

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 实用机器人(机械手)

请输入查询关键词

科技频道

搜索

## 实用机器人(机械手)

关键词: **机械手** **计算机控制**

所属年份: 2000

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: 东南大学

成果摘要:

研制开发了一种简单、廉价、实用的机器人(机械手),可应用于教学、科研和电子、轻工、化工、生物等工业行业。机器人的机械结构是由底座回转、大臂摆动、小臂动、腕摆动、手指夹持等部分组成,基本上能模仿人手的动作,共有5个自由度。提供开放式应用环境,使用方便。在控制方法上采用微型计算机直接控制,具有较高的通用性,同时编程简单,调试方便。技术指标:最大夹持重量:0.5kg;最大合成速度:1m/s;工作空间半径:350mm;重复定位精度:±1mm。适用范围:各工科类大专院校教学实验、综合设计实践、科学研究,人不便介入或有危险的工业生产环节。

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