

Название: Механические управляемые системы с изменяемой геометрией и связями в робототехнических антропоморфных устройствах.

Описание: Разработка предполагает создание модели механических управляемых систем с шарнирами и изменяемой геометрией под действием внутренних управляющих усилий и наложенных внешних связей. Применение «изменяемой жесткости» за счет использования магнитно-реологической жидкости для изменения реологических свойств системы звена. Применение устройства позволит интенсифицировать физические возможности человека в производственных, военных условиях, в медицине возможно применение при восстановлении двигательных функций человека.

Область применения: Строительные, промышленные, военные, энергетические предприятия, медицина, сельское хозяйство.

Контактная информация: ТМО@sbmpei.ru, +7(4812)39-11-83