

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 蛇形机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 蛇形机器人

关键词: **蛇形机器人** **管道探测** **军事侦察**

所属年份: 2002

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: 解放军国防科学技术大学

成果摘要:

该项目是模仿蛇的运动的机器人, 采用无线串口收发模块, 实现上层控制计算机对蛇形机器人的遥控, 采用摄像头获取图像信息, 利用无线收发模块传回控制计算机处理。蛇形机器人主要采用波动的方式运动, 具有很强的的地面适应能力, 可实现自主运动并完成指定的任务, 可用于军事侦察、震灾搜寻、管道探测等广泛领域。

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