

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 机械手避碰超声传感器研究

请输入查询关键词

科技频道

搜索

机械手避碰超声传感器研究

关键词: **机械手** **超声传感器**

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: 中国科学院合肥智能机械研究所

成果摘要:

该成果是以双机械手协调运行避碰为背景的多探头超声测距防碰系统,是面向机器人控制专题的双臂协调安全而设计的,可实际对作业中机械手周围物体监测、识别、预警。它具有近距离、小盲区、高灵敏超声探头利用迭层弯曲振动模式设计,先进的集成超声收/发模块与超声探头组成灵巧的测距单元,多个测距单元围绕手臂组成环状阵列,多角度、宽范围地监测,丰富的算法软件融合多个测距单元信息,全方位获取设定距离范围内的障碍信息,并根据作业对象运动变化灵活设定障碍警戒距离。系统盲区小于80mm,最大测距范围250~300mm,体积小、重量轻,可直接装于机械手臂上。系统样机已在双机器人协调控制中安全运行一年多时间。

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