

论文与报告

关节式带电清扫机器人的绝缘性及安全性设计

[顾毅](#) [杨汝清](#) [宋涛](#) [车立新](#)

(上海交通大学机器人研究所)

Abstract 关节式带电清扫机器人(简称“HVCR II”)是一种遥操作机器人,用于330kV变电所高压设备外绝缘瓷瓶的带电清扫.本文介绍了其在绝缘性和安全性设计上的一些研究工作,包括绝缘结构设计、绝缘操作方式、控制系统以及泄漏电流实时监测及报警系统的设计.工频耐压试验和模拟带电清扫试验表明,关节式带电清扫机器人有良好的绝缘性能,并具备了明朗的应用前景.

Keywords [高电压](#); [带电清扫](#); [关节式](#); [机器人](#); [绝缘性能](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24