

论文与报告

用于生物芯片制备的点样机器人系统

[赵东](#) [周强](#) [毕树生](#) [宗光华](#)

(北京航空航天大学机器人研究所)

Abstract 本文设计了一种接触法点样机器人系统, 实现了低成本、高精度、高速度、大通量的生物芯片制备过程的自动化. 结合生物芯片制备过程的特点, 提出了系统设计准则, 研究了系统的一些关键技术问题, 并初步探讨了液体样品的分配机理. 最后给出了实验结果.

Keywords [生物芯片; 精密定位; 点样机器人; 样品分配](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24