

综论与介绍

机器人触觉传感技术研发的历史现状与趋势

[刘少强](#) [黄惟一](#) [王爱民](#) [宋爱国](#)

(东南大学仪器科学与工程系)

Abstract 触觉是机器人实现与外部环境直接作用的必需媒介, 相对其它机器人传感技术触觉传感技术已明显落后. 本文从总体上简要回顾触觉传感技术研发历程, 分析指出其中的不足与主要原因. 在简述目前触觉传感技术研发的现状后, 介绍分析机器人技术发展的新趋势及随之而来的触觉传感技术发展趋势. 对今后触觉传感技术的研发提出我们的见解.

Keywords [机器人](#); [触觉](#); [触觉技术](#); [触觉传感器](#); [研发](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24