

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 具有环境适应能力的蛇形机器人的研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 具有环境适应能力的蛇形机器人的研究

关键词: **蛇形机器人 移动机构**

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: 中国科学院沈阳自动化研究所

成果摘要:

该样机是一种新型的移动机构,具有稳定性好、横截面小、柔性等特点,可以完成以轮、腿、履带为行走工具的机器人难以做到的任务。该样机由多个关节模块组成,具有空间三维运动能力,能实现蜿蜒运动、侧动运动、伸缩运动、翻滚运动等多种运动方式。该样机可识别地面特征,在不同的地面(硬地面、沙地、软土)上,自动采用与地面相适应的步伐(蜿蜒、侧动、伸缩)运动。该样机具有无线遥控功能,可由操作员在监控台上控制进行作业;该样机头部安装有微型摄影机,可将现场图像实时无线传回监控台,完成危险或狭小空间的探查任务。该样机为蛇形机器人的研究提供了一个理想的实验平台,在此实验平台上,可以开展分布式控制方法、基于CPG的神经网络控制方法、越障方法等各种研究工作。

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