

论文与报告

微小管道涡流检测机器人系统研究

[钱晋武](#) [沈林勇](#) [程维明](#) [章亚男](#) [杨建鸿](#) [李劲松](#) [叶琛](#) [卞雪飞](#)

(上海大学精密机械工程系)

Abstract 微小机器人系统Tubot II型是适应20mm管道内缺陷的自动探测系统, 它由一个两级计算机控制的管内移动机构携带涡流探头, 外加涡流分析仪和记录设备等组成. 本文专述Tu bot II系统设计、关键技术和性能试验. 这套机器人系统经产品化开发后可望应用于诸如核电、化工、制冷和公用事业等的非磁性金属管道的定期检查.

Keywords [微小机器人](#); [管道检测](#); [涡流](#); [系统设计](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24