

# 第一只走进工厂的机器人手臂：尤尼梅特（Unimate）

文章网址

<https://www.gklibrarykor.com/zh-hans/article/10229/>

PDF版式预览 - 仅含节选

长期以来，把刚用滚烫铁水铸出的汽车零件夹起来搬走，一直是人的工作。零件烫得足以灼伤手，工厂里充满有毒烟雾，稍不留神就可能受重伤。1961年，在美国新泽西州的一家汽车工厂里，第一次出现了代替人承担这项危险工作的机器。这台机器的机身像一个大箱子，上面装着一只手臂，它不知疲倦地重复记住的动作。它就是被视为世界上第一台工业机器人的“尤尼梅特（Unimate）”。本文将依次介绍尤尼梅特如何从一位发明家的专利出发走进工厂，机器的外形和学习动作的方式，它在大众面前的亮相，以及它留给当今工业机器人的遗产。

开启工业机器人时代的第一只手臂 从一份专利开始的机器人 尤尼梅特的起点是发明家乔治·德沃尔（George Devol）提交的一项专利。他不是学者，而是一直在现场与机器打交道的技术人员，他思考着如何把工厂里的重复作业交给机器。（1）按程序搬运物品的装置德沃尔于1954年12月10日申请了名为“程序化物品传送（Programmed Article Transfer）”的专利，该专利于1961年6月13日获得授权。其中包含这样一种构想：一种通用机器，先记录设定好的动作，再照样重复，夹起并搬运物品。（2）与企业家相遇1956年，德沃尔在一次聚会上结识了工程师约瑟夫·恩格尔伯格（Joseph Engelberger）。两人一拍即合，组建了制造和销售机器人的公司，这就是被称为世界上第一家机器人公