

综论与介绍

## 可重构模块化机器人现状和发展

[刘明尧](#) [谈大龙](#) [李斌](#)

(中国科学院沈阳自动化研究所)

**Abstract** 由于市场全球化的竞争, 机器人的应用范围要求越来越广, 而每种机器人的构形仅能适应一定的有限范围, 因此机器人的柔性不能满足市场变化的要求, 解决这一问题的方法就是开发可重构机器人系统. 本文介绍了可重构机器人的发展状况, 分析了可重构机器人的研究内容和发展方向.

**Keywords** [重构性; 机器人; 模块](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24