

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 球形移动机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

球形移动机器人

关键词: **球形移动机器人** 无线遥控

所属年份: 2003

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:

该球形移动机器人的球壳中有互相垂直固连的中间框架和支承框架,内框通过悬轴与支承框架相连,换向电机驱动相互垂直的圆锥齿轮,使框架与球体产生相对转动,形成球体转向作用,驱动电机通过同步带轮带动内框沿同步齿形带作相对于框架的圆周运动,使球体的质心发生改变,驱动球体动作。球体内部电机采用无线遥控,实现球体任意方向的运动。该机器人结构紧凑,动态地形适应性好,越障能力强,具有广阔的应用前景和市场潜力。

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

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