



● 863计划仿人机器人技术与系统通过验收 ●

发布日期: [2003.1.2]

文章以 [[大字](#) [中字](#) [小字](#)] 阅读

作者:

出自: 高新司

12月28日,由科技部高新司李武强副司长、863计划自动化领域孙家广院士等组成的专家组在北京理工大学对“仿人机器人技术与系统”项目进行了验收。专家组在认真听取课题组的汇报,现场观看仿人机器人的行走及简易太极拳演示,并经过认真讨论后,一致同意通过验收。

仿人机器人在航空航天、交通、医疗、服务和娱乐等领域具有广阔的应用前景。在863计划和北京理工大学的支持下,该校科研人员经过一年多的艰苦努力,研制成功集机构、控制、驱动、电源于一体的仿人机器人样机。专家组一致认为:该样机建立了基于RT-Linux的仿人机器人32个关节的位置控制系统、多种传感器信息融合的操作系统,圆满完成了仿人机器人太极拳单脚支撑、手脚协调等动作的表演。在无外接电缆行走的仿人机器人的领域达到了国际先进水平。

仿人机器人是特种机器人与工程装备研制方面的一个重要成果,也是科技部863计划“机器人技术”重大专项的一个阶段性成果。

[[关闭窗口](#) [打印文本](#)]

相关主题: