

东风拂面日月新

——习近平文化思想的世界启示

大街，苏格拉底和他的学生们曾无数次走过。这也是柏拉图《对话录》中许多精彩对话发生的地方。今天，人们在这里沟通智慧，连接东西，开启新的对话。

这个春天，以“文明的起源与文明的互鉴”为主题，一群来自中国和希腊的青年学子从雅典卫城出发，探访考古遗址、博物馆，追溯欧洲文明起源。

从中希文明互鉴中心成立，到“中国－希腊文明比较”联合硕士项目的启动，从《文明互鉴》国际学术期刊的筹办，到学者互访等活动的举行，中希文明交流互鉴的勃勃生机与美好前景令人期待。

“这是一场互学互鉴的对话。我们的文明具有互补性。我们尊重不同文明之间的平等性。在当今变乱交织的时代，我们能够通过对话展现和平的价值……”对于习近平主席倡导的文明对话，希腊前总统帕夫洛普洛斯特深有共鸣。

“我与习近平主席谈论过我们的文明得以存续的最大秘诀是什么，为什么留存至今的是我们的文明？”帕夫洛普洛斯特说，文明是通过人与人的沟通建立起来的，那些固步自封、自我孤立的民族如同在身边筑起一堵墙，最终走向衰落。

文明对话的价值，不仅在于增进对彼此的理解、信任和友谊，更在于互美互鉴，彼此增益，携手向前。

新时代以来，习近平主席在多个国内国际场合深刻阐释中国的文明观，亲自推动不同文明交流交融、互学互鉴。

在联合国日内瓦总部，习近平主席高屋建瓴，“每种文明都有其独特魅力和深厚底蕴，都是人类的精神瑰宝”，在中国共产党与世界政党高层对话会上，强调“文明的繁盛、人类的进步，离不开开同存异、开放包容，离不开文明交流、互学互鉴”；在联合国教科文组织总部，发出“我们应该从不同文明中寻求智慧、汲取营养，为人们提供精神支撑和心灵慰藉，携手解决人类共同面临的各种挑战”的真诚呼吁……

习近平主席以开阔的文化视野、深厚的文化积淀和坚定的文化自信行走世界，倾听历史的诉说，触摸多彩的文化，彰显文明的力量。

在特立尼达和多巴哥，同乐手一起敲奏铜鼓；在斐济，穿上“布拉衫”，用心聆听原住民的祝福歌谣；在法国尼斯，与马克龙总统畅谈文艺复兴与开放精神……一个个经典瞬间，印证了“相知者，不以万里为远”，更让人感受到海纳百川、智慧谦和的大国之风。

2014年，联合国教科文组织总部的讲台上，习近平主席向听众讲述一段东西方文明交往的故事：中国的造纸术、火药、印刷术、指南针四大发明带动了世界变革，推动了欧洲文艺复兴。中国哲学、文学、医药、丝绸、瓷器、茶叶等传入西方，渗入西方民众日常生活之中。

简明的话语，蕴含深刻的哲理：交流与互鉴，是驱动文明进步的重要动力。

马克思认为，火药、指南针、印刷术，是预告资产阶级社会到来的三大发明。当技术进步带来欧洲社会生产力的跃迁，孔子和他代表的东方智慧，则犹如一盏思想明灯，点亮了欧洲的启蒙时代。

法国启蒙思想家伏尔泰认为，《论语》所倡导的“己所不欲，勿施于人”，应成为每个人的座右铭；德国启蒙运动先驱莱布尼茨视中国的知识为“不可估量的财富”；荷兰理性主义哲学家斯宾诺莎认为当时中国治理国家的方式比同时期的西方更符合人性；法国重农学派主张的“自然法”，其根源正是中国“道法自然”思想……

回顾“东学西渐”的历史，习近平主席指出，“儒家文化起源中国，受到欧洲莱布尼茨、伏尔泰等思想家的推崇。这是交流的魅力、互鉴的成果”。他引用莱布尼茨的话说，“唯有相互交流我们各自的才能，才能共同点燃我们的智慧之灯”。

法国中国问题专家、作家莱娅·贝西说，在日益动荡不安的世界中，欧洲和中国更需加强文明互鉴，欧洲尤其需要了解中国的文化和哲学，只有增进彼此文化的交流对话，才可能“避免两极世界，找到一条和平道路”。

埃及吉萨三座大金字塔不远处，被誉为“世界最大考古博物馆”的大埃及博物馆开放在即，古埃及的灿烂文明将重获荣光。开罗以东约50公里，中企参与建设的埃及新行政首都中央商务区规模初具，一幢幢充满现代感的大楼在沙漠中熠熠生辉。古今交汇中，一个千年文明的崭新气象令人振奋。

“以现代形式呈现中国和埃及的文化遗产，体现了‘全球南方’国家重新点亮其文明光辉的努力。”埃及艾因沙姆斯大学教授纳赛尔·阿卜杜勒-阿勒对此深有感触。他说，每个民族都有其特殊的文化、文明特征及其文明贡献。

作为新兴市场国家和发展中国家的集合体，“全球南方”占世界经济的比重已提升到40%以上，正在深刻改写世界经济版图。在觉醒的呼声中，“全球南方”不再是“沉默的大多数”，已经成为推动国际秩序变革的重要力量。

在这个“世界重心发生转移”的历史性时刻，当一些人还在兜售零和博弈的论调，鼓噪“文明冲突”，挑动意识形态对立，中国外交官奔走于亚欧大陆多国，开启乌克兰危机第二轮穿梭外交，中国建设者在拉美建设工地挥汗如雨，建设新的道路、桥梁、水电站；中外联合考古队在非洲大陆深处追寻人类起源和技术演化奥秘，共同探究人类文明的基因密码……

推动世界多极化、经济全球化朝着各国人民期待的正确方向发展，推动全球治理朝着更加公正合理的方向迈进——新时代中国正同广大发展中国家携手谱写着多极化世界文明进步的新篇章。

“我们要共同倡导尊重世界文明多样性，坚持文明平等、互鉴、对话、包容，以文明交流超越文明隔阂、文明互鉴超越文明冲突、文明包容超越文明优越。”

2023年3月，习近平主席首次面向世界提出全球文明倡议，倡导不同社会制度和不同发展道路相互包容，在交流互鉴中取长补短，在求同存异中共同前进，奏响文明发展新乐章。

“文明具有多样性，就如同自然界物种的多样性一样，一同构成我们这个星球的生命本源。”

“文明多姿多彩、发展道路多元多样，这是世界应有的样子。人类历史不会终结于一种文明、一种制度。”

“我们愿同国际社会一道，努力开创世界各国人文交流、文化交融、民心相通新局面，让世界文明百花园姹紫嫣红、生机盎然。”

习近平主席关于不同文明如何相处的阐述，关于人类文明未来的描绘，引发持久而热烈的回响，在南方觉醒的时代启发新灵感、激荡新共鸣。

“‘全球南方’的文明、所有的文明，都有被倾听和代表的权利。”英国学者马丁·雅克撰文说。

亚太“一带一路”共筑人类命运共同体，全球文明倡议彰显了全球治理中的若干价值，如民主、人权、现代化等，并不能为西方一家之言所垄断。这是“全球南方”国家摆脱西方文明霸权的一大契机。

坚定文化自信，珍视自身文化传统，促进文明交流互鉴，构建和合共生的文明秩序，是南方觉醒的题中之义，是构建人类命运共同体的必然选择，也是人类文明进步的希望所在。

习近平主席深刻指出，推动构建人类命运共同体，不是一种制度代替另一种制度，不是一种文明代替另一种文明，而是不同社会制度、不同意识形态、不同历史文化、不同发展水平的国家在国际事务中利益共生、权利共享、责任共担，形成共建美好世界的最大公约数。

以推动构建新型国际关系为根本路径，以和平、发展、公平、正义、民主、自由的全人类共同价值为价值追求，携手建设持久和平、普遍安全、共同繁荣、开放包容、清洁美丽的世界，中国行而不辍，步履坚定。

在习近平主席倡导和推动下，中国举办亚洲文明对话大会、中国共产党与世界政党高层对话会、中国－中亚峰会等，为不同文明间的对话交流搭建平台；与全球伙伴高质量共建“一带一路”，描绘合作共赢的时代画卷；推动金砖机制、上合组织行稳致远，完善中非合作论坛、中国－拉共体论坛、中阿合作论坛等多边合作框架，为不同文明和谐相处树立典范，为推动构建人类命运共同体注入文明力量。

“深耕于古老文明的中国思想，不断为建立一个基于公平、公正、正义、合作共赢的世界新秩序做出贡献。”纳赛尔·阿卜杜勒-阿勒说。

“构建人类命运共同体理念，体现了中国对推动世界共同发展与进步的政治意愿，符合国际社会对构建人类文明新形态的期待。”越南新闻与宣传学院副教授阮明环说。

“对历史最好的继承就是创造新的历史，对人类文明最大的礼敬就是创造人类文明新形态。”面向未来，在习近平文化思想指引下，新时代中国必将创造更加辉煌灿烂的中华民族现代文明，与世界进步力量一道，为繁荣世界文明百花园、共建人类文明的美好未来不懈奋斗。

新华社记者（新华社北京3月15日电）

新华社北京3月15日电 3月16日出版的第6期《求是》杂志将发表中共中央总书记、国家主席、中央军委主席习近平的重要文章《时刻保持解决大党独有难题的清醒和坚定，把党的伟大自我革命进行到底》。

文章强调，治国必先治党，党兴才能国强。党的二十大深刻总结全面从严治党十年磨一剑的历史性成就，进一步要求全党时刻保持解决大党独有难题的清醒和坚定。这是我们党从所处的历史方位、肩负的使命任务、面临的复杂环境出发，深刻把握党的根本性质和党情发展变化，对新时代新征程全面从严治党提出的新的重大命题。

文章指出，我们党是在马克思主义建党学说指导下、按照民主集中制原则建立起来的世界最大政党，在世界上人口最多的国家长期执政，历史久、人数多、规模大，既有办大事、建伟业的巨大优势，也面临治党治国的特殊难题。至少有以下几大难题需要进一步研究解决：如何始终不忘初心、牢记使命，如何始终统一思想、统一意志、统一行动，如何始终具备强大的执政能力和领导水平，如何始终保持干事创业精神状态，如何始终能够及时发现和解决自身存在的问题，如何始终保持风清气正的政治生态。解决好上述难题，是实现新时代新征程党的使命任务必须迈过的一道坎，是全面从严治党适应新形势新要求必须啃下的硬骨头。解决大党独有难题必然是个长期而艰巨的过程，这就决定了全面从严治党永远在路上，党的自我革命永远在路上。我们一定要站在事关党长期执政、国家长治久安、人民幸福安康的高度，把全面从严治党作为党的长期战略、永恒课题，始终坚持问题导向，保持战略定力，发扬彻底的自我革命精神，永远吹冲锋号，把严的基调、严的措施、严的氛围长期坚持下去，把党的伟大自我革命进行到底。

文章强调，必须把促进全党牢记“三个务必”、践行党的宗旨作为根本指向，把从严管理监督和鼓励担当作为高度统一起来，从而锻造更为坚强的领导力量，凝聚更为广泛的奋斗力量。全面从严治党目的不是要把人管死，让人瞻前顾后、畏首畏尾，搞成暮气沉沉、无所作为的一潭死水，而是要通过明方向、立规矩、正风气、强免疫，营造积极健康、干事创业的政治生态和良好环境。要不断探索完善全面从严治党有效举措，坚持“三个区分开来”，坚持严管和厚爱结合、激励和约束并重，更好激发广大党员、干部的积极性、主动性、创造性，形成奋进新征程、建功新时代的浓厚氛围和生动局面。

李强指出，习近平总书记在全国“两会”期间的重要讲话，对高质量发展和中国式现代化建设的许多重大问题作了深刻阐述，具有很强的思想性、指导性、针对性。要把学习贯彻习近平总书记重要讲话精神同贯彻落实党的二十大精神结合起来，同学习习近平总书记有关高质量发展的重要论述贯通起来，切实贯彻到政府实际工作中，并转化为深化改革、破解难题、推动发展的强大动力。

李强强调，中央经济工作会议和《政府工作报告》明确的任务，就是今年国务院工作的重点，各部门要迅速行动起来，主动靠前，积极作为，合力攻坚，推动各项任务举措全面落地落实。一要集中精力稳预期稳增长，牢牢把握“稳”这个大局和基础，坚持质量第一、效益优先，强化政策组合拳效应，加大政策支持和服务保障力度，以实际行动和积极成效向社会传递信心。二要坚定不移不移方式动能，强化企业科技创新主体地位，推动传统产业转型升级，完善新兴产业支持政策，及早谋划布局未来产业，因地制宜发展新质生产力。三要以更大决心和力度深化改革开放，加快既定任务落地，及时谋划新的举措，鼓励基层发挥首创精神、积极探索实践，最大程度释放改革开放效应。四要稳妥有序化解重点领域风险，把风险处置和推动高质量发展更好结合起来，及时出手处置苗头性问题，统筹推进各领域风险化解，努力掌握工作主动。五要切实做好保障和改善民生工作，落实落细基本民生保障措施，兜住兜牢民生底线，抓好办成一批群众可感可及的实事，绷紧安全发展这根弦，推动形成发展经济和改善民生的良性循环。六要大力提升抓落实的效能，严格落实责任，压茬推进工作，强化协同配合，确保抓落实的最终效果符合党中央决策部署、顺应人民群众期待。

国家发展改革委、工业和信息化部、农业农村部、商务部主要负责同志在会上发言。

国务院全体会议组成人员出席会议，有关部门、单位负责人列席会议。

新华社北京3月15日电 国务院总理李强3月15日主持召开国务院第四次全体会议，深入学习贯彻习近平总书记在全国“两会”期间的重要讲话和全国“两会”精神，对落实国务院2024年重点工作进行部署。

李强指出，习近平总书记在全国“两会”期间的重要讲话，对高质量发展和中国式现代化建设的许多重大问题作了深刻阐述，具有很强的思想性、指导性、针对性。要把学习贯彻习近平总书记重要讲话精神同贯彻落实党的二十大精神结合起来，同学习习近平总书记有关高质量发展的重要论述贯通起来，切实贯彻到政府实际工作中，并转化为深化改革、破解难题、推动发展的强大动力。

李强强调，中央经济工作会议和《政府工作报告》明确的任务，就是今年国务院工作的重点，各部门要迅速行动起来，主动靠前，积极作为，合力攻坚，推动各项任务举措全面落地落实。一要集中精力稳预期稳增长，牢牢把握“稳”这个大局和基础，坚持质量第一、效益优先，强化政策组合拳效应，加大政策支持和服务保障力度，以实际行动和积极成效向社会传递信心。二要坚定不移不移方式动能，强化企业科技创新主体地位，推动传统产业转型升级，完善新兴产业支持政策，及早谋划布局未来产业，因地制宜发展新质生产力。三要以更大决心和力度深化改革开放，加快既定任务落地，及时谋划新的举措，鼓励基层发挥首创精神、积极探索实践，最大程度释放改革开放效应。四要稳妥有序化解重点领域风险，把风险处置和推动高质量发展更好结合起来，及时出手处置苗头性问题，统筹推进各领域风险化解，努力掌握工作主动。五要切实做好保障和改善民生工作，落实落细基本民生保障措施，兜住兜牢民生底线，抓好办成一批群众可感可及的实事，绷紧安全发展这根弦，推动形成发展经济和改善民生的良性循环。六要大力提升抓落实的效能，严格落实责任，压茬推进工作，强化协同配合，确保抓落实的最终效果符合党中央决策部署、顺应人民群众期待。

国家发展改革委、工业和信息化部、农业农村部、商务部主要负责同志在会上发言。

国务院全体会议组成人员出席会议，有关部门、单位负责人列席会议。

新华社北京3月15日电 记者15日从中央网信办获悉，2024年“清朗”系列专项行动重点开展10项整治任务。

10项整治任务包括：2024年春节网络环境整治、优化营商网络环境一整治涉企侵权信息乱象、打击违法信息外链、整治“自媒体”无底线博流量、网络直播领域虚假和低价乱象整治、规范生成合成内容标识、2024年暑期未成年人网络环境整治、规范网络语言文字使用、整治违规开展互联网新闻信息服务、同城版块信息内容问

题整治。

其中，整治“自媒体”无底线博流量方面，将集中整治“自媒体”造热点蹭热点制造“信息陷阱”、无底线吸粉引流牟利等问题。督促网络平台做好涉国内外时事、公共政策、社会事件等领域信息来源标注，AI生成信息标注以及虚构摆拍内容标注。网络直播领域虚假和低价乱象整治方面，将重点整治通过摆拍场景等方式，制作“扮穷”“卖惨”内容博眼球；通过渲染商品“功效”等方式，在直播带货中进行虚假宣传等突出问题。

科研人员能够在相当程度上适应猪输卵管环境。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官内部环境的特点选择合适的运动模式，实现靶向送药的同时还可以控制药物释放。该研究成果近日发表于国际期刊《美国化学学会·纳米》杂志。

在该研究中，科研人员提出一种在输卵管内进行靶向药物输送的新手段，利用磁驱软体机器人在行进中进行原位编程和运动模式的切换，以适应输卵管中复杂环

境的变化，最终在穿过狭小空间后，进行可控的药物释放。经过专门设计的磁驱软体机器人呈长条形，长度约2.7厘米，宽度和高度均为1毫米，可实现滚动、翻转、旋转、滑行等多种运动模式，从而适应不同的障碍物场景。

科研人员能够在猪输卵管中验证了磁驱软体机器人的性能。实验结果表明，在磁场作用下，机器人朝着目标区域前进，在100秒内运动了55毫米，并在目标区域快速释放药物，表明该磁驱软体机器人能够在相当程度上适应猪输卵管环境。

中国科学院深圳先进技术研究院15日发布消息称，该院科研团队研发了一种具有靶向送药功能的磁驱软体机器人，该机器人能够根据器官