

STEAM 科学绘本 · 工程师的大创造

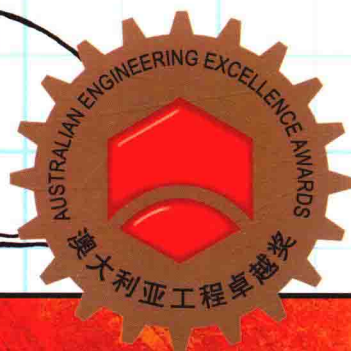
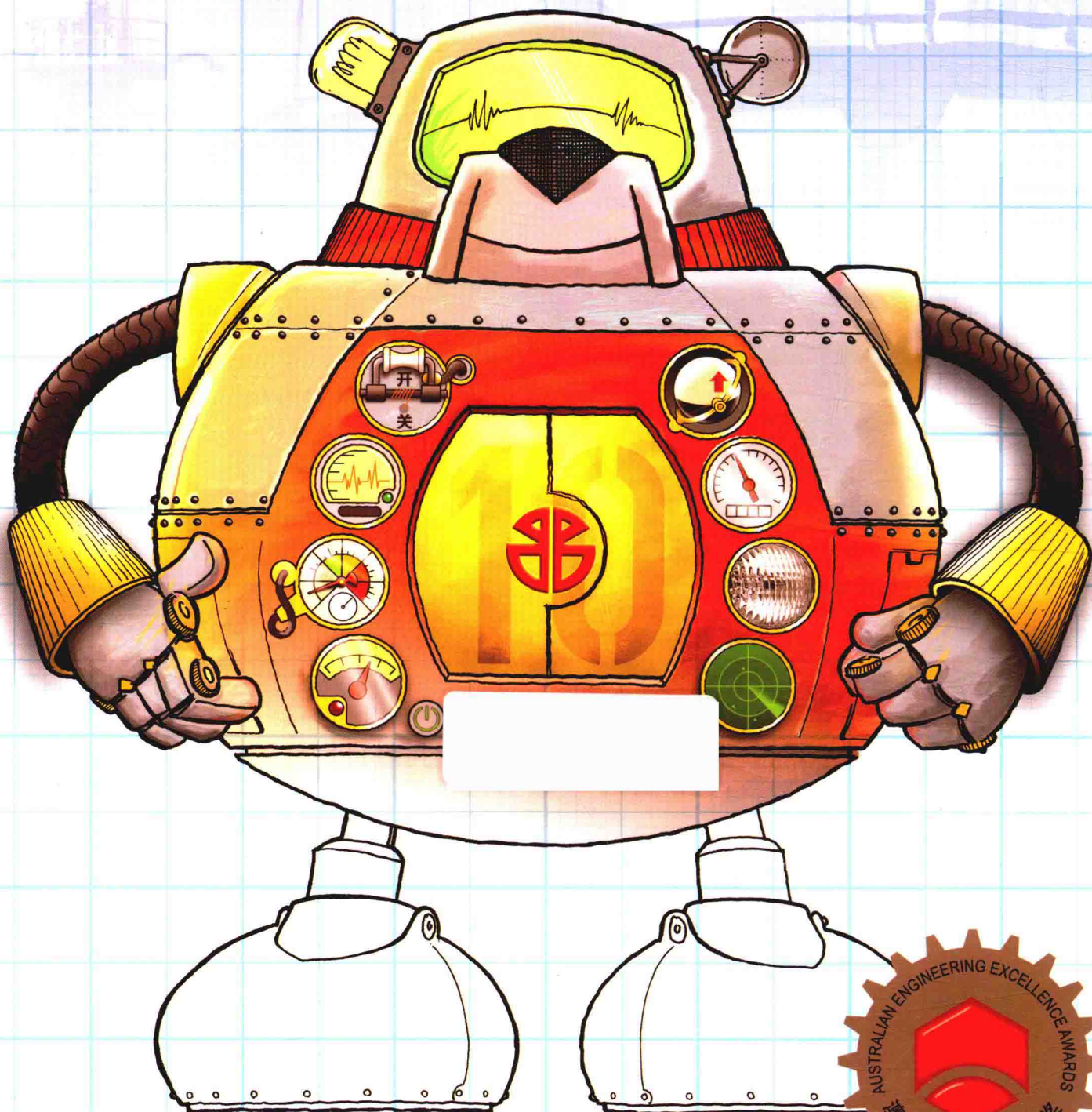
ENG BEAR'S DREAM

最强最酷的机器人

〔澳〕安德鲁·金◎著

〔澳〕本杰明·约翰斯顿◎绘

徐辰 何晶◎译



北京科学技术出版社

STEAM 科学绘本·工程师的大创造

ENG BEAR'S DREAM

最强最酷的机器人

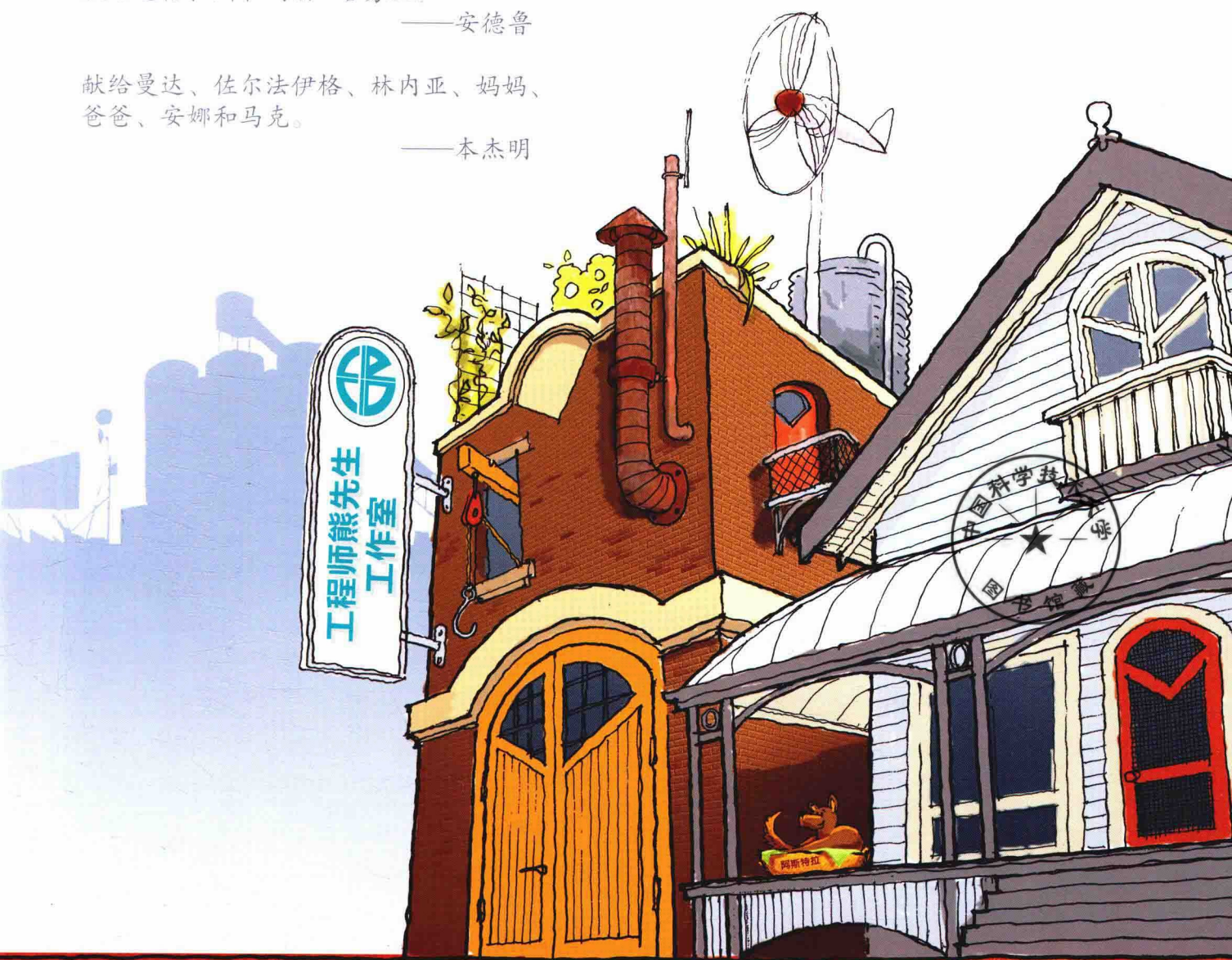
〔澳〕安德鲁·金◎著 〔澳〕本杰明·约翰斯顿◎绘 徐辰 何晶◎译

献给道格拉斯和玛丽-路易丝。

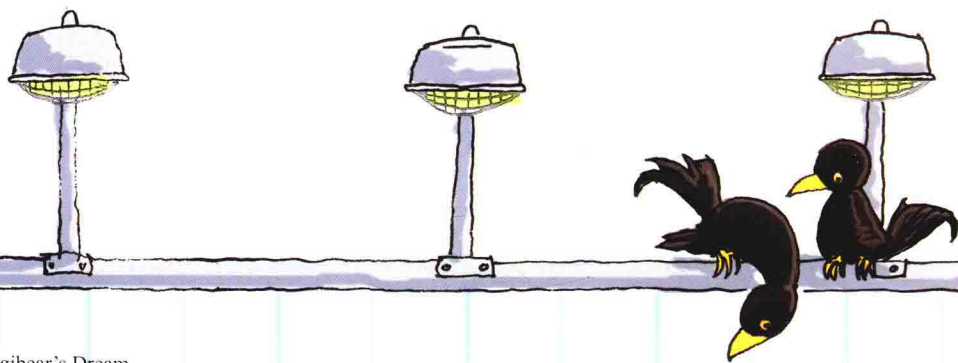
——安德鲁

献给曼达、佐尔法伊格、林内亚、妈妈、
爸爸、安娜和马克。

——本杰明



北京科学技术出版社



Engibear's Dream

Text copyright © 2012 Andrew King

Illustrations copyright © 2012 Benjamin Johnston

First published in Australia 2012 by Little Steps Publishing

Translation rights licensed through Australian Licensing Corporation

Simplified Chinese translation copyright © 2018 by Beijing Science and Technology Publishing Co., Ltd.

著作权合同登记号 图字：01-2018-4500

图书在版编目(CIP)数据

最强最酷的机器人/(澳)安德鲁·金著;(澳)本杰明·约翰斯顿绘;徐辰,何晶译.—北京:
北京科学技术出版社,2018.10(2019.1重印)

(工程师的大创造)

ISBN 978-7-5304-9814-9

I. ①最… II. ①安… ②本… ③徐… ④何… III. ①儿童故事-图画故事-澳大利亚-现代 IV. ①I611.85

中国版本图书馆CIP数据核字(2018)第193611号

最强最酷的机器人(工程师的大创造)

作 者:[澳]安德鲁·金

译 者:徐 辰 何 晶

责任编辑:张 芳

出 版 人:曾庆宇

社 址:北京西直门南大街16号

电话传真:0086-10-66135495(总编室)

0086-10-66161952(发行部传真)

电子信箱:bjkj@bjkjpress.com

经 销:新华书店

开 本:880mm×1230mm 1/16

版 次:2018年10月第1版

ISBN 978-7-5304-9814-9/I·762

绘 者:[澳]本杰明·约翰斯顿

策划编辑:石 婧

责任印制:张 良

出版发行:北京科学技术出版社

邮政编码:100035

0086-10-66113227(发行部)

网 址:www.bkydw.cn

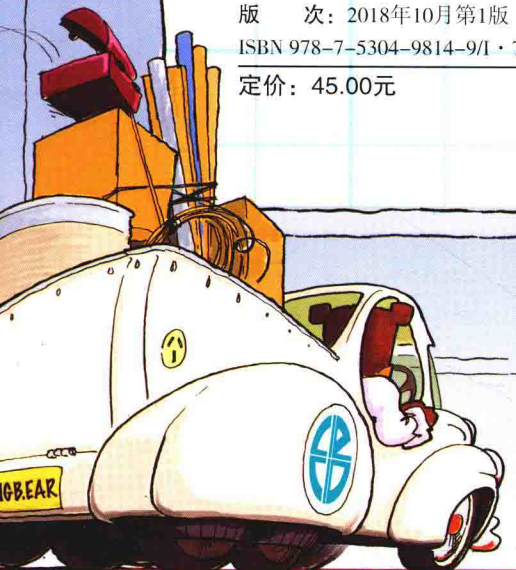
印 刷:北京盛通印刷股份有限公司

印 张:2.5

印 次:2019年1月第2次印刷

定价:45.00元

京科版图书,版权所有,侵权必究。
京科版图书,印装差错,负责退换。



STEAM 科学绘本 · 工程师的大创造

ENG BEAR'S DREAM

最强最酷的机器人

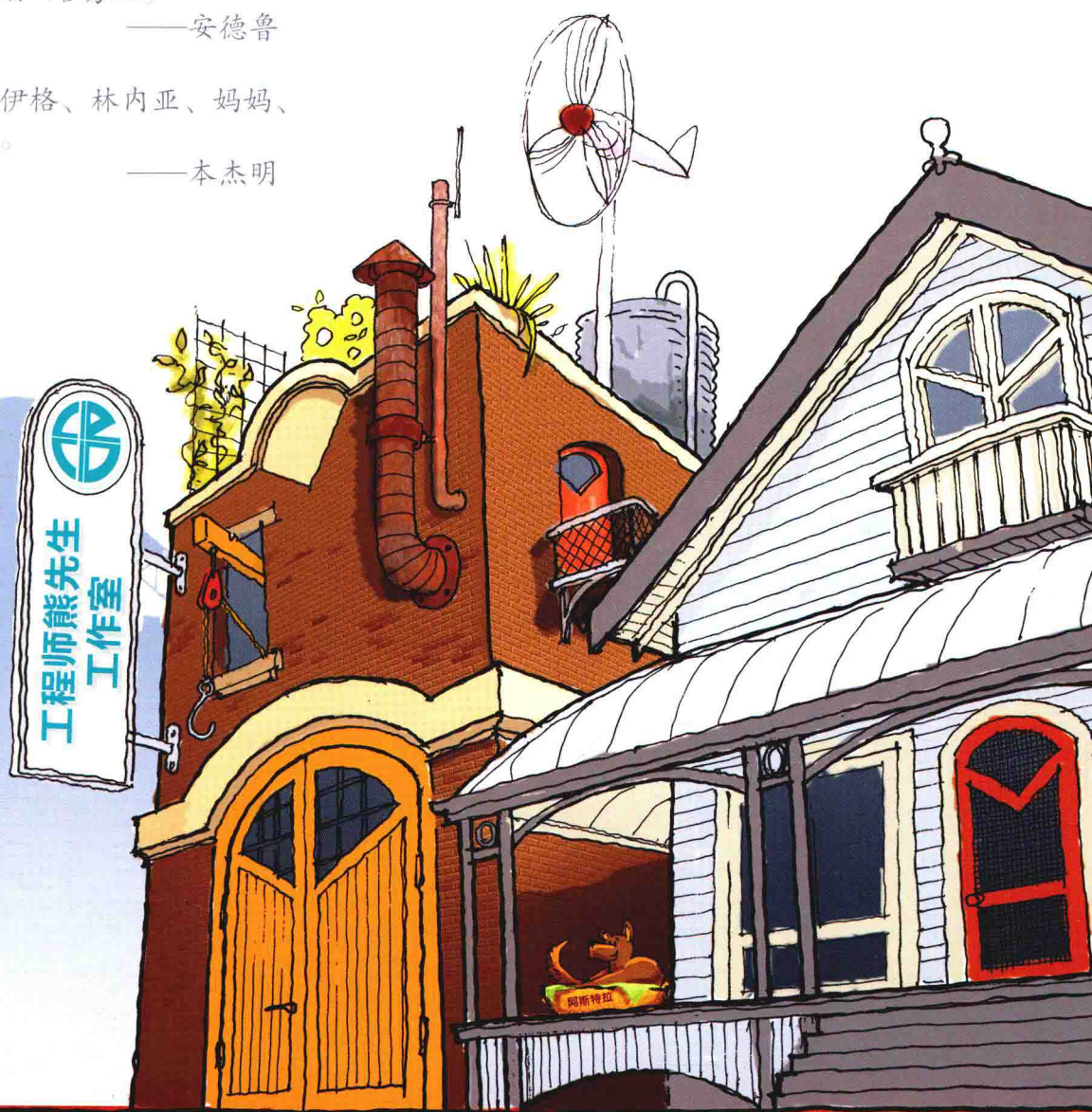
〔澳〕安德鲁·金◎著 〔澳〕本杰明·约翰斯顿◎绘 徐辰 何晶◎译

献给道格拉斯和玛丽-路易丝。

——安德鲁

献给曼达、佐尔法伊格、林内亚、妈妈、
爸爸、安娜和马克。

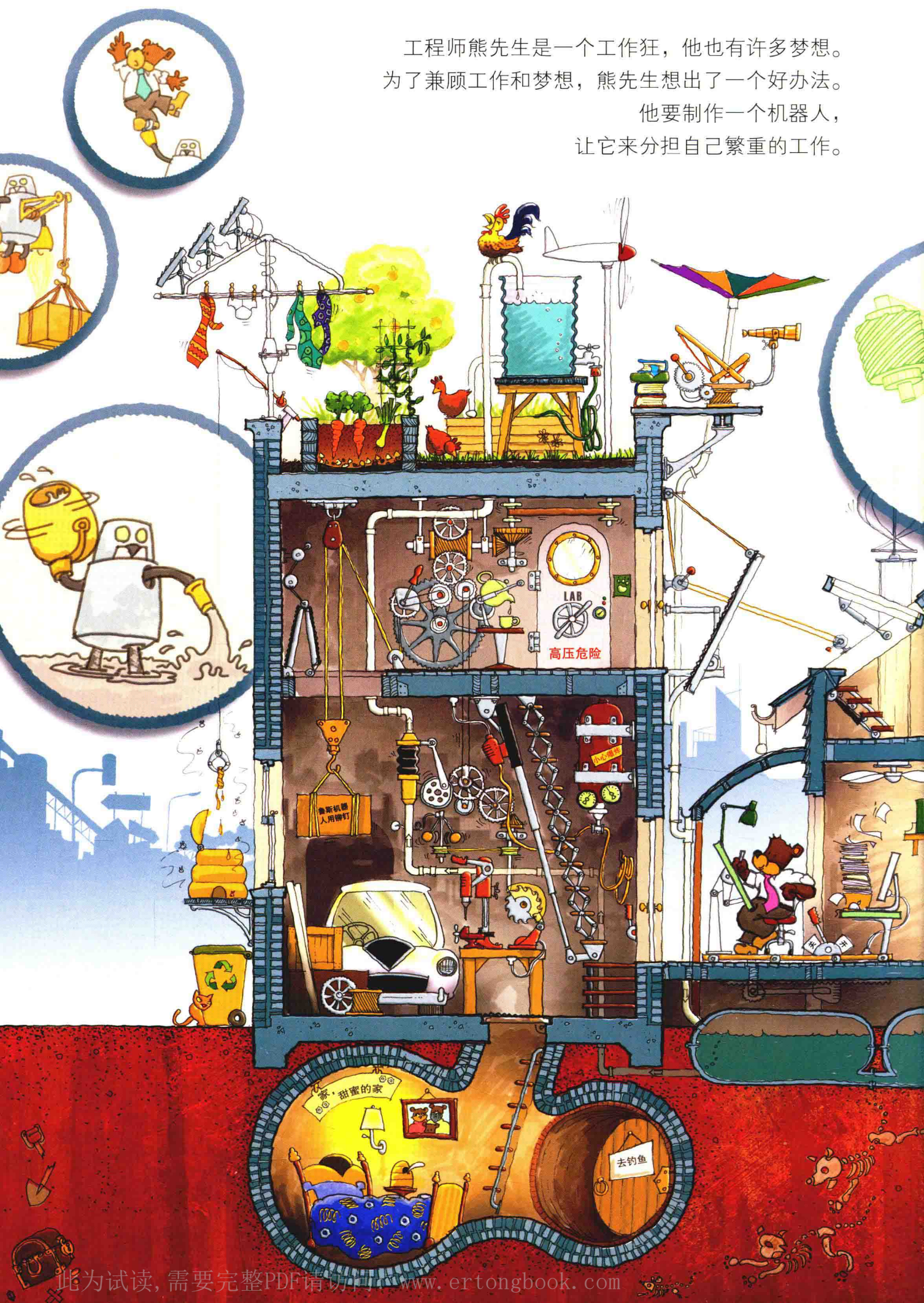
——本杰明



北京科学技术出版社

工程师熊先生是一个工作狂，他也有许多梦想。
为了兼顾工作和梦想，熊先生想出了一个好办法。

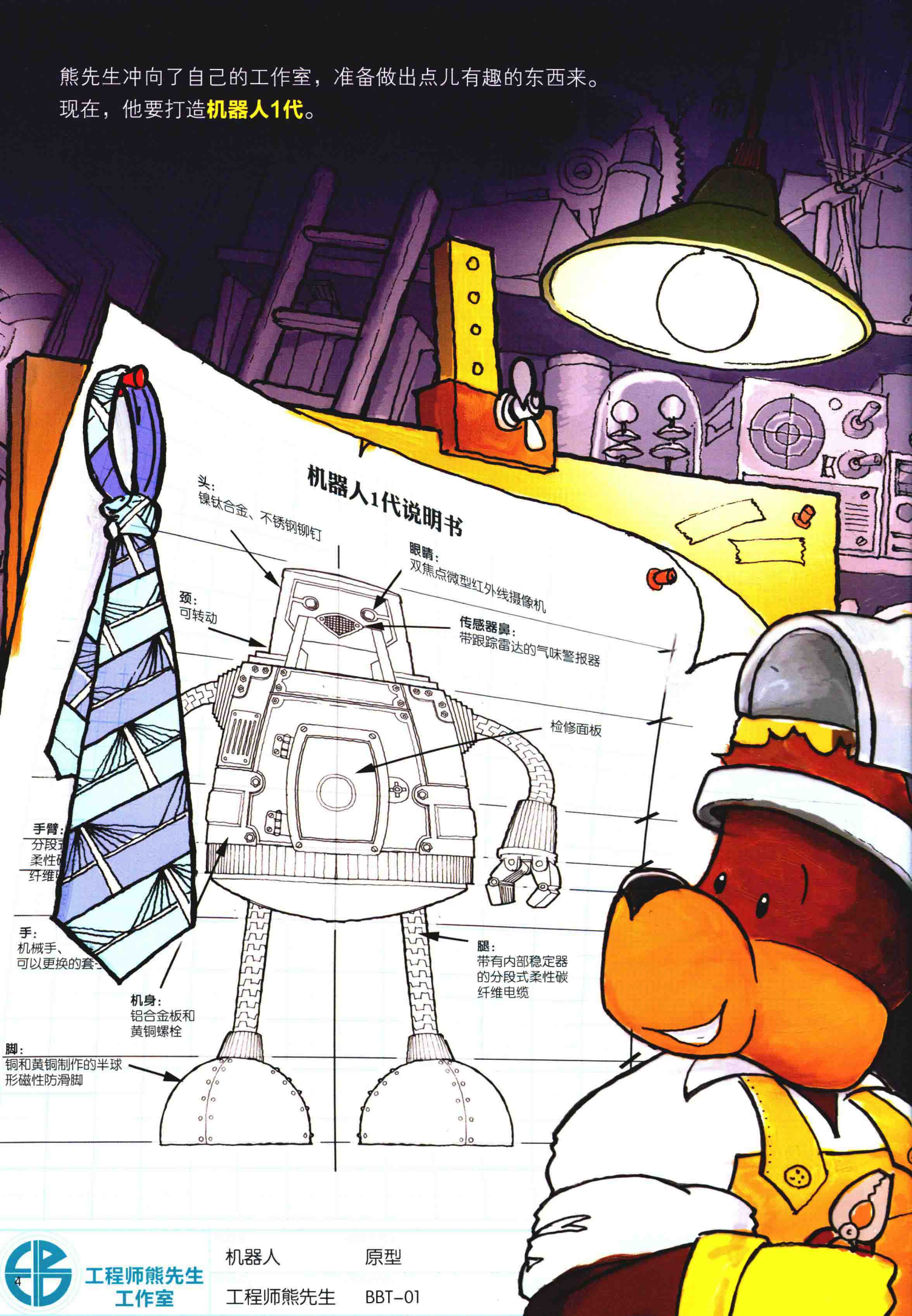
他要制作一个机器人，
让它来分担自己繁重的工作。



这个机器人得能从早到晚地干个不停，帮他做各种各样的工作。



熊先生冲向了自己的工作室，准备做出点儿有趣的东西来。
现在，他要打造**机器人1代**。



机器人1代说明书

头：
镍钛合金、不锈钢铆钉

眼睛：
双焦点微型红外线摄像机

传感器鼻：
带跟踪雷达的气味警报器

检修面板

颈：
可转动

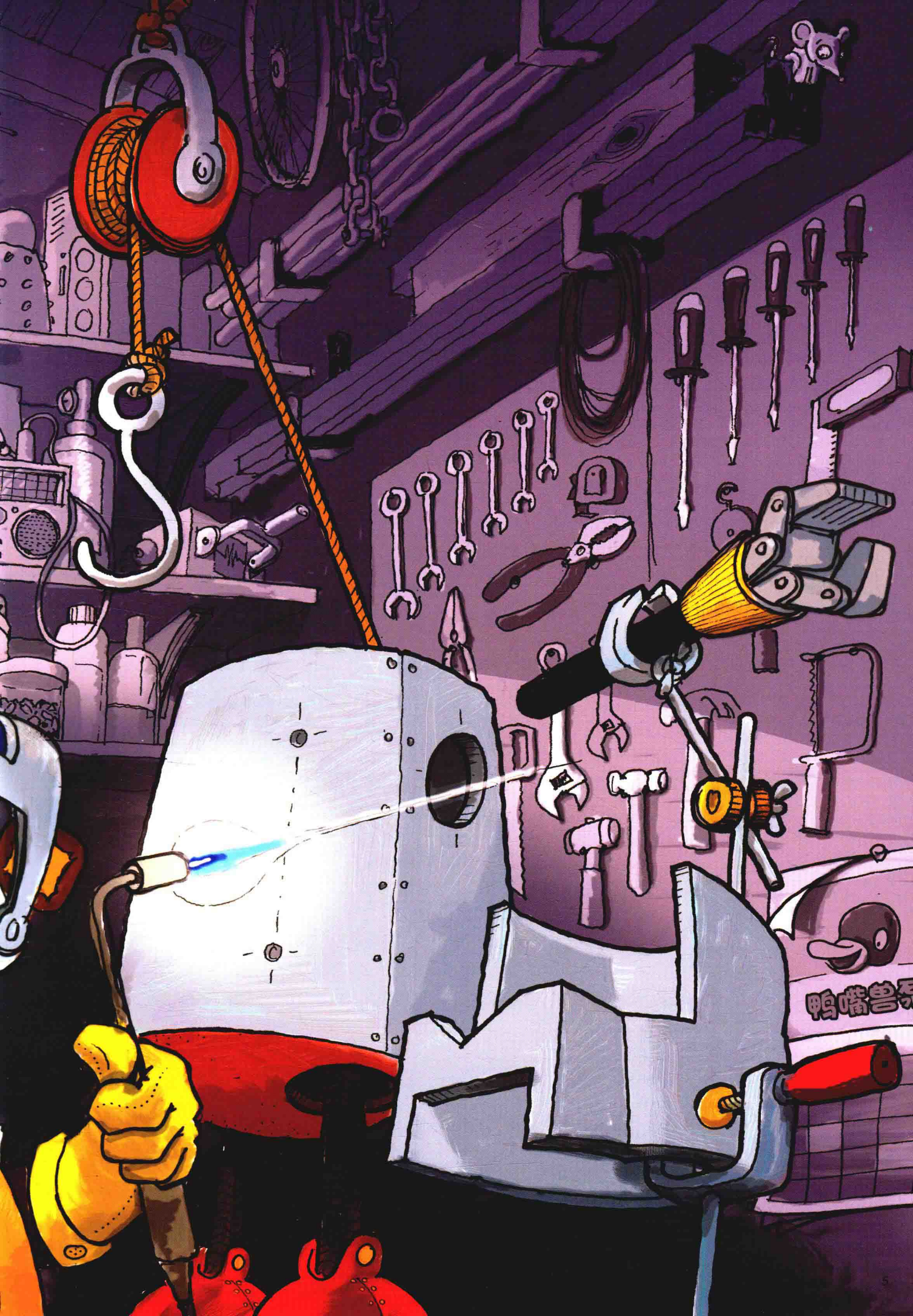
手臂：
分段式
柔性碳纤维

手：
机械手、
可以更换的套筒

机身：
铝合金板和
黄铜螺栓

腿：
带有内部稳定器
的分段式柔性碳
纤维电缆

脚：
铜和黄铜制作的半球
形磁性防滑脚

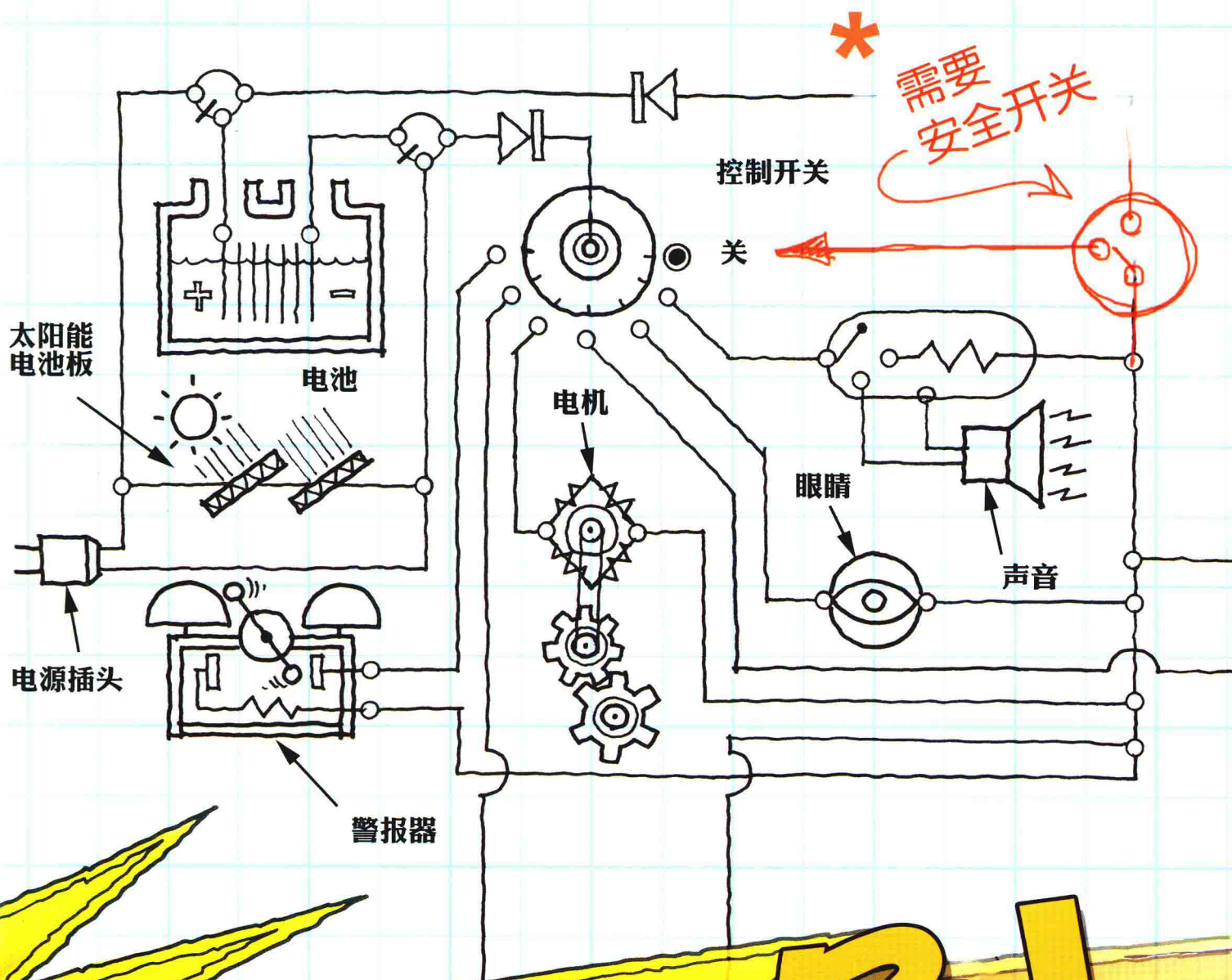


鸭嘴兽

1 机器人1代可真是漏洞百出。
熊先生制作得很快，因为他想早点儿看到成果。
他很快接通了机器人的电源。
咔！轰隆！ 熊先生吓了一跳！

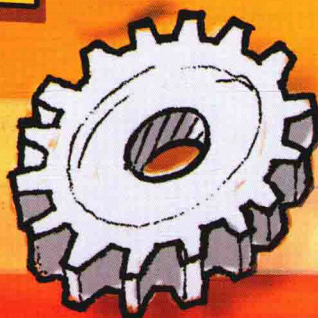


电线烧断了，电路毁了。
熊先生只好制作**机器人2代**。



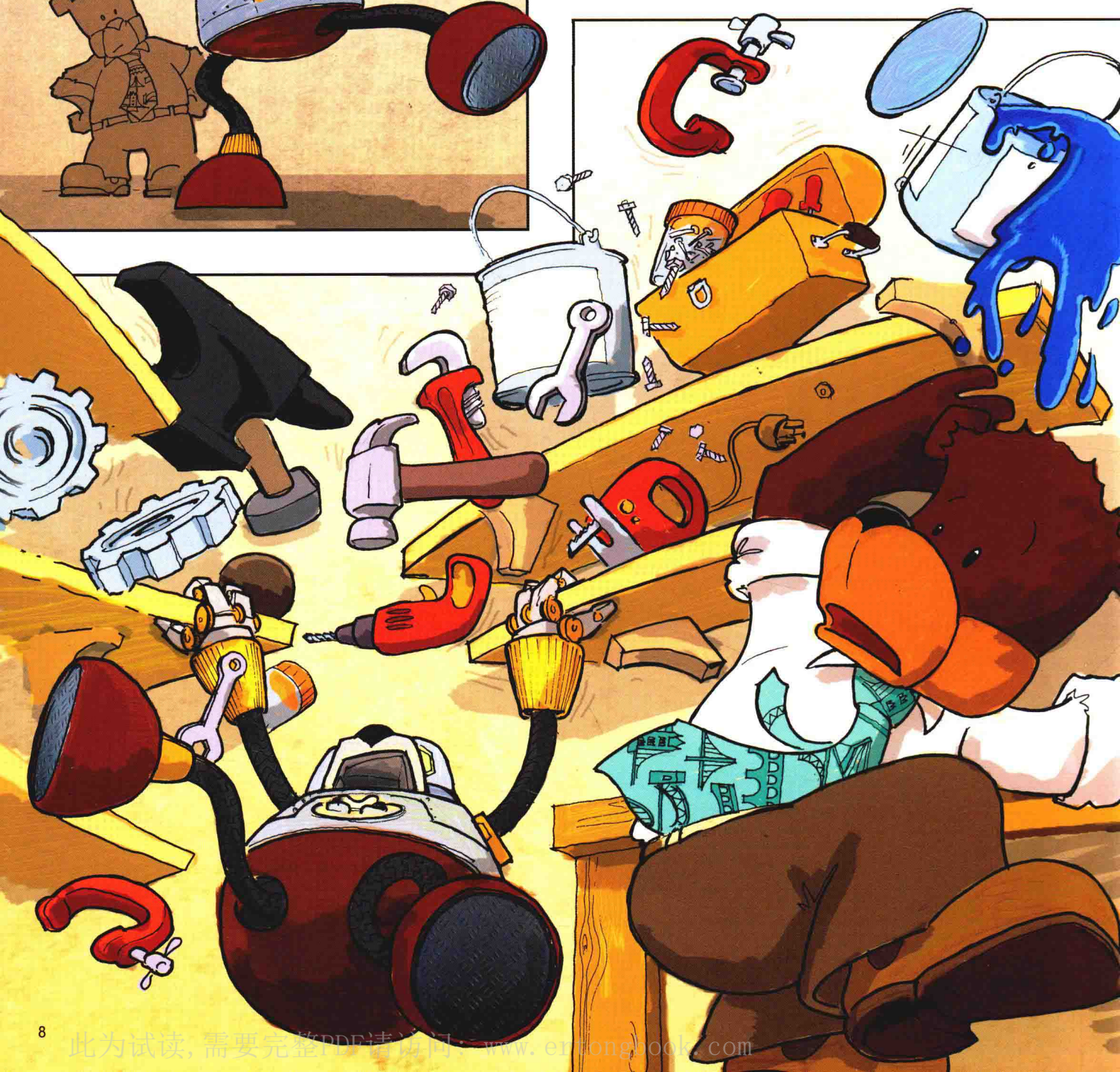
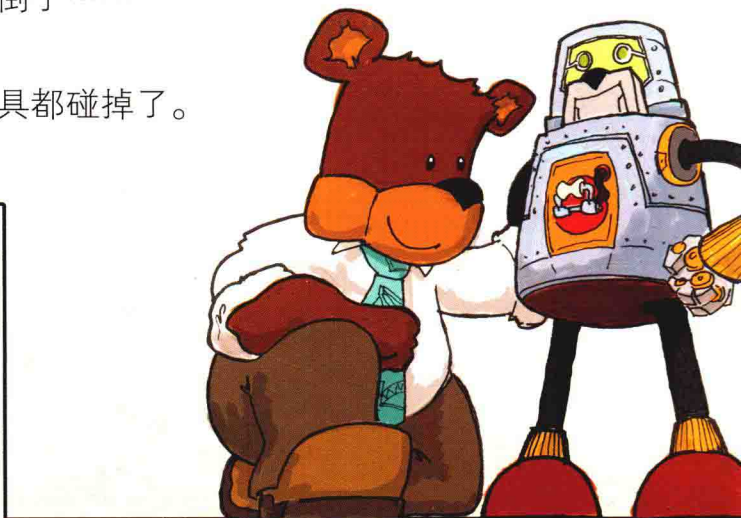
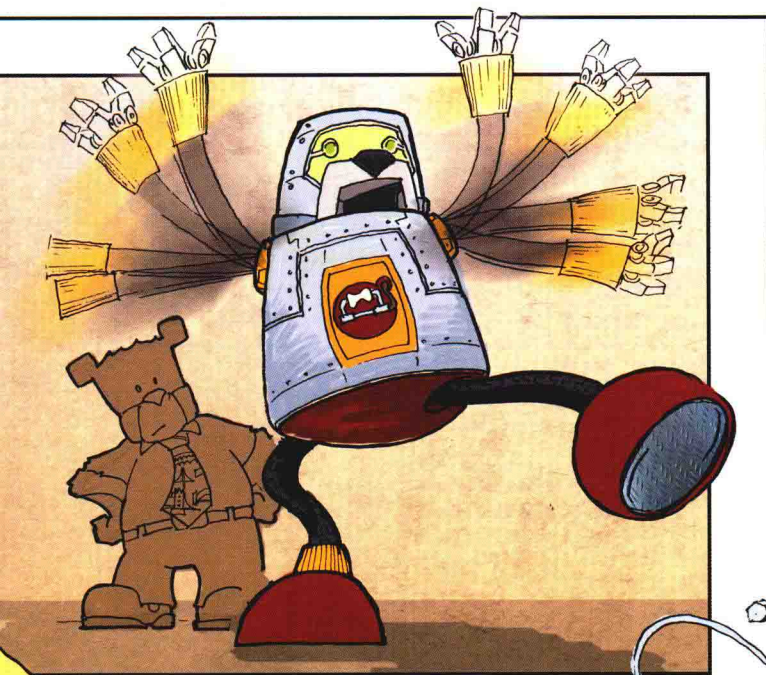
炸! 轰隆!

机器人
工程师熊先生

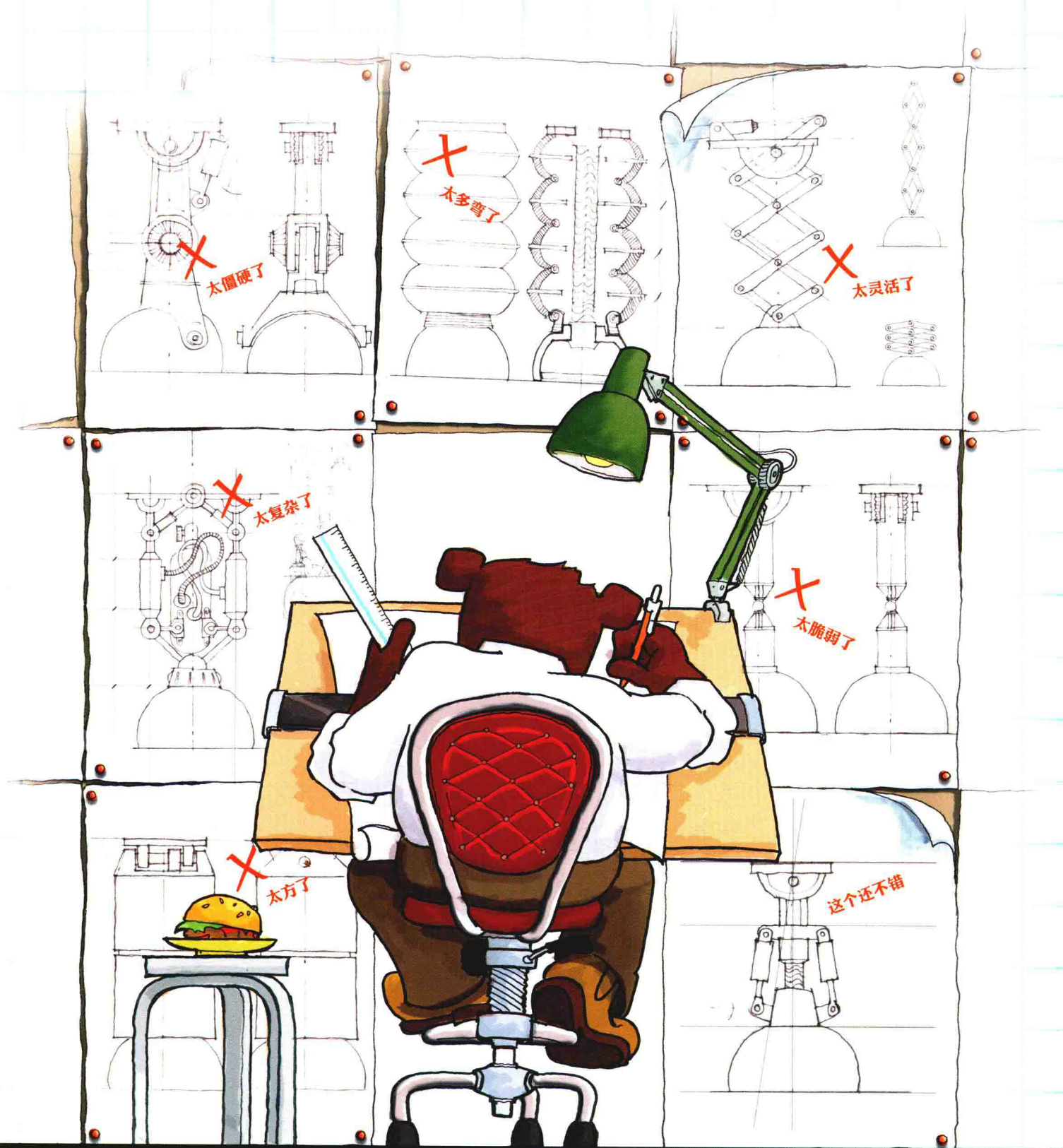


电路
BBT-02

2 机器人2代站起来又直又高，
但是走起路来摇摇晃晃——它就要摔倒了……
机器人2代想扶住什么来帮自己站稳，
却不小心把工作台和搁板上的许多工具都碰掉了。



显然，他的腿太长了。
熊先生只好制作**机器人3代**。



工程师熊先生
工作室

机器人

工程师熊先生

机器人3代-腿部

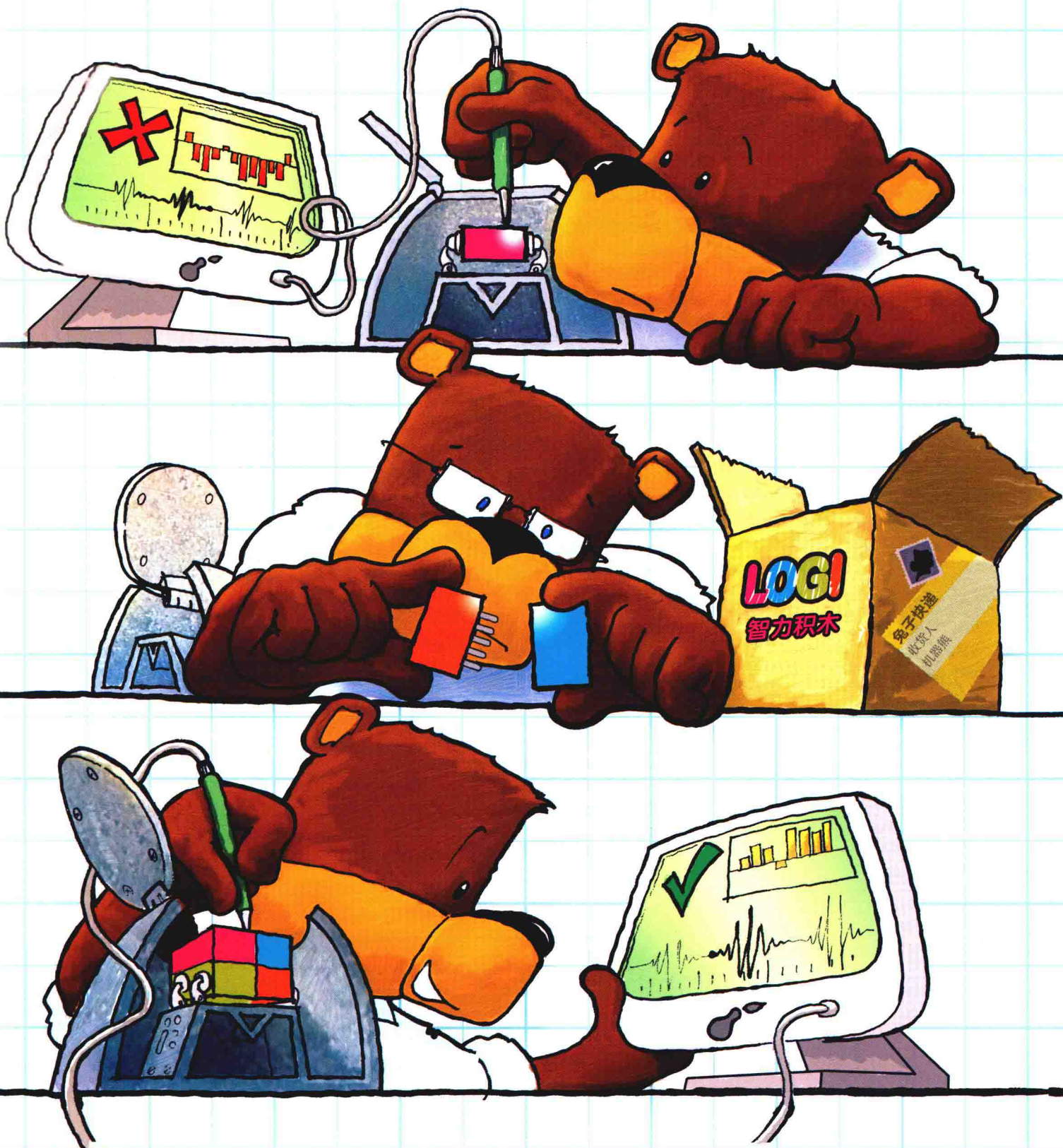
BBT-03



3 机器人3代的情况也不太好，看起来呆头呆脑的。熊先生原本以为它很结实，能把水泥墙撞穿，结果它从墙上弹了回来，脚都被摔坏了。

机器人3代需要更聪明的脑袋。

熊先生只好制作**机器人4代**。



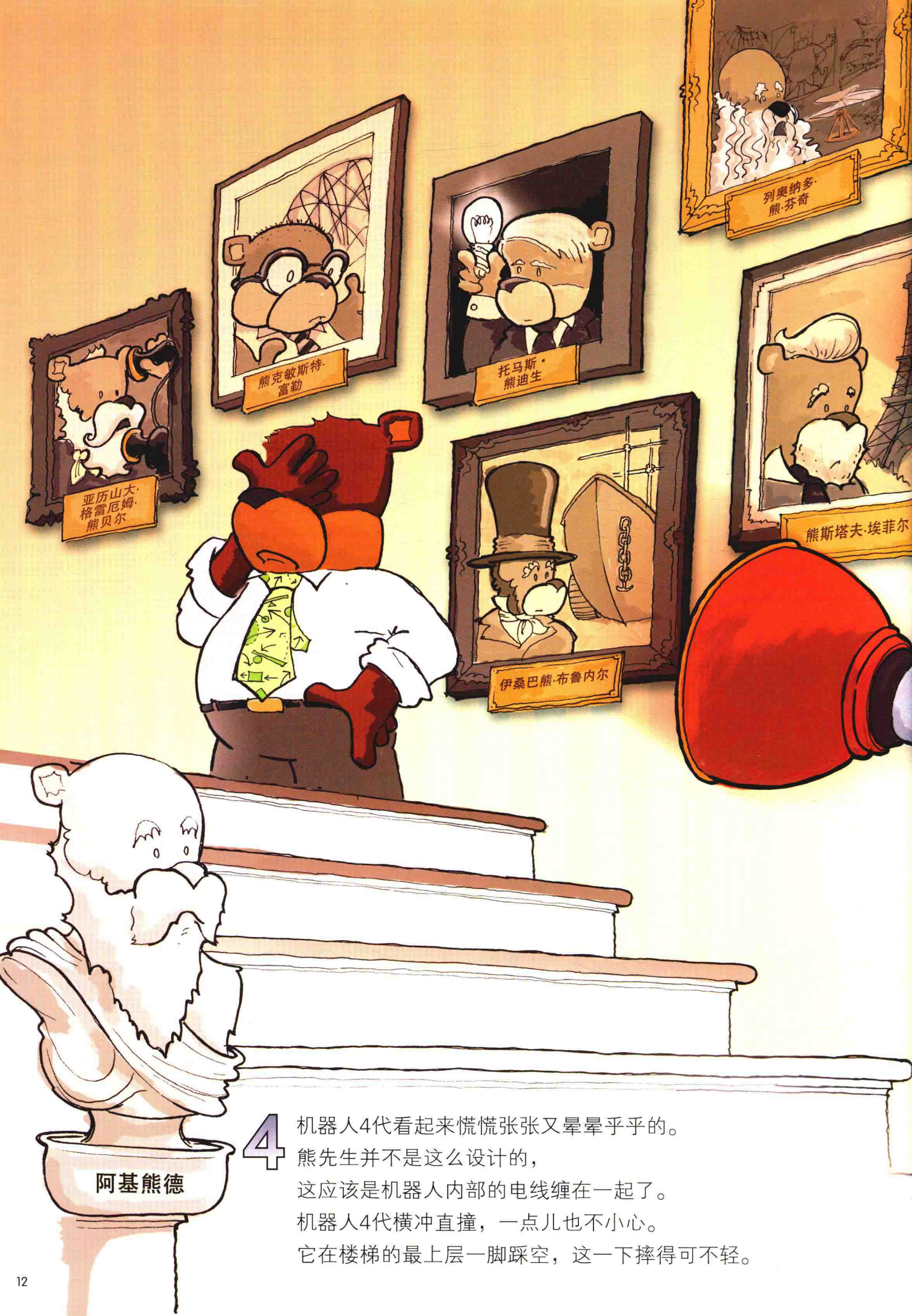
工程师熊先生
工作室

机器人

工程师熊先生

机器人4代-大脑

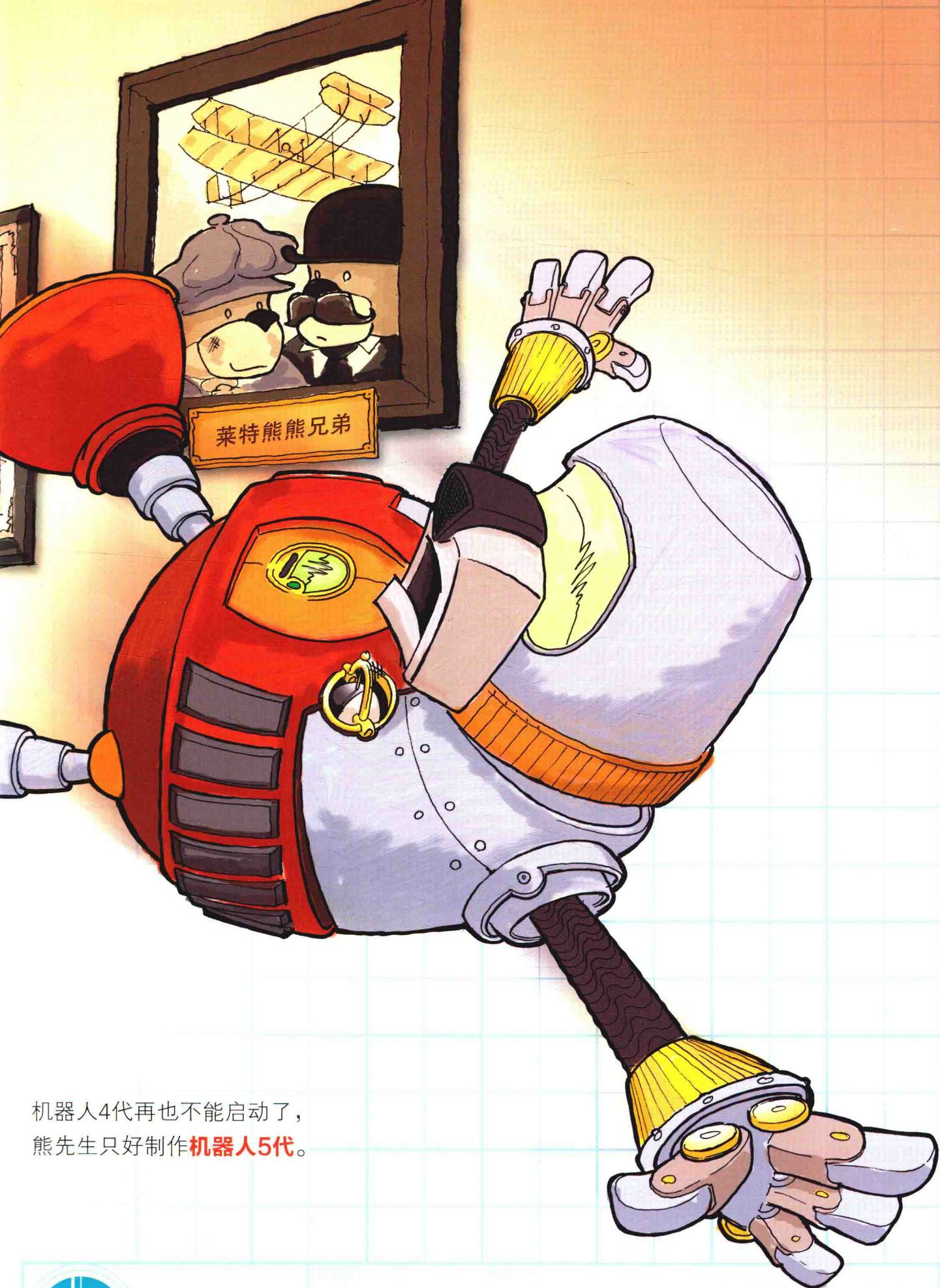
BBT-04



阿基熊德

4

机器人4代看起来慌慌张张又晕晕乎乎的。熊先生并不是这么设计的，这应该是机器人内部的电线缠在一起了。机器人4代横冲直撞，一点儿也不小心。它在楼梯的最上层一脚踩空，这一下摔得可不轻。



机器人4代再也不能启动了，
熊先生只好制作**机器人5代**。



工程师熊先生
工作室

机器人

工程师熊先生

机器人4代的大脑
第5代要
固定电线！



5

机器人5代内部新电线被固定好了，但是它还需要减震装置和防滑轮胎。在转弯的时候，机器人5代滑出去好远，撞到墙上，摔了一个倒栽葱！