

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 高度可调的自主变位履带式管道机器人的行走机构

请输入查询关键词

科技频道

搜索

高度可调的自主变位履带式管道机器人的行走机构

关键词: **履带 行走机构 管道机器人**

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: 华东师范大学

成果摘要:

一种高度可调的自主变位履带式管道机器人的行走机构, 两套横向摆腿机构, 该机构按对称于机体的对角线布列在机体的头部和尾部, 四条腿的上端分别铰接在两套横向摆腿机构的两侧, 四条腿的下端各制有一个摆腿调节关节, 四个履带足分别铰接在四个摆腿调节关节上。两套横向摆腿机构使四条腿张开, 调节四个摆腿调节关节, 使四个履带足恢复直立状态, 降低行走机构的高度。该机构有高度可调的优点。装用该发明的行走机构的自主变位履带式管道机器人能进入多种管道, 如高度高的矩形管道、小口径圆形或高度低的扁平矩形管道, 从事管道内的作业。

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