

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 高性能与大型柔性机器人手臂的机电一体化设计

请输入查询关键词

科技频道

搜索

高性能与大型柔性机器人手臂的机电一体化设计

关键词: 机电一体化 柔性机器人 机械臂 优化设计

所属年份: 2002

成果类型: 应用技术

所处阶段: 初期阶段

成果体现形式: 新技术

知识产权形式:

项目合作方式: 其他

成果完成单位: 中国科学院自动化研究所

成果摘要:

“高性能与大型柔性机器人手臂的机电一体化设计”的主要目的是基于机电一体化, 建立一个高性能与大型柔性机器人系统的设计方法与计算程序, 并进行实验验证。本项目的重点是在机电一体化设计中引入同时设计 (Concurrent Design) 的概念和方法, 从设计的第一步开始就对手臂的力学模型, 驱动器动力特性, 传感器的性能与定位, 以及控制算法的确定进行综合并整体优化, 进而实现系统的最优设计和控制。这种方法与技术原理明显不同于传统的机电分开的顺序设计 (Sequential Design) 方法, 因为顺序设计往往只能取得局部最优, 而同时设计方法可以做到整体最优。

成果完成人: 王飞跃;肖志权;崔玲丽;朱立新

[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