

论文与报告

小型台式点样机器人THU-Biorobot III的研制与开发

[宋立滨](#) [陈恳](#) [贾振中](#)

(清华大学机械工程学院精密仪器与机械学系制造工程研究)

Abstract 介绍了小型台式点样机器人THU-Biorobot III的功能、机械结构、控制系统以及用户软件设计. THU-Biorobot III基于模块化思想设计, 包括内嵌式环境控制模块、样品盒更换模块、点样针清洗干燥模块等. THU-Biorobot III利用接触式点样来制备微阵列生物芯片.

Keywords [点样;](#) [机器人;](#) [模块化设计;](#) [微阵列;](#) [生物芯片](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24