

论文与报告

电梯导轨垂直度检测机器人运行机构设计

[张浩](#) [赵群飞](#) [黄捷](#) [马培荪](#)

(上海交通大学机器人研究所)

Abstract 为实现电梯导轨垂直度检测自动化,设计了电梯导轨垂直度检测机器人.采用多磁轮吸附机构和下滑制动机构,实现了机器人在竖直导轨上的安全自主运行.其中的顶磁路和导向磁轮采用了优化的磁路结构设计.不同条件下的吸附力测试表明,设计的磁轮能够适应恶劣工况.

Keywords [电梯导轨](#); [磁吸附](#); [磁轮](#); [磁路](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24