

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 220/330kV超高压带电清扫机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

220/330kV超高压带电清扫机器人

关键词: [清扫](#) [带电清扫](#) [机器人](#)

所属年份: 2006

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:

长期以来, 电力设备外绝缘表面积污引发的网络事故已经成为影响电力系统设备安全和可靠供电的一大隐患。加之户外变电设备外绝缘自清洁能力差, 每年就需要对电气设备外绝缘表面停电清扫一次。在目前电力供应日趋紧张的情况下, 停电人工清扫, 不但费时费力, 而且影响生产。220/330KV超高压带电清扫机器人则能有效解决这一难题, 使得在不停电的情况下, 带电清扫成为可能。带电清扫机器人是一种高度绝缘的遥操作机器人, 采用全液压驱动; 机械部分包括移动载体、升降平台、绝缘伸缩手臂、手爪和刷头; 控制系统采用上下位机无线遥控方式; 可以充分满足户外220/330kv变电设备外绝缘清洗的要求。该成果适用电力系统的户外高压设备外绝缘的带电清扫作业, 以避免由于停电对社会生活和生产带来的影响及其人工清扫作业带来的繁重的体力劳动。

成果完成人:

[完整信息](#)

行业

[塔北地](#)

[综合遥](#)

[轻型高](#)

[智能化](#)

[稳态大](#)

[2001年](#)

[新疆特](#)

[用气象](#)

[天水陇](#)

[综合机](#)

成果

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