

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 管道微机器人单轮直接驱动方法及其驱动装置

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 管道微机器人单轮直接驱动方法及其驱动装置

关键词: **驱动 机器人 管道**

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: 华南理工大学

成果摘要:

该发明是一种管道微机器人单轮直接驱动方法及其驱动装置, 该方法采用弹性变形力与摩擦力组合作用的传动方式和结构, 由单个与微电机轴固定联接的传动轮, 通过一个传动驱动轮直接驱动微机器人运动; 该装置由驱动器连接体、单传动轮、传动驱动轮、驱动轮、微电机和从动轮相互连接组成。采用该发明方法驱动工业或医用微机器人, 通过有线或无线控制微电机, 可以实现微机器人的自动操控, 提高工作效率。该发明使得管道微机器人的微驱动器结构大大简化, 尺寸大大减小, 成本也大为降低。

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