

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 专用焊接机器人结构设计及运动学、动力学仿真

请输入查询关键词

科技频道

搜索

专用焊接机器人结构设计及运动学、动力学仿真

关键词: **焊接机器人 仿真 结构设计**

所属年份: 2004

成果类型: 应用技术

所处阶段: 成熟应用阶段

成果体现形式: 其他应用技术

知识产权形式:

项目合作方式: 其他

成果完成单位: 兰州理工大学材料科学与工程学院

成果摘要:

通过对水轮机修复专用机器人的结构方案及若干关键技术问题可行性分析和必要的实验研究, 本课题考虑专焊接机器人工作条件恶劣、工作空产存在非正常严格的限制的条件下, 首先采用了电驱动磁吸修复机器人的方案, 采用这种移动装置可使机器人在叶片上自由行走, 该机器人操作臂为5逢由度串联机构。经过该机器人臂长对工作空间的影响分析, 得出当移动机构固定在某一位置时, 工作空间为一曲面。同冒, 目前一些水轮机叶片外表为不锈钢, 机器人工作时磁性履带吸附力小, 带来机器人生根力不够, 稳定性差, 因此改进为轨道式移动机构的水轮机修复专用机器人的设计方案。

成果完成人: 杨萍;李鹤歧;张淑珍;胡赤兵;党兴武;陈博;强建国

[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