

当前位置: 科技频道首页 >> 军民两用 >> 光机电 >> 脊骨式机器人柔性臂机构研制

请输入查询关键词

科技频道

搜索

脊骨式机器人柔性臂机构研制

关键词: 机器人 机械手 柔性机构

所属年份: 1996

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: 哈尔滨工业大学

成果摘要:

脊骨式机器人柔性臂机构研究是国家863计划新型机器人机构研究的“八五”攻关项目, 开发研制成功的脊骨式机器人柔性臂, 由步进电机和蜗轮-蜗轩副驱动的四根钢缆牵拉数个球面脊骨作相对的滚动, 使臂在任意方位作弯曲运动, 将驱动箱(滑体)的自重和弹簧力集于底座一体, 巧妙地解决了柔性臂特有的平衡问题, 使机器人柔性臂结构简单、重量轻、灵活、工作空间比传统的刚性臂机器人无法比拟的优势。脊骨式机器人柔性臂样机的主要技术指标: 自由度: 4; 臂长: 1.3; 运动范围: 上臂弯由方位角(β) $\pm 360^\circ$ 弯曲角(θ) $\pm 60^\circ$; 下臂弯曲方位角(β) $\pm 360^\circ$ 弯曲角(θ) $\pm 20^\circ$ 。载重(臂末端)3公斤; 驱动方式: 步进电机。应用领域: 石化、汽车制造、钢铁冶金, 以及核工业中的清洗, 除污、喷涂、检测和维修等作业。

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