

## 农业工程学报

Transactions of the Chinese Society of Agricultural Engineering

首页 中文首页 政策法规 学会概况 学会动态 学会出版物 学术交流 行业信息 科普之窗 表彰奖励 专家库 咨询服务 会议论坛

首页 | 简介 | 作者 | 编者 | 读者 | Ei收录本刊数据 | 网络预印版 | 点击排行前100篇

## 仿驼步行足的研究

## Study on the Walking Foot Modelled on Camel Paw

投稿时间: 1992-1-15

稿件编号: 19920201

中文关键词:步行足;驼足;仿生学

英文关键词: Walking foot, Camel Paw, Bionics

基金项目: 国家教委博士基金

作者	16	19	101	单位	16	36	16	16	16	
裘熙定	-			吉林工业大学						
骆建聪				吉林工业大学						
高义民	16	16	100	吉林工业大学	16	16	16	16	16	
徐佩君				吉林工业大学						

摘要点击次数: 4

全文下载次数: 119

中文摘要.

生活在沙漠地区的骆驼,不仅对沙漠环境具有很强的适应性,而且具有很好的通过沙地能力。本文通过对驼足结构、运动方式及对沙地作用等的分析,根据仿生原理,提出了仿驼步行的设计原理与方法,研制了仿驼足机构,并对其进行了试验。结果表明,此足性能良好,为开发步行车辆提供了依据。

英文摘要:

As is well known that a camel living in desert can not only better adapt oneself to the circumstance of desert but also travel on sand with better ability. This paper analyzes the camel foot structure, its locomotion and interaction bet ween camel foot and sand. Based on bionics theory, the theory and method to design the legged vehicle foot modelled on it of camel are established. The mechanisum of legged vehicle foot mentioned above has been developed. Its performance are measured. The results of tests indicate that the legged vehicle foot modelled on it of camel can travel on sand with bette r performance. It makes valuable contribution to the development of legged vehicle.

查看全文 关闭 下载PDF阅读器

您是第606957位访问者

主办单位:中国农业工程学会 单位地址:北京朝阳区麦子店街41号

服务热线: 010-65929451 传真: 010-65929451 邮编: 100026 Email: tcsae@tcsae.org

本系统由北京勤云科技发展有限公司设计