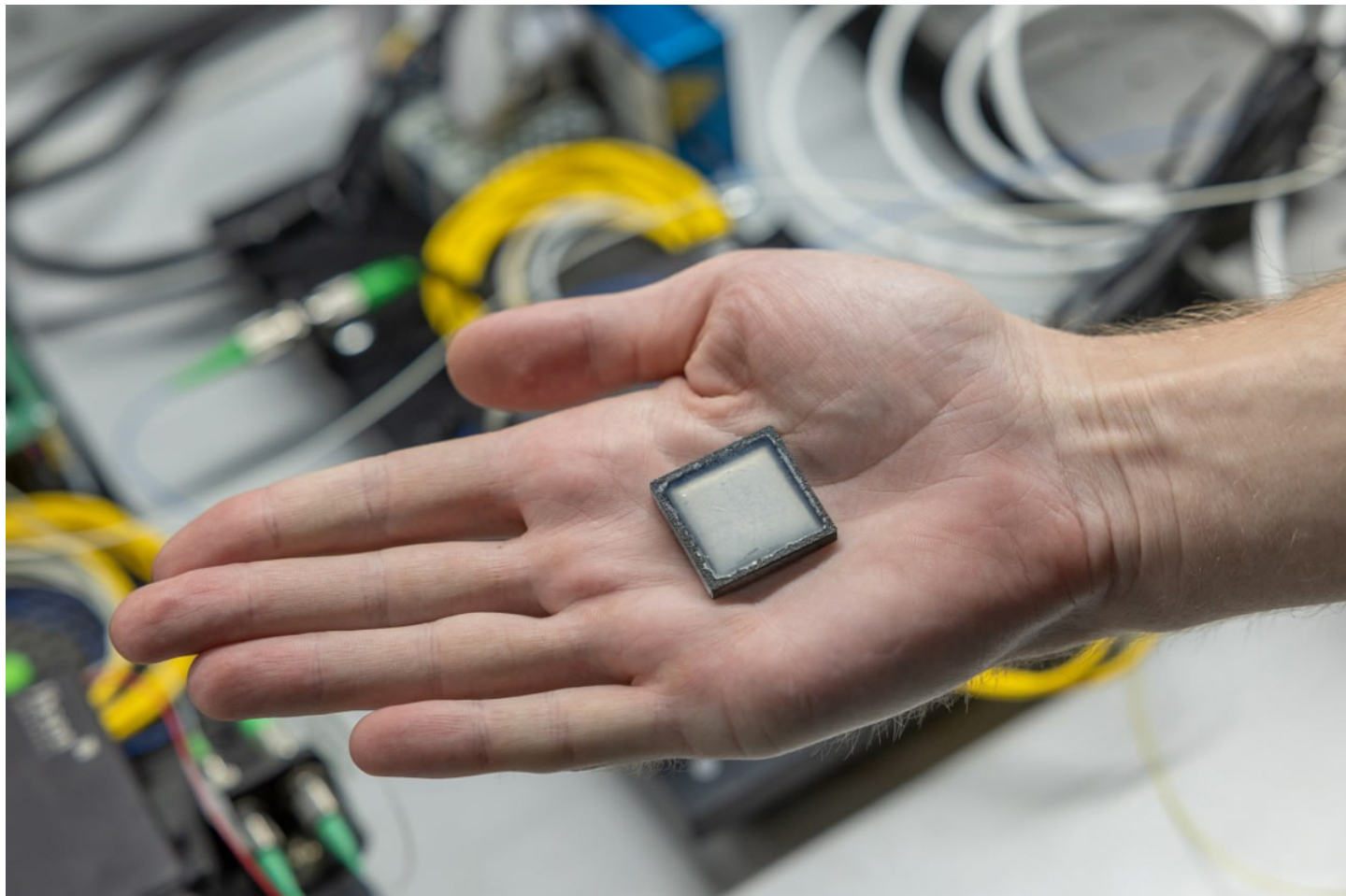


Учёные СПбПУ Петра Великого создали прототип тактильного сенсора



Разработка поможет промышленным роботам «чувствовать» структуру предметов и контролировать силу сжатия. Работа выполнена при поддержке программы стратегического академического лидерства «Приоритет-2030».

Такая «искусственная кожа» сделает машины более универсальными и точными относительно аналогов.

«Сенсор состоит из упругого материала, поддающегося деформации, и внедрённых в него чувствительных элементов. В ходе проекта были выбраны чувствительные элементы и сам материал кожи, подобраны параметры элементов для получения стабильного отклика сенсора, а также разработана система, анализирующая полученные с сенсора данные, которые могут использоваться для формирования движения робота, — рассказал кандидат физико-математических наук, доцент Высшей школы прикладной физики и космических технологий СПбПУ Александр Маркварт.

По словам руководителя проекта, доктора физико-математических наук, доцента Высшей школы прикладной физики и космических технологий СПбПУ Николая Ушакова, применение волоконно-оптических датчиков представляет особый интерес в таких областях, как медицина, нефтегазовый сектор, атомная промышленность. Также такие сенсоры упрощают технологию изготовления конечного продукта и снижают стоимость.

[Подробнее – на сайте Политеха](#)