



- 头条新闻
- 学术活动
- 科研动态
- 通知公告

现在位置: 首页 > 新闻动态 > 科研动态

“水下异物打捞机器人”研发成功



日前, 我所自主研发成功“水下异物打捞机器人”。

该设备由水下爬行机、电视摄像系统、二维云台、机械手、清扫机、水下吸泵和操控器所组成, 之间由30m电缆相连。机械手主要拾取落入水池中的螺丝刀、扳手等相对较大的异物; 清扫机主要扫取螺钉、螺母及垫片等相对小体积的异物; 而水下吸泵用来吸取类似玻璃、油漆碎片等粉渣类异物。这样基本上比较难打捞的重量小于1Kg的异物都可以打捞出水池。

“水下异物打捞机器人”体积小, 运动灵活, 可以在水深22m, 呈弱酸性, γ 辐射剂量率小于102rad/h的环境中工作。爬行机的爬坡能力为30°, 可前、后、左、右运动, 行驶速度0-9m/min连续可调, 六轮驱动, 运载能力强。机械手可轻松拆换, 其中夹取型机械手有四个自由度, 清扫型机械手有两个自由度, 吸泵功率为18W。

相关新闻