

我国研制出首个有“手臂”的球形机器人

记者12月20日从科技部获悉，我国研制出首个带伸缩臂的全方位滚动球形机器人，实现了球形机器人行走中的对外操作功能。

由北京邮电大学承担的国家863计划先进制造技术领域智能机器人专题课题“带伸缩臂的全方位滚动球形机器人”通过了专家组验收。

课题组经过三年多的努力，研制出具有操作能力的球形机器人样机，共申请发明专利13项，目前已获得4项中国发明专利和1项美国发明专利授权。

“因为拥有了能伸缩的‘手臂’，这种球形机器人具有运动灵活、抗倾倒性好、抗环境干扰性强、运行效率高、承载能力大等特点。同时具有良好的对外操作能力和稳定支撑能力。”课题负责人介绍说。

球形机器人，一般指驱动系统位于球体内部，通过内驱动实现球体运动的机器人，是近十几年才出现的一种新的机器人构型。

特别声明：本文转载仅仅是出于传播信息的需要，并不意味着代表本网站观点或证实其内容的真实性；如其他媒体、网站或个人从本网站转载使用，须保留本网站注明的“来源”，并自负版权等法律责任；作者如果不希望被转载或者联系转载稿费事宜，请与我们联系。

[打印](#) 发E-mail给: [GO](#)

以下评论只代表网友个人观点，不代表科学网观点。

2010-12-25 20:03:30 Nirror IP:

为祖国喝彩!

[\[回复\]](#)

目前已有1条评论

[查看所有评论](#)

读后感言:

验证码: