

▶▶▶ 国家863计划成果信息

名称:	基于毫米级移动机器人的微装配系统研究
领域:	先进制造与自动化技术
完成单位:	上海交通大学
通讯地址:	
联系人:	陈佳品
电话:	021-62932514
项目介绍:	<p>本发明目的是提供一种全方位微移动机器人的结构,通过复合驱动器的设计,使得驱动轮在转向时与地面的摩擦为纯滚动摩擦;三个复合驱动轮转向相同,传动比相同保证了任何时刻其朝向相同;主动轮与被动轮的设计使得复合驱动轮自身产生的摩擦力之和为零,保证机器人本身无侧向反作用力。因此本发明能在毫米级尺寸内实现微型机器人的全方位高精度运动,也同样适用于普通机器人。本发明结构简单、制造容易,特别适合在微小尺寸限制的条件下实现无回转半径的高精度全方位移动。</p> <p>毫米级全方位微移动机器人为机器人在微系统中的应用提供一种解决方案,随着微系统技术在各个领域中的应用的不断深入,具有灵活性及高定位精度的全方位微移动机器人势必成为人们在微小尺寸下探索研究的重要工具。</p>
<input checked="" type="checkbox"/> 关闭窗口	