

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 >> 壁面清洗机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

壁面清洗机器人

关 键 词：机器人 清洗机器人 壁面清洗机 高层建筑

所属年份：2001

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：北京蓝星哈工大机器人技术有限公司

成果摘要：

壁面清洗爬壁机器人是由哈尔滨工业大学机器人研究所研制的用于高层建筑壁面清洗的高效自动化设备，它的问世将改变目前国内高楼清洗的现状。目前国内高楼清洗领域大多采用人工清洗如吊篮、吊凳等简单设备，不仅危险，而且效率低、劳动强度大。在863机器人主题的大力支持下，由中国最大的专业化清洗公司中国蓝星化学清洗总公司和哈尔滨工业大学共同出资组建了北京蓝星哈工大机器人有限公司，并在北京中关村技术园区注册。第一代清洗机器人产品—“蓝色超人”即将上市，它主要由机器人本体、清洗装置、控制器、遥控系统、安全装置和供气、送水设备等组成。它有以下特点：吸附可靠、移动灵活、清洗高效、操作方便、安全。

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