

综论与介绍

仿壁虎机器人研究综述

[王田苗](#) [孟偲](#) [裴葆青](#) [戴振东](#)

(北京航空航天大学机器人研究所)

Abstract 首先, 详细介绍和分析了国内外仿壁虎机器人的研究现状. 然后, 讨论比较了仿生壁虎机器人所涉及的关键技术的优缺点. 最后, 在前面分析比较基础上对未来的发展趋势进行了预测.

Keywords [仿生机器人; 壁虎; 爬壁](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24