

论文与报告

## 爬壁机器人在弧面上爬行时的吸附稳定性的分析

[邵浩](#) [赵言正](#) [王炎](#)

(哈尔滨工业大学机器人研究所)

**Abstract** 本文利用积分方程的有关理论对爬壁机器人在弧面上爬行时的稳定性进行了分析求解. 提出了一种新型的针对弧面上爬行的爬壁机器人的密封结构. 经过实验验证了此结构能够解决爬壁机器人在弧面上爬行时气体泄漏量大的问题.

**Keywords** [爬壁机器人; 吸附稳定性; 密封结构](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24