد کرد. استفاده از نانوباتها یا بیونانوباتها برای دارورسانی، از اثرات جانبی داروها کم کرده و عمل درمان سریعتر انجام خواهد گرفت؛ زیرا فقط بافت بیمار تحت دارورسانی قرار می گیرد [۸و۱۱]. با نانوبات های جراح نیز جراحی ها راحت تر انجام خواهند شد. این ربات ها می توانند به نقاطی از بدن بروند که انسان و ابزار معمولی قادر به دسترسی به آنها نیست [۸،۱۷،۱۸].

خستگی و ناشی بودن جراح همیشه مشکلات فراوانی برای بیماران ایجاد می کند که با نانو جراحی این مشکلات از بین می رود؛ علاوه بر این، از استرس و دلهره بیماران پیش از عمل نیز کاسته می شود [۸ و ۱۱]. احتمال می رود که حداکثر تا ۱۰ سال آینده از این تکنولوژی برای درمان و تشخیص زود هنگام بیماری، که مهمتر از عمل درمان است استفاده شود [۸].

امروزه استفاده گسترده از تله مدیسین امکان تمرکز زدایی از فعالیتهایی که به طور معمول در سطح دوم مراقبت سلامت انجام می شوند را فراهم می کند و این عملکرد را می توان در سطح مراقبت‌های اولیه نیز ارائه نمود. همچنین تله مدیسین می تواند تداوم و کیفیت خدمات مراقبت از سلامت را نیز ارتقاء بخشد و در حال حاضر که استفاده بهینه از منابع جهت هزینه اثر بخش ترین فعالیت برای جنبه های اقتصادی لحاظ می گردد این تکنولوژی می تواند کم هزینه تر از فعالیتهای معمول باشد. امروزه در تاثیرگذار بودن و اثربخشی تله مدیسین در موارد خاص هیچ تردیدی وجود ندارد و اما گذر به دنیایی که در آن تله مدیسین به شکلی فراگیر مورد استفاده قرار گیرد محقق نخواهد شد مگر اینکه دولت ها و سازمانها ی دست اندرکار امر مراقبت از سلامت استراتژیهای خود را در جهت ترویج و توسعه تله مدیسین تدوین کنند [۱۸].

در این زمینه اگر به ویژگیهای میکروروبات و نانو ربات پرداخته شود خواهیم دید که این فن آوری ها بواسطه توانمندی تولید داده و اطلاعات دیجیتال از وضعیت سلامت بیمار و نیز امکان انتقال بیسم این اطلاعات به تجهیزات نصب شده به بیمار بخوبی قادرند در قالب سیستمهای تله مدیسین بکار گرفته شوند [۱۰ و ۱۷].

همچنین با توجه به عملگرهای موجود بر روی این فن آوری های نوین میتوان با تمهیداتی امکان هدایت عملکرد این تجهیزات را از طریق سامانه های تله مدیسین بخوبی فراهم نمود بنابر این میتوان با طراحی سیستمهای تلفیقی دربر گیرنده الزامات تکنولوژیک سامانه های میکرو، نانو رباتیک و سامانه های تله مدیسین در آینده نه چندان دور از توانمندی های منحصر بفرد این سیستمها در امر پیشگیری تشخیص درمان و توانبخشی بیماران از راه دور در مناطق محروم از حضور متخصصین حوزه سلامت بهره گرفت و بیمارانی که از نظر جغرافیایی امکان دسترسی به تمامی سطوح مراقبت سلامت را ندارند میتوانند به صورت بی سیم و ارتباط از راه دور وحتى در حال حرکت در شرایط عادی زندگی خود تحت مراقبت و درمان از طریق میکروروبات و نانوربات قرار گرفته و به سرعت با درمانگران و پزشکان خود ارتباط برقرار کنند تا از مزایای این تکنولوژیها برخوردار شده و به موقع خطرات احتمالی به صورت آلامهای خاص در اختار پزشکان تحت درمان آنها قرار گیرد تا بیماران به موقع و بدون فوت وقت تحت معالجه و اقدامات درمانی قرار گیرند بدیهی است که استفاده از این توانمندی های موثر و گاه منحصر به فرد از راه دور میتواند بعنوان روشهای تشخیصی در مانی بی جایگزین در مکانها و مناطق دور از دست مانند ایستگاههای فضایی میداین جنگ قطب شمال و جنوب و مکانهایی مشابه بخوبی مورد استفاده واقع شوند

منابع و مراجع:

- 1- Adoption of Vehicular Ad Hoc Networking Protocols by Networked Robots- WimVandenberghe , Ingrid Moerman , Piet Demeester – Springer Science + Business Media . LLC , ۲۰۱۲.
- ۲- Robotics technology: a journey into the Future – Abhilashpandya,PHD . Gregory Auner,PHD – Elsevier Saunders – ۲۰۰۴.
- ۳- Dynamic analysis algorithm for a micro – robot for Surgical applications – KhaledT .Mohamed .AtefA .Ata.Bassuny M. El-Souhily–Springer Science + Business Media B.V.۲۰۱۱.

۴- Design, Fabrication and control of a magnetic Capsule-robot for the human esophagus – SamanHosseini.MoeinMehrtash.Mirbehradkhamese – Springer – Verlag ۲۰۱۱.

۵- Capsule endoscopy – Amechanronic Perspective- Lin LIN, Mahdi Rasouli, Andy Prima Ken CANA, SulimTAN,KaijuanWong,KhekYuhoo,Sooyay PHEE – Research Article – ۲۰۱۱-Springer

۶- Perspective of active Capsule endoscope:actuation and localization – Xiana Wang and Max Q-H.Meng – ۲۰۱۱ – the Chinese university of Hong kong.

۷- Swallowable Wireless Capsule Endoscopy progress and Technical Challenges – Guobing Pan and Litong Wang – Review Article – October ۲۰۱۱.

۸- سایت جامع مهندسی پزشکی ایران – نویسنده: فاطمه مهندسی ، پروفیسور حبیب نژاد کورایم

۹- مقاله فن آوری و نانوربات و کاربرد آن در پزشکی – گردآوری: مهندس حمیدرضا شریفانی – مجله صنعت هوشمند ، سال دوازدهم ، بهمن ۸۸ ، شماره ۱۰۵.

www.noorportal .net/print Article.aspx? Id= ۲۹۹۰۰۱۰

۱۱- سایت جامع مهندسی پزشکی ایران – نویسنده:مهندس سمیرانصر – تیر ۱۳۸۷

technology/nanotechnology<http://www.library.tebyan.net/Science-> ۱۲

<http://forum .iransalamat .com/showthread.php?t=۳۳۴۸۴> ۱۴

A novel hybrid wireless Microrobot ‘’, Pan, Qinxue, Guo ,Shuxiang, Okada , Takuya, ۱۵

‘‘Nano – Medicine based drug delivery system ‘‘ Journal of Advanced pharmacy Education & Research , ۱(۴) ۲۰۱-۲۱۳ (۲۰۱۱) ISSN ۲۲۴۹ – ۳۲۷۹ , ۱۶

Yadar, Akash, GhuneMeenal, Jain, Dinesh Kumar.

‘‘ NANOROBOTICS – AN UPCOMING Revolution’’ , Kumar , Piyush. ۱۷

‘‘ Motion Control Algorithms for Nanorobot Swarms in Medicine’’, Hegarty , James . Gillespie , Anna , EE’N, Wong , Philip , H.-S. ۱۸