

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 喷砂、喷漆用履带式磁吸附爬壁机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 喷砂、喷漆用履带式磁吸附爬壁机器人

关键词: 喷漆 喷砂 爬壁机器人

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: 哈尔滨工业大学

成果摘要:

该项目研制了喷砂、喷漆用履带式磁吸附爬壁机器人。该爬壁机器人用于金属罐和船体等金属壁面的喷砂除锈、喷漆防腐和涂层厚度测量,使防腐作业实现自动化。它可以改善劳动条件、节省人力、提高效率,并可免去搭脚手架。该爬壁机器人可在垂直壁上安全爬行,移动速度无级可调2~8M/min;载重大,可携带笨重的喷砂和喷漆等操作机构,负重能力超过30公斤;功能强,可用作喷砂、喷漆和涂层厚度测量,喷漆有两种方式可选择:自动送取,机器人为永磁吸附,放上取下非常不便,有特制运载车,送取机器人。该机器人有广阔的市场前景。

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