

首 页 成果 | 机构 | 登记 | 资讯 | 政策 | 统计 | 会展 | 我要技术 | 项目招商 | 广泛合作

科技频道 节能减排 | 海洋技术 | 环境保护 | 新药研发 | 新能源 | 新材料 | 现代农业 | 生物技术 | 军民两用 | IT技术

国科社区 博客 | 技术成果 | 学术论文 | 行业观察 | 科研心得 | 资料共享 | 时事评论 | 专题聚焦 | 国科论坛



国防科工 | 航空航天 | 计算机与网络 | 汽车与车辆 | 船艇 | 新材料与新工艺 | 能源与环保 | 光机电 | 通信
专题资讯

当前位置：科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> SAFS-I型六维力传感器

请输入查询关键词

科技频道

搜索

SAFS-I型六维力传感器

关 键 词：力传感器 六维力传感器 机器人

所属年份：2004

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：

六维力传感器是机器人的重要传感器。可用于装配作业，轮廓跟踪及示教等方面。该传感器的研制和使用直接关系到机器人的功能和智能水平，是我国高技术发展的迫切需要。该传感器系统设计合理，在介耦方法研究和传感器具体实现方面均取得较大的成绩，该传感器在国内首先实现了能同时测定六维力的目标填补了国内空白。主要性能技术指标：线性度、精度和分辨率等已达到国际八十年代水平，国内领先。

成果完成人：王国泰;易秀芳;王理丽;张健;赵春生;朱涵滢;薛文法;姚兵

[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