

论文与报告

一种新型仿壁虎爬行机器人的粘附阵列设计

[王辉静](#) [梅涛](#) [汪小华](#)

(中科院合肥智能机械研究所)

Abstract 分析了壁虎与表面间的微尺度粘附接触作用模型,在此基础上设计了一种具有主动控制能力的仿壁虎微纳米粘附阵列.给出了粘附阵列各设计参数,并介绍了微纳米阵列的加工工艺方法.

Keywords [范德瓦尔斯力; 粘附阵列; 粘附作用模型; 微纳米加工工艺](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24