

---

# 沈阳自动化所可重构分子机器人研究获进展

作者：writer 来源：中国科学院

本文原地址：<https://www.iikx.com/news/progress/14842.html>

*本文仅供学习交流之用，版权归原作者所有，请勿用于商业用途！*

近日，SCIENCECHINA TechnologicalSciences以封面文章形式发表了题为Configuration analysis of a chain-type reconfigurable modular robot inspired by normal alkane 的学术论文，报道了中国科学院沈阳自动化研究所可重构分子机器人研究的最新成果。

该研究描述了化学有机分子与可重构模块化机器人相似性，基于正构烷烃分子构象特性和原子运动方向不稳定性，提出一种链式可重构模块化分子机器人。研究提出的新型可重构模块化机器人，探索了化学有机分子重构机理在新型空间机器人研究和应用中的可能性，为空间机器人研究提供了新思路。

沈阳自动化所空间自动化技术研究室在可重构机器人领域开展了系统性的理论及应用研究工作，研究成果先后发表在IEEE Transactions on Cybernetics、IEEE/ASME Transactions on Mechatronics、IEEE Transactions on Aerospace and Electronic Systems和Mechanism and Machine Theory等期刊上。

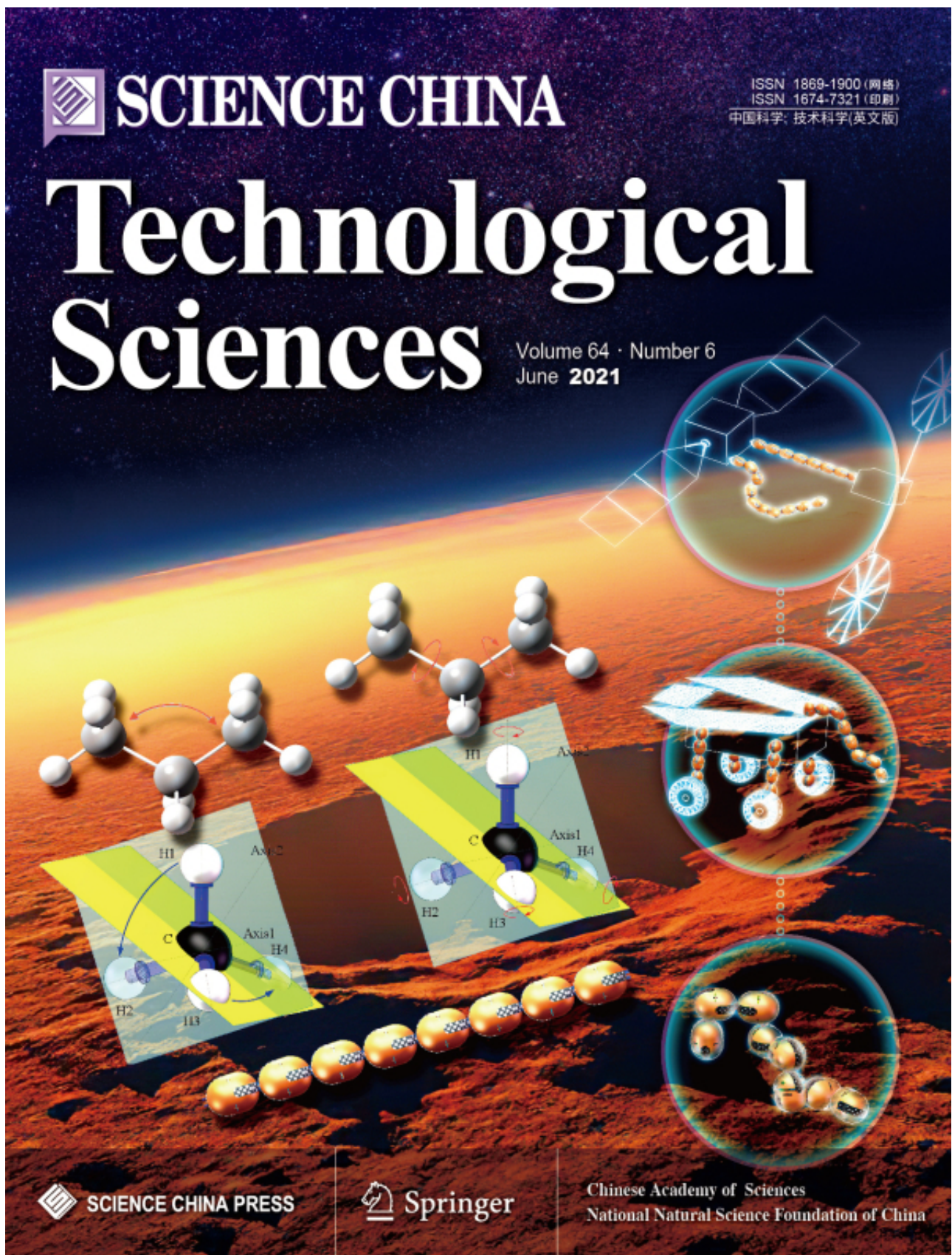
研究工作得到国家重点研发计划“智能机器人”重点专项“新型变构型机器人机构设计理论与技术研究”的支持。

 **SCIENCE CHINA**

ISSN 1869-1900 (网络)  
ISSN 1674-7321 (印刷)  
中国科学: 技术科学(英文版)

# Technological Sciences

Volume 64 · Number 6  
June 2021



 **SCIENCE CHINA PRESS**

 **Springer**

Chinese Academy of Sciences  
National Natural Science Foundation of China

沈阳自动化所可重构分子机器人研究获SCIENCECHINA TechnologicalSciences封面刊载

---

研究团队单位：沈阳自动化研究所

更多 科学进展 请访问 <https://www.iikx.com/news/progress/>

本文版权归原作者所有，请勿用于商业用途，[爱科学iikx.com](http://www.iikx.com)转发