

资讯快报

(第 617 期)

北京电子科技职业学院图书馆
北京经济技术开发区资讯中心

2023 年 10 月 19 日

智能制造

【磁控导丝机器人 可介入血管手术】

根据媒体信息缩编，原文来源于《Advanced Intelligent Systems》

中国科学院深圳先进技术研究院研究员徐天添团队和深圳大学附属华南医院杜世伟团队合作，研发出面向血管介入手术的磁控导丝机器人。利用这种机器人，医生可借助数字减影血管造影，在复杂的血管分叉处快速选择正确路径，并使磁控导丝精准到达目标部位。从穿刺点到目标位置用时小于 2 分钟。医生可以远程操控机器人，在线完成对偏远地区患者的手术。

【昆虫大小机器人 具有强大“内燃机”】

根据媒体信息缩编，原文来源于《Science》

美国康奈尔大学科学家开发出一款由微爆驱动的昆虫大小机器人，可以爬行、跳跃，而且能携带 22 倍于自身重量的负荷。研究人员使用 4 个致动器来提供动力，驱动机器人的脚。甲烷和氧气流注入到每只脚中，气体之间发生化学反应，生成水和二氧化碳，并以微爆炸的形式释放能量，使机器人跳跃或爬行。这种机器人有望用于环境监测或搜救。

【光固化 3D 打印技术 制造含油自润滑器件】

根据媒体信息缩编，原文来源于《Composites Part B》

中国科学院兰州化学物理研究所王晓龙团队采用光固化 3D 打印技术，一步实现了含油自润滑复杂结构机械零部件成形。试验证明，制造的部件具有高的尺寸稳定性和精度。这项技术为制造复杂结构构件提供了新的思路和材料技术方案。

【3D 打印肿瘤模型 助力治疗复杂癌症】

根据媒体信息缩编，原文来源于《Nature》

一个国际研究团队将生物 3D 打印技术与微流控芯片技术相结合，得到一个异质性肿瘤的 3D 模型，有助更准确理解这种复杂的癌症。研究人员利用生物 3D 打印机，将培养的不同类型癌细胞分层到制备好的微流控芯片上，得到了这个模型。这项技术有助于为严重癌症提供更快、更便宜、更少痛苦的治疗方案。

【柔软机器人抓手 轻松举起超重物】

根据媒体信息缩编，原文来源于《科技日报》

韩国科学技术院和韩国高等科学技术院共同开发了一种软爪，可以用 130 克的材料抓起 100 公斤以上的物体。研究团队使用编织技术，将单线紧密缠绕在一起形成这种软爪。此外，新抓手可在 10 分钟内完成制造，易于更换和维护。新抓手可以制成从硬币大小到汽车大小的各种尺寸，用于任何需要抓取作业的工业、物流甚至家务等领域。

报：开发区领导、电科院领导

送：开发区部门领导、社区领导、企业领导

发：电科院二级学院及有关部门、资讯中心信息员

网站：<https://www.bpi.edu.cn/>

拟稿：刘吉宏

校对：李海涵

审核：苏东海

邮箱：dky_xxfw@126.com

电话：87220739