

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 通用型模块化管道内检测及疏、通、拆、排多功能作业机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 通用型模块化管道内检测及疏、通、拆、排多功能作业机器人

关键词: **管道 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: 上海交通大学

成果摘要:

该课题组研究成果是一种能对多种人工无法进入的管道内部情况进行视频检测及疏、通、拆、排等多功能作业的专用机器人化装备。该装备包括运动系统、管内作业系统、监视录像系统、控制系统构成。该机器人采用模块化设计,通过各功能模块的组合,满足多种行业的特殊需求,具有在多粉尘状态下仍具有优良的抓地特性,并可实现高清晰度检测及快速定位及拆排等多项管道内作业。有效解决了机器人在管道内行驶及操控的可靠性、动作执行有效性、视频信号的抗干扰传输与存储、多处理器协调等实用技术问题,形成了自主知识产权。

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