

论文与报告

一种具有力觉触觉临场感的主从机器人装配作业平台

[高理富](#) [王定成](#) [唐毅](#) [张建军](#) [葛运建](#) [宋宁](#)

(中国科学技术大学自动化系)

**Abstract** 本文介绍了一种具有力觉触觉临场感的主从机器人系统,该系统以改造后的PUMA手作为从手,和主手一起构成异构主从手,实现了力觉触觉临场感以及对工件的自动识别和抓取等功能,其中对PUMA手的改造以开放性作为改造的主要目的,以期能为多种传感器的集成提供一个开放式的机器人装配作业平台.

**Keywords** [力觉临场感; 触觉临场感; 主从机器人; PUMA](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24