

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 血管微型机器人驱动原理与控制方法的研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

血管微型机器人驱动原理与控制方法的研究

关键词: **控制方法** **驱动原理** **血管微型机器人**

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: 浙江大学

成果摘要:

医用微型机器人应用于人体内腔这一特殊的环境中, 该项目基于仿生学原理, 研究了鳗鲡模式的波状游动推进模型, 实验研究了人工血液流变模型, 其流变模型符合Casson方程。研制了微型泳动机器人原理样机。理论分析和实验研究了微型泳动机器人尾部摆动频率、摆幅, 头、尾部形状及尺寸等对微型机器人轴向推进力及推进速度的影响。

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