

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 带冗余度的柔性机器人机构动力学研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

带冗余度的柔性机器人机构动力学研究

关键词: **机器人** **柔性** **冗余度**

所属年份: 2001

成果类型: 基础理论

所处阶段:

成果体现形式: 论文

知识产权形式:

项目合作方式:

成果完成单位: 北京工业大学

成果摘要:

同时考虑杆件及关节柔性, 全面建立了平面及空间开链机械臂和闭链并联机器人动力学模型, 为开发此领域奠定了基础; 首次提出了利用机构冗余特性改善和提高柔性机器人性能的新思想, 并用多种规划方法有效地解决了柔性机器人运动精度和振动控制的难题, 从本质上提高了机器人性能; 创新提出主动设计方法, 成功实现了柔性机器人最优设计。该成果达到国际先进水平, 有力地推动了机器人学研究向前发展, 在航空航天、先进设计及制造工程中有广阔应用前景。

成果完成人: 余跃庆;张绪平;白师贤;蔡胜利;岳士岗

[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

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