

北京汉谷 高空作业油罐检测爬壁机器人

产品名称	北京汉谷 高空作业油罐检测爬壁机器人
公司名称	北京汉谷精密仪器有限公司
价格	面议
规格参数	
公司地址	北京市昌平区龙祥制版工业园2号院2号楼107
联系电话	17778050016 17778050016

产品详情

爬壁检测机器人

在通过对三种行走机构优缺点和爬壁机器人工作环境的分析，采用轮式这种行走机构是较佳的选择，其比履带式结构简单，灵活，虽然适应壁面状况较履带式差，但是爬壁机器人检测的壁面一般较为平整，轮式行走机构基本能够完成任务。

而相较于足式，高空作业油罐检测爬壁机器人，轮式具有承重能力高，高空作业油罐检测爬壁机器人技术支持，吸附能力强，且检测效率更高等优点，虽然灵活性和越障能力比足式的行走机构差，但鉴于壁面比较平整，越障能力这个优点便不是特别重要了。综上，选用轮式是比较之下较优的选择。

爬壁检测机器人

水冷壁爬行机器人的组成和原理

水冷壁的爬行机器人，包括驱动行走机构、检测机构、清洗装置和显示控制器。

驱动行走机构包括车身、减速电机、车架和橡胶履带，减速电机设置于车身上。

检测机构包括高清摄像头、电磁超声测厚仪、定位装置，分别设置在车身上。

清洗装置是两个喷水装置组成，高空作业油罐检测爬壁机器人报价，分布于车身的前端。

显示控制器采用7寸高清触摸屏的安卓系统控制终端，控制水冷壁的爬行机器人行走、检测、清洗和厚度的显示。

爬壁检测机器人

目前，高空作业油罐检测爬壁机器人厂家，爬壁机器人的移动方式有轮式、履带式、仿生足式，

其中轮式移动能实现快速移动，结构相对简单，系统稳定性高，但是吸附力不易控制，壁面适应能力较差；

履带式移动具有负载能、越障能力及适应能力强的优势，但还需要结局转弯控制难度大，移动缓慢的问题；

足式移动适应性的能力强，但是控制难度大，稳定性差。吸附方式有永磁吸附、电磁吸附、单吸附、多吸附、推力吸附。其中，单吸附、多吸附、推力吸附都是基于真空吸附，在存在裂纹或者粗糙的表面容易泄露，造成吸附失效；

电磁吸附基于电磁原理，通过线圈通电产生磁力，吸附铁磁性表面，断电磁力消失，脱离吸附面，其磁性便于控制，但是安全性较差，在存在断电故障时，吸附能力容易失效，从而造成正在工作的机器人突然坠落等事故；

永磁吸附是基于永磁铁磁力吸附，吸附能力强且稳定，可以通过调节距离铁磁体表面的距离调节吸附力。

北京汉谷-高空作业油罐检测爬壁机器人报价由北京汉谷精密仪器有限公司提供。北京汉谷精密仪器有限公司在仪器仪表元器件及器材这一领域倾注了诸多的热忱和热情，北京汉谷一直以客户为中心、为客户创造价值的理念、以品质、服务来赢得市场，衷心希望能与社会各界合作，共创成功，共创辉煌。相关业务欢迎垂询，联系人：王经理。