页 成果 | 机构 | 登记 | 资讯 | 政策 | 统计 | 会展 | 我要技术 | 项目招商 | 广泛合作 节能减排 | 海洋技术 | 环境保护 | 新药研发 | 新能源 | 新材料 | 现代农业 | 生物技术 | 军民两用 | IT技术 科技频道

国科社区 博客 | 技术成果 | 学术论文 | 行业观察 | 科研心得 | 资料共享 | 时事评论 | 专题聚焦 | 国科论坛



请输入查询关键词

国防科工 | 航空航天 | 计算机与网络 | 汽车与车辆 | 船艇 | 新材料与新工艺 能源与环保 | 光机电 | 通信 专题资讯

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

捜索 科技频道

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 法(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

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
· <u>自适应预估控制在大型分散控</u>	04-23
· <u>300MW燃煤机组非线性动态模型</u>	04-23
· 生进控制策略在大型火电机组	04-23
· <u>自动检测系统化技术的研究与应用</u>	04-23
· 机械产品可靠性分析故障模	04-23

Google提供的广告

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

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