

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 >> 第一条蛇形机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

第一条蛇形机器人

关 键 词： **机器人 蛇形机器人**

所属年份： 2002

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： 解放军国防科学技术大学

成果摘要：

长1.2米，直径0.06米，重1.8公斤的蛇形机器人，能像蛇一样扭动身躯，在地下或草丛中自主地蜿蜒运动，可前进、后退、拐弯和加速，其最大运动速度可达每分钟20米。头部是机器蛇的控制中心，安装有视频监视器，在其运动过程中可将前方景像实时传输到后方的电脑中，科研人员则可根据实时传输的图像观察运动前方的情景，向蛇形机器人发出各种遥控指令。特别引人入胜的是，这条蛇形机器人披上“蛇皮”外衣后，还能像蛇一样在水中游泳，摆动的身躯在水面激起层层涟漪，煞是好看。蛇形机器人是一种新型的仿生物机器人，与传统的轮式或两足步行式

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