

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 微型电磁蠕动机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

微型电磁蠕动机器人

关键词: 机器人 微型 微动机器人

所属年份: 2001

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:

微型电磁蠕动机器人是基于仿生学原理, 通过电磁相互转换研制的微型、多关节电磁蠕动机器人系统。控制通过动圈电流即能控制动圈电磁力和相对运动, 实现蠕动爬行动作。改变控制信号的时序, 即能实现机器人沿相反方向的运动。系统最大的特点是通过系统各驱动单元件一定时序的动作控制, 构成了系统各单元件间的运动传递, 借助介面的摩擦实现了机器人系统的总体驱动运动; 因此这种结构耗能少、驱动力大, 特别适应柔软、狭窄、弯曲等环境下应用。

微型电磁蠕动机器人目前有两种外形结构, 直径分别为7mm和10mm、长度均为50mm, 由4个单元节组成。

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