

综论与介绍

基于胡须传感器的仿生机器人研究进展

杨忠 樊琼剑

(南京航空航天大学自动化学院)

Abstract 在简要分析动物胡须的感知机理及其电路实现原理的基础上,着重介绍了国内外仿生胡须机器人的研究现状.分析了仿生胡须传感器几个关键性的研究问题,如胡须材料的研制问题、胡须触觉传感器的探测精度和制造工艺问题、胡须触觉传感器特有的控制算法等问题,并给出了研究中存在的不足及其相应的发展趋势.

Keywords [仿生技术; 胡须机器人; 触觉; 行为控制体系; 仿生材料](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24