

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 一种磁吸附式爬壁机器人履带

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 一种磁吸附式爬壁机器人履带

关键词: **爬壁机器人履带**

所属年份: 2004

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: 清华大学材料科学与工程系

成果摘要:

该发明包括变磁力吸附单元、链条、主从动链轮、拨轮、链轮轴、张紧机构、连接板等; 若干个变磁力吸附单元按照磁极化方向排列及拨杆位置均匀交替排列在链条上; 4个拨轮和主从动链轮同轴安装在链轮轴上, 拨轮的轴向位置由调节套筒确定, 应使得拨轮能够与拨杆上的滑轮相接触。该发明的吸附单元最大吸附力可达**25kg**, 履带的吸附单元在脱离壁面时最小吸附力仅为**0.9kg**, 仅用**3W**直流电机就能在水平壁面上正常运转; 具有结构紧凑, 重量轻, 运动阻力小, 驱动功耗低等特点。可适应不同形状如球罐、储罐等曲面的作业, 亦可构成不同形式的爬壁机器人或者类似的爬壁机构。

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