

论文与报告

履带式管道机器人及侧倾问题的研究

[彭商贤](#) [刘斌](#) [龚进峰](#) [谢少荣](#)

(天津大学智能机械研究所)

Abstract 本文探讨了几种典型管道机器人的行走机理,介绍了我所研制的履带式管道机器人系统结构,研究了管道机器人的侧倾问题.

Keywords [移动机器人](#); [管道机器人](#); [履带式机器人](#); [侧倾](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24