

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 无导轨全位置行走光电实时跟踪球罐焊接机器人

请输入查询关键词

科技频道

搜索

无导轨全位置行走光电实时跟踪球罐焊接机器人

关键词: 光电实时跟踪 焊接机器人 无导轨

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: 发明专利

项目合作方式:

成果完成单位: 北京石油化工学院

成果摘要:

无导轨全位置行走光电实时跟踪球罐焊接机器人由爬行机构和自动跟踪系统两大部分组成。爬行机构采用横跨式磁性轮车式结构的爬行车体,直接吸附于球罐表面而爬行,而自动跟踪系统由传感器、PLC控制系统箱、两维跟踪执行机构、摆动机构和焊枪组成。CCD1传感器与横向跟踪执行机构与车体主板相连接,CCD2传感器和纵向跟踪执行机构与横向跟踪执行机构相连接,摆动机构和焊枪高度传感器与纵向跟踪执行机构相连接,摆动机构与焊枪相连接。该实用新型可实现直线、曲线、球面内、外侧、各种空间位置的多种形式焊接,具有精度高、可靠性好、结构简单、实用性良好的优点。

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