

首 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

科技频道 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

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



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 >> 高大建筑玻璃幕墙清洗机器人系统

请输入查询关键词

科技频道

搜索

高大建筑玻璃幕墙清洗机器人系统

关 键 词：建筑 清洗机器人 玻璃幕墙

所属年份：2004

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：北京航空航天大学

成果摘要：

该项目主要创新点如下：一体化设计实现结构高度紧凑、重量轻的目标；擦洗刷子结构轻巧，能双向擦洗，效率高；模块化的软件结构，以优化的调度策略控制机器人完成自动擦洗和运动；新颖的安全随动吊挂系统，解决了高层建筑机器人拖带管缆载荷的关键技术；良好的污水回收、过滤、循环处理系统使污水不外溢，不残留，节约用水。该项目具有环境保护作用；可节约水资源；保证安全作业，同时还可树立城市的良好形象。

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