

论文与报告

管内步伐式行走机器人

[李元宗](#) [史贵柱](#) [武利生](#)

(太原理工大学应用力学研究所)

**Abstract** 管内步伐式行走机器人由太原理工大学研制成功, 并已于1994年12月通过了山西省科委的技术鉴定. 该机器人可在管内双向行走, 自动随管道弯度转向. 本文详细阐述了机器人的机构, 在力学分析的基础上介绍了脚靴的自锁机构以及牵引力和脚靴撑紧力间的关系, 论述了产生大牵引力而不打滑这一管内步伐式机器人的特点.

**Keywords** [管内机器人; 步伐式; 防滑; 大牵引力](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: