

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 精密装配机器人（六维力传感器分系统）

请输入查询关键词

科技频道

搜索

精密装配机器人（六维力传感器分系统）

关键词: 机器人 精密装配

所属年份: 1996

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:

该六维力分系统是在SAFMS- I 型六维力传感器系统的基础上, 根据装配机器人总体及主控系统的具体要求特制的SAFMS- II 型传感器系统。其主要指标: 力量程±0~200N; 力矩量程±0~100N·cm传感头重量<0.9kg; I 类误差1%F·S; II类误差1%F·S; 重复性误差1%F·S; 数据处理时间<1ms; 通讯手段为标准16位并口和RS232串口。该成果对六维力传感器的结构和制作工艺等方面都进行了深入研究, 研究和实验方法先进合理。

成果完成人: 王国泰;葛运建;王瑾丽;朱永亮;邢武;徐智清

[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