

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 微小型多关节电磁蠕动机器人系统

请输入查询关键词

科技频道

搜索

微小型多关节电磁蠕动机器人系统

关键词: 机器人 多关节 电磁蠕动机器人 微小型

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: 上海交通大学

成果摘要:

微小型多关节电磁蠕动机器人系统由表面覆盖弹性密封膜的多节电磁驱动单元件构成, 节数根据工件环境及驱动力要求设定, 节与节之间由微型万向节连接。电磁驱动单元件输出轴向位移, 在时序信号作用下, 机器人各驱动单元件间实现运动传递, 借助界面的摩擦力, 机器人将向前、向后蠕动运动; 采用四根微型形状记忆合金驱动器, 实现机器人前进和后退过程中的方向控制。实验表明, 微小型多关节电磁蠕动机器人系统具有很好的机动性, 适应于柔软、光滑、粘滑、弯曲、狭小环境下的驱动运动, 将在生物医学工程、核能、化工等领域发挥作用。

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