

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 一种蛇形机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 一种蛇形机器人

关键词: **机器人 灾害事故**

所属年份: 2007

成果类型: 应用技术

所处阶段:

成果体现形式:

知识产权形式:

项目合作方式:

成果完成单位: 辽宁工程技术大学

成果摘要:

该项目设计的蛇形机器人是由蛇头、蛇尾和多个节端构成, 每个节端由普通钢丝弹簧和形状记忆合金弹簧联接作驱动装置, 每个节端上装有能伸出或缩进的足, 每节均可加热、冷却, 使蛇形机器人作前后、左右、转弯运动, 当蛇形机器人身体长度等于或大于树干、圆柱圆周长时, 能绕攀上、下爬行, 蛇形机器人的运行由人工操作或编程控制, 该蛇形机器人可用在细长管道中查找故障, 在灾害事故中寻找人或物, 可用在儿童智力玩具中, 制造成本低。

成果完成人:

[完整信息](#)

### 行业资讯

- 塔北地区高精度卫星遥感数据处理
- 综合遥感技术在公路深部地质...
- 轻型高稳定度干涉成像光谱仪
- 智能化多用途无人机对地观测技术
- 稳态大视场偏振干涉成像光谱仪
- 2001年土地利用动态遥感监测
- 新疆特克斯河恰甫其海综合利...
- 用气象卫星资料反演蒸散
- 天水陇南滑坡泥石流遥感分析
- 综合机载红外遥感测量系统及...

### 成果交流

### 推荐成果

- [容错控制系统综合可信性分析...](#) 04-23
- [基于MEMS的微型高度计和微型...](#) 04-23
- [基于MEMS的载体测控系统及其...](#) 04-23
- [微机械惯性仪表](#) 04-23
- [自适应预估控制在大型分散控...](#) 04-23
- [300MW燃煤机组非线性动态模型...](#) 04-23
- [先进控制策略在大型火电机组...](#) 04-23
- [自动检测系统化技术的研究与应用](#) 04-23
- [机械产品可靠性分析--故障模...](#) 04-23

Google提供的广告

>> 信息发布

版权声明 | 关于我们 | 客户服务 | 联系我们 | 加盟合作 | 友情链接 | 站内导航 | 常见问题

国家科技成果网

京ICP备07013945号